

1 INTRODUCCIÓ

TwoNav dedica el seu esforç a fer que activitats com el senderisme, el ciclisme o el geocaching resultin cada dia més divertides i segures...

Land us ofereix una solució única per a l'orientació, ja sigui a la carretera o muntanya. Land us resultarà de gran valor per augmentar la seguretat amb què realitza els vostres itineraris, d'aquesta manera gaudireu de millor assistència en qualsevol tipus d'entorn mentre feu qualsevol tipus d'activitat. Utilitzeu aquest programari amb responsabilitat.

Land

Encara que tingueu la possibilitat d'utilitzar Land a qualsevol tipus de terreny heu de considerar una sèrie de normes perquè el seu ús, lluny de ser una font de possibles riscos, contribueixi a la seguretat de les persones:

- **Els mapes sempre contenen errors:** En cartografia és impossible disposar d'informació 100% precisa. Canvis recents a les adreces, nous carrers o restriccions per obres són exemples que poden invalidar parcialment el càlcul de la seva ruta, és molt important estar atent a aquests canvis i adaptar-se a les noves situacions.
- **Les normes de circulació sempre tenen preferència:** Land us assistirà en la vostra navegació complint amb la legislació de cada país.


Si teniu algun dubte sobre els nostres productes, contacteu-nos a través del departament de suport tècnic on-line de TwoNav a <http://Support.TwoNav.com>

2 INICIACIÓ & MANTENIMENT

1.1 INSTAL·LACIÓ I REGISTRE

Instal·lació i Període de prova

Per començar a utilitzar Land només cal descarregar-lo des de:

-  <http://Land.TwoNav.com>
Windows/Mac



Un cop instal·lat, identifiqueu-vos com a usuari TwoNav i seleccioneu '*Obtenir prova gratuïta*'. Aproveiteu els 30 dies per treballar amb Land i descobrir les seves poderoses eines per a la preparació i anàlisi de sortides outdoor.

Plans de subscripció

Un cop acabat el període de prova, Land passarà a mode Bàsic, les funcions quedaran limitades a les més essencials. En aquest moment, si voleu seguir usant tot el potencial de Land, haureu d'adquirir un pla de subscripció. Aquests plans, a més de Land, inclouen moltes altres eines de TwoNav que li seran molt útils per a les seves activitats outdoor (Mapes plus, Núvol GO...).

<p>Basic</p> <hr/> <p>Lo que necesitas para iniciarte en el outdoor</p> <ul style="list-style-type: none">✓ Funciones BASIC✓ Nube GO 30 MB <p><small>Plan gratuito. Tan solo debes descargar Land y úsalo</small></p>	<p>MÁS POPULAR</p> <p>Premium</p> <hr/> <p>Lleva tus salidas a un nuevo nivel</p> <ul style="list-style-type: none">✓ Funciones BASIC✓ Funciones PREMIUM✓ Mapas Plus✓ Actualizaciones ilimitadas✓ Activación hasta 5 dispositivos✓ Nube GO 5 GB <p>Suscribirse</p> <p><small>Cancela en cualquier momento Renovación automática hasta cancelación</small></p>	<p>Pro</p> <hr/> <p>Herramientas GIS de cartografía profesional</p> <ul style="list-style-type: none">✓ Funciones BASIC✓ Funciones PREMIUM✓ Funciones PRO✓ Mapas Plus✓ Actualizaciones ilimitadas✓ Activación hasta 5 dispositivos✓ Nube GO 5 GB <p>Suscribirse</p> <p><small>Cancela en cualquier momento Renovación automática hasta cancelación</small></p>	<p>Licencia Land</p> <hr/> <p>Desbloquea Land sin límite de tiempo</p> <ul style="list-style-type: none">✓ Funciones BASIC✓ Funciones PREMIUM✓ Funciones PRO✓ Activación hasta 3 dispositivos✓ Nube GO 1 GB <p>Comprar</p> <p><small>Pago único sujeto solo a versión Land 9</small></p>
--	---	---	--

Podeu adquirir un pla de subscripció des de:

-  **Land**
Seleccioneu 'Menú principal > Ayuda > Plans de subscripció'
-  **<http://www.TwoNav.com>**
Seleccioneu el producte 'Land'

TwoNav us ofereix diversos plans, escolliu el que més s'adapti a les vostres necessitats. La renovació del pla serà automàtica, no s'haurà de preocupar, TwoNav realitzarà un únic càrrec anual a la targeta. Podreu canviar a un pla superior o cancel·lar el vostre pla actual en qualsevol moment sempre que ho desitgeu.

Una vegada adquirida una subscripció, el sistema detectarà automàticament el vostre pla i activarà les funcions i eines corresponents al vostre pla. Podeu consultar en qualsevol moment quin pla està usant des de 'Menú principal > Ayuda > Informació d'activació'.

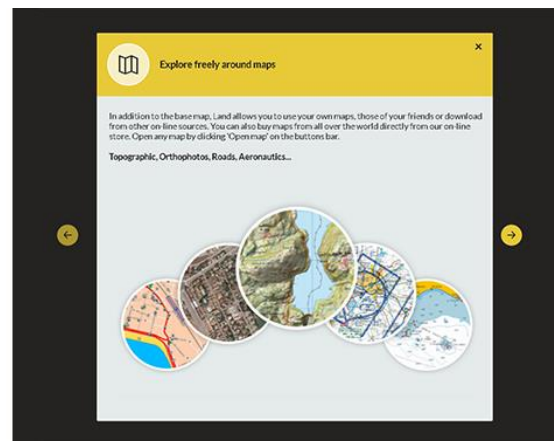
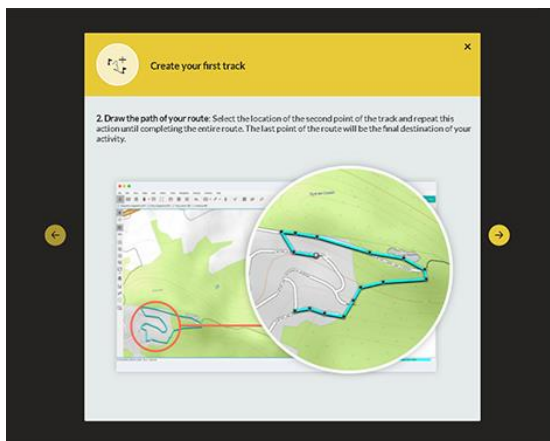
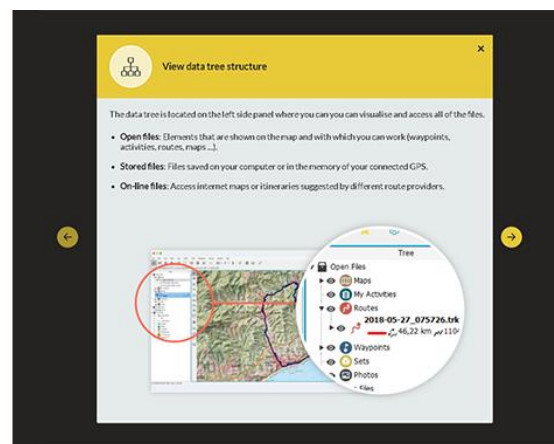
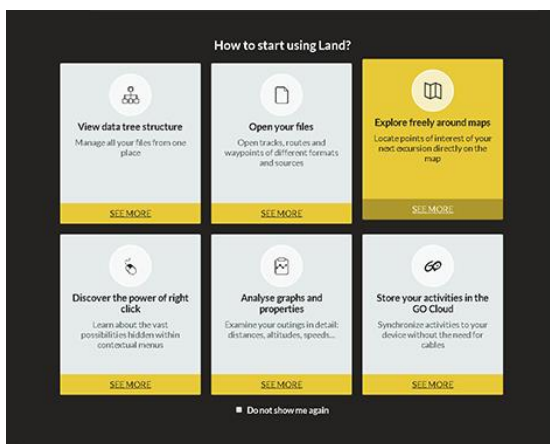
NOTA: Si ho desitgeu, en lloc d'adquirir un pla de subscripció anualment renovable, podeu adquirir la Llicència Land d'un únic pagament. Gaudireu de Land sense límit ni renovacions.

Portabilitat

Podeu utilitzar una mateixa subscripció fins a 5 dispositius diferents (fins a 3 dispositius per a les llicències). Des de <http://MyTwoNav.com> (àrea de client de TwoNav) podrà visualitzar en quins dispositius ha activat la subscripció. Si voleu utilitzar la vostra subscripció en un sisè dispositiu, haureu d'alliberar un dispositiu en ús. És a dir, primer haureu de tancar sessió en un dispositiu (*'Barra de botons > El vostre nom > Tanca sessió'*) i després iniciar sessió al sisè dispositiu.

En cas de qualsevol dubte o problema, poseu-vos en contacte amb el departament de suport tècnic on-line de TwoNav a <http://Support.TwoNav.com>

1.2 PRIMERS PASSOS



Només iniciar Land, el programa us mostrarà una guia interactiva on aprendrà a moure's dins del programari. Cliqueu cadascuna de les finestres per saber més informació i veure vídeos d'exemple:

- **Gestioneu Land des de l'arbre de dades**
- **Obriu fitxers i comenceu a treballar**
- **Moveu-vos lliurement pels mapes**

- Creeu el vostre primer track amb precisió
- Descobriu la utilitat del clic dret
- Analitzeu gràfiques i propietats
- Emmagatzemeu les vostres sortides al Núvol GO
- Transferiu fitxers al GPS ràpidament

NOTA: Accediu a l'assistent en qualsevol moment des de 'Menú principal > Ajuda > Com iniciar-me a Land?'.

1.3 CONNECTIVITAT



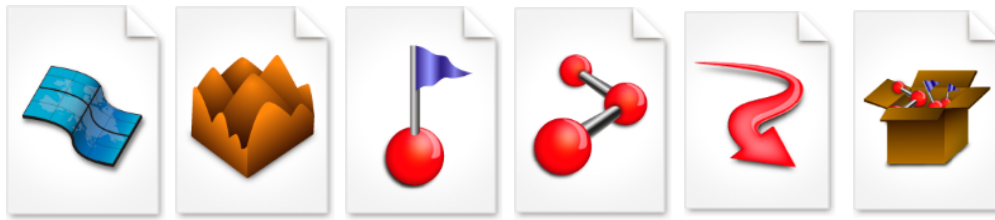
Land permet connectar dispositius externs a l'ordinador i transferir fitxers entre tots dos aparells, d'aquesta manera, podrà disposar dels seus propis mapes/waypoints/rutes a tots els dispositius.

- **GPS TwoNav**
- **GPS d'altres marques**
- **Dispositius Android**
- **Dispositius iPhone/iPad**
- **Cloud GO**

Les possibilitats d'aquestes comunicacions i els passos per dur-les a terme varien depenent del tipus de dispositiu que voleu connectar. Un cop el dispositiu hagi estat detectat per Land, podreu començar a transferir fitxers (mapes/activitats/waypoints/rutes/conjunts...). Hi ha dos tipus de comunicació:

- **Comunicació directa:** No cal cap configuració prèvia, només heu de connectar l'aparell i el dispositiu serà autodetectat per Land.
- **Comunicació indirecta:** És necessari configurar un port i protocol de comunicacions per establir la comunicació amb Land.

Carpetes d'emmagatzematge a Land



Les carpetes predeterminades per desar dades a Land són les següents:

- **Carpeta per defecte mapes:** "Documents/CompeGPS/Mapes"
- **Carpeta per defecte waypoints:** "Documents/CompeGPS/Dades"
- **Carpeta per defecte rutes:** "Documents/CompeGPS/Dades"
- **Carpeta per defecte conjunts:** "Documents/CompeGPS/Dades"
- **Carpeta per defecte fotos:** "Documents/CompeGPS/Dades"

IMPORTANT: *Podeu emmagatzemar objectes en altres carpetes del vostre ordinador, i no necessàriament a les carpetes predeterminades. Per fer-ho, configureu-les des de 'Menú principal > Fitxer > Opcions > Carpetes'. Un cop fixades, cada vegada que inicieu Land, el programa també escanejarà i mostrarà els fitxers emmagatzemats en aquestes carpetes.*

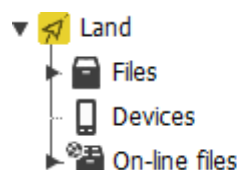
1.3.1 CONNECTIVITAT AMB GPS TWONAV

Land TwoNav

Connexió via USB

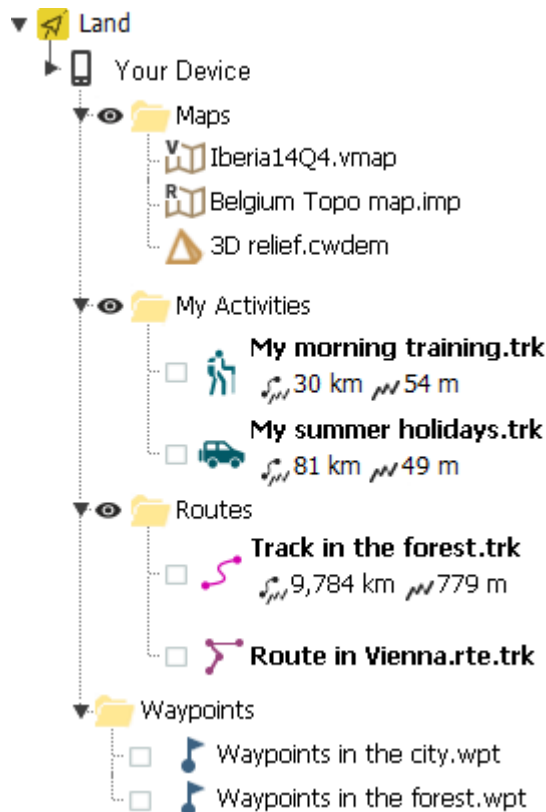
Aquesta comunicació és automàtica i no requereix cap configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Connecteu el dispositiu al port USB de l'ordinador.
2. A continuació, Land detectarà automàticament el dispositiu i el mostrarà a com una nova unitat de disc a 'Arbre de dades > Dispositius > GPS TwoNav'.



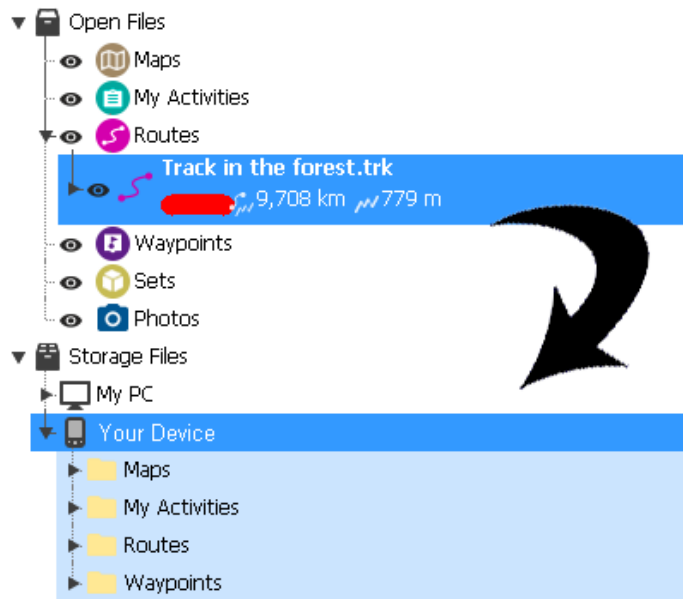
NOTA: En cas que Land no detecti el vostre GPS TwoNav, intenteu refrescar la comunicació entre Land i el dispositiu des de 'Menú principal > Dispositius > Refrescar llista de dispositius TwoNav'.

3. Sota el nom del vostre aparell, veureu diverses carpetes temàtiques (mapes/waypoints/rutes), aquests són els arxius emmagatzemats al vostre dispositiu.



4. A partir d'aquest moment podreu començar a transferir fitxers entre ambdós dispositius.

- **Des de l'arbre de dades:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades i arrossegueu-lo des de l'origen fins a la carpeta de destinació. Transferiu diversos fitxers alhora prement la tecla 'Control' alhora que els selecciona. Land emmagatzemarà automàticament el fitxer que hagi transferit a la carpeta que li correspongui.



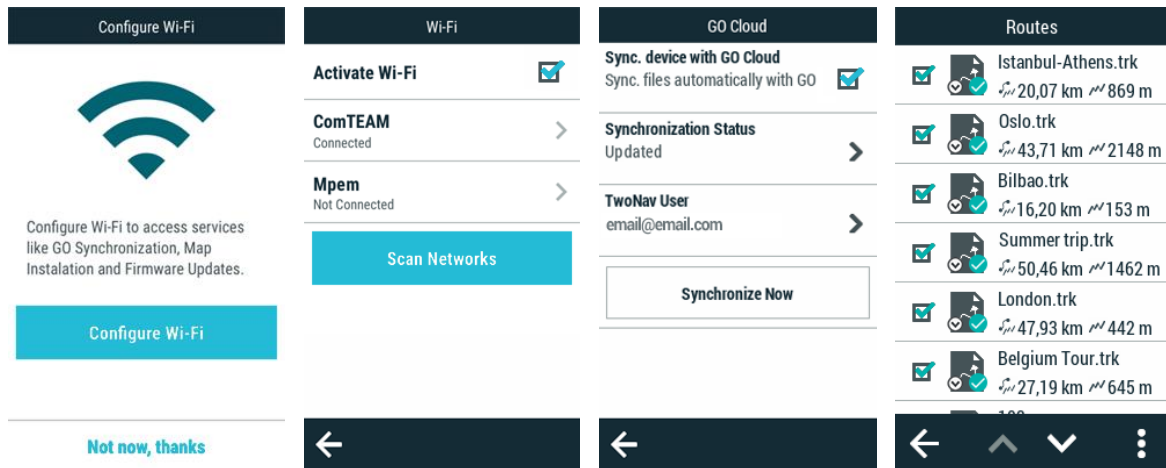
- **Des del menú contextual:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades o a la finestra del mapa i obriu el menú contextual sobre l'element. A continuació seleccioneu 'Enviar a' i escolliu el destí.



Connexió via Wi-Fi

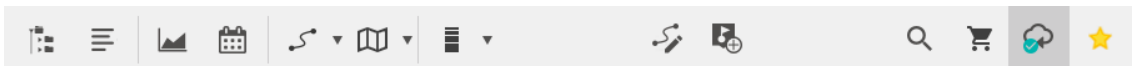
Si teniu un GPS TwoNav de nova generació podreu enviar fitxers al dispositiu sense necessitat de cables. Aquesta comunicació no és automàtica i requereix una configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Connecteu el GPS TwoNav a una xarxa Wi-Fi des de '*Menú principal > Configuració > Wi-Fi*'.
2. Seleccioneu '*Escanejar*' per localitzar una xarxa Wi-Fi disponible.
3. Seleccioneu la xarxa a la qual voleu connectar (i si cal, indiqueu la contrasenya).



Un cop connectat a una xarxa Wi-Fi, activeu la sincronització entre el GPS i el núvol GO:

1. Identifiqueu-vos amb el vostre compte d'usuari TwoNav des de '*Menú Principal > Configuració > Els meus comptes*'.
2. Activeu la sincronització automàtica amb el núvol GO des de '*Menú Principal > Configuració > Núvol GO*'.

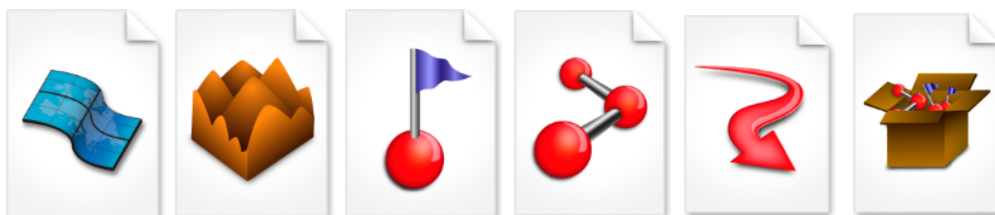


Finalment, assegureu-vos que la sincronització de Land amb el Núvol GO també està activa:

1. Activeu la sincronització automàtica amb el Núvol GO des de '*Barra de botons > Núvol GO*'.
2. A partir d'aquest moment podreu començar a transferir fitxers entre tots dos dispositius. Quan el GPS disposi de senyal Wi-Fi, aquest rebrà i descarregarà automàticament el fitxer que hagi transferit des de Land.

IMPORTANT: Consulteu si el vostre model és compatible amb la tecnologia Wi-Fi a <http://www.TwoNav.com>

Carpetes d'emmagatzematge



Recordeu que sempre teniu la possibilitat de transferir els vostres propis mapes/waypoints/rutes/conjunts al dispositiu i utilitzar aquests elements al dispositiu. Perquè el dispositiu obri aquests elements, cal que estiguin emmagatzemats en certes carpetes predefinides:

- **Carpeta per defecte mapes:**
 - **GPS:** "TwoNavData/Maps"
- **Carpeta per defecte waypoints:**
 - **GPS:** "TwoNavData/Data"
- **Carpeta per defecte enregistrament d'activitats:**
 - **GPS:** "TwoNavData/Data/Tracklog"
- **Carpeta per defecte rutes:**
 - **GPS:** "TwoNavData/Data"
- **Carpeta per defecte conjunts:**
 - **GPS:** "TwoNavData/Data"

IMPORTANT: Si un cop detectat el dispositiu, la comunicació entre Land i el dispositiu no és possible, sempre podeu copiar els fitxers manualment accedint a la unitat de disc des de 'El meu equip'.

1.3.1.1 ACTUALITZACIÓ PROGRAMARI GPS TWONAV



Land us ofereix la possibilitat d'actualitzar el programari TwoNav del vostre GPS i mantenir el seu GPS al dia. Per actualitzar la versió TwoNav del vostre GPS seguïu aquests passos:

1. Localitzeu el dispositiu a l'arbre de dades: 'Arbre de dades > Dispositius > GPS TwoNav'.
2. Obriu el menú contextual sobre el vostre GPS TwoNav i seleccioneu 'Actualitzar programari TwoNav'.
3. El procés d'actualització trigarà uns minuts. Mentre el procés d'actualització estigui en marxa, no interactueu ni desconnecteu el GPS.
4. Un cop finalitzat, desendolleu el dispositiu i enceneu-lo. Si el procés ha estat satisfactori, disposareu de la darrera versió oficial del programari TwoNav al vostre GPS.

1.3.2 CONNECTIVITAT AMB ALTRES GPS

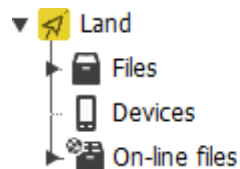


La comunicació entre Land i dispositius d'altres marques depèn en gran mesura del tipus de connexió del seu GPS i els seus protocols de connectivitat. La majoria de GPS no requereixen cap configuració prèvia ja que es munten automàticament com a unitat d'emmagatzematge (mass storage). És possible que en alguns casos es faci per port sèrie de manera que necessitareu configurar la comunicació. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

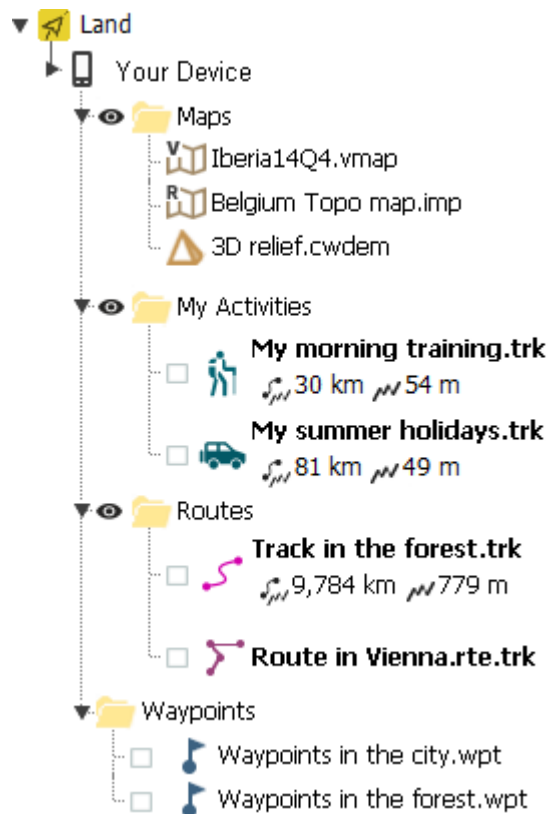
1. Connecteu el vostre GPS a l'ordinador.

IMPORTANT: Si es tracta d'un dispositiu que es connecta per port sèrie configureu-lo prement: 'Menú principal > Opcions > Dispositiu'.

2. A continuació, Land detectarà automàticament el dispositiu i el mostrarà a com una nova unitat de disc a 'Arbre de dades > Dispositius > GPS'.

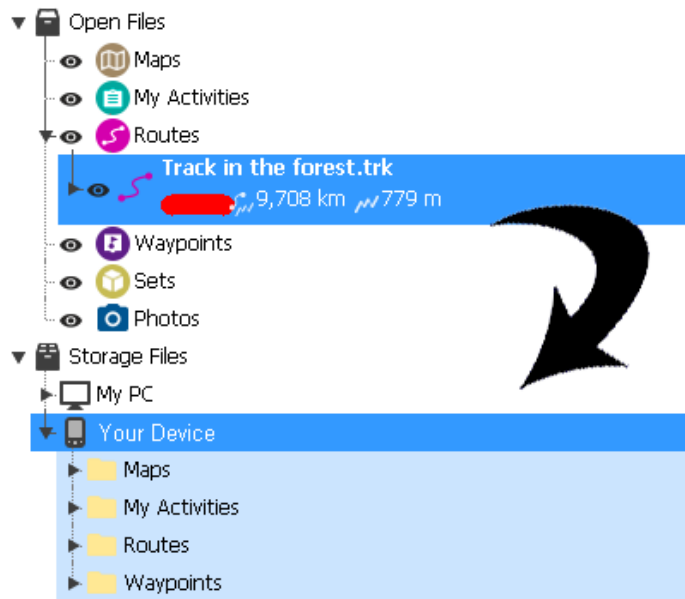


3. Sota el nom del vostre aparell, veureu diverses carpetes temàtiques (mapes/waypoints/rutes), aquests són els fitxers emmagatzemats al dispositiu.



NOTA: El nom de les carpetes pot variar segons cada marca de GPS.

4. A partir d'aquest moment podreu començar a transferir fitxers entre tots dos dispositius.
 - **Des de l'arbre de dades:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades i arrossegueu-lo des de l'origen fins a la carpeta de destinació. Transferiu diversos fitxers alhora prement la tecla *Control* alhora que els selecciona. Land emmagatzemarà automàticament el fitxer que hagi transferit a la carpeta que li correspongui.



- **Des del menú contextual:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades o a la finestra del mapa i obriu el menú contextual sobre l'element. A continuació seleccioneu 'Enviar a' i trieu el destí.



IMPORTANT: Si no heu pogut establir connexió pot ser perquè els protocols del vostre GPS no són reconeguts per Land. En aquest cas, des de TwoNav us agrairíem que us poseu en contacte amb nosaltres i ens ho notifiqueu des de <http://Support.TwoNav.com>. D'aquesta manera podem afegir la compatibilitat amb el GPS a Land.

1.3.3 CONNECTIVITAT AMB ANDROID



Connexió via USB

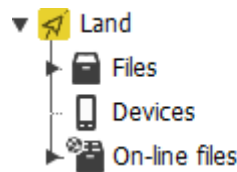
Aquesta comunicació no és automàtica i requereix una configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Instal·lar i llançar l'aplicació TwoNav al vostre Android.

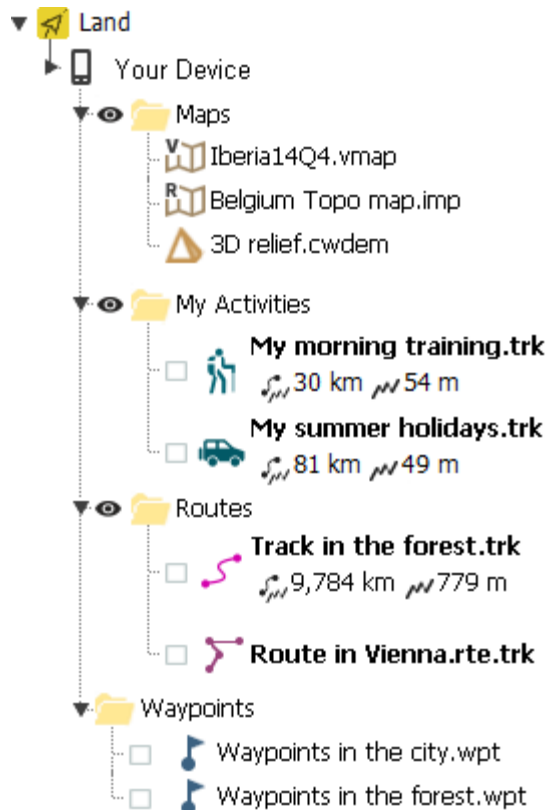


Podeu descarregar l'aplicació TwoNav gratuïtament des de <http://www.TwoNav.com>

2. Connecteu el dispositiu al port USB de l'ordinador.
3. A continuació, Land detectarà automàticament el dispositiu i el mostrarà a com una nova unitat de disc a 'Arbre de dades > Dispositius > Android'.



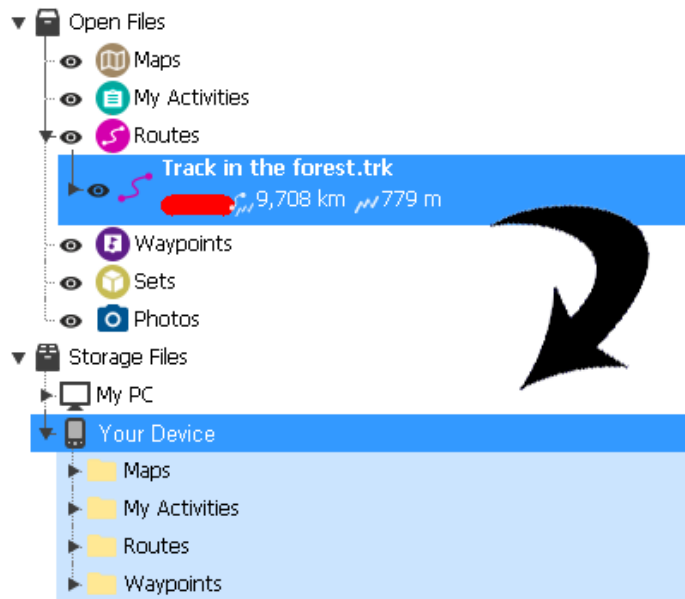
4. Sota el nom del vostre aparell, veureu diverses carpetes temàtiques (mapes/waypoints/rutes), aquests són els fitxers emmagatzemats al dispositiu.



5. A partir d'aquest moment podreu començar a transferir fitxers entre tots dos dispositius.

- **Des de l'arbre de dades:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades i arrossegueu-lo des de l'origen fins a la carpeta de destinació.

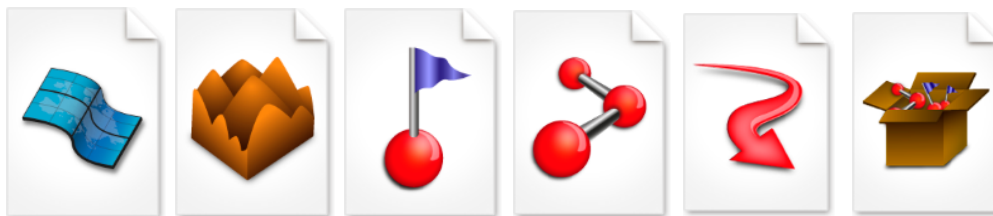
Transferiu diversos fitxers alhora prement la tecla 'Control' alhora que els selecciona. Land emmagatzemarà automàticament el fitxer que hagi transferit a la carpeta que li correspongui.



- **Des del menú contextual:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades oa la finestra del mapa i obriu el menú contextual sobre l'element. A continuació seleccioneu 'Enviar a' i trieu el destí.



Carpetes d'emmagatzematge



Recordeu que sempre teniu la possibilitat de transferir els vostres propis mapes/waypoints/rutes/conjunts al dispositiu i utilitzar aquests elements al dispositiu. Perquè el dispositiu obri aquests elements, cal que estiguin emmagatzemats en certes carpetes predefinides:

- **Carpeta per defecte mapes:**
 - **Android (aplicació TwoNav gratuïta):**
"Android/Data/com.compegps.twonav/files/TwoNavData/Maps"
 - **Android (aplicació TwoNav Premium):**
"Android/Data/com.compegps.twonavfull/files/TwoNavData/Maps"

- **Carpeta per defecte waypoints:**
 - **Android (aplicació TwoNav gratuïta):**
"Android/Data/com.compegps.twonav/files/TwoNavData/Data"
 - **Android (aplicació TwoNav Premium):**
"Android/Data/com.compegps.twonavfull/files/TwoNavData/Data"

- **Carpeta per defecte enregistrament d'activitats:**
 - **Android (aplicació TwoNav gratuïta):**
"Android/Data/com.compegps.twonav/files/TwoNavData/Data/Tracklog"
 - **Android (aplicació TwoNav Premium):**
"Android/Data/com.compegps.twonavfull/files/TwoNavData/Data/Tracklog"

- **Carpeta per defecte rutes:**
 - **Android (aplicació TwoNav gratuïta):**
"Android/Data/com.compegps.twonav/files/TwoNavData/Data"
 - **Android (aplicació TwoNav Premium):**
"Android/Data/com.compegps.twonavfull/files/TwoNavData/Data"

- **Carpeta per defecte conjunts:**
 - **Android (aplicació TwoNav gratuïta):**
"Android/Data/com.compegps.twonav/files/TwoNavData/Data"
 - **Android (aplicació TwoNav Premium):**
"Android/Data/com.compegps.twonavfull/files/TwoNavData/Data"

IMPORTANT: Si un cop detectat el dispositiu, la comunicació entre Land i el dispositiu no és possible, sempre podeu copiar els fitxers manualment accedint a la unitat de disc des de 'El meu equip'.

1.3.4 CONNECTIVITAT AMB IPHONE/IPAD



Connexió via Wi-Fi

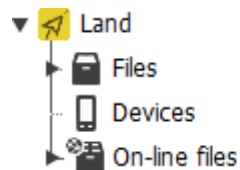
Aquesta comunicació no és automàtica i requereix una configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Instal·leu i inicieu l'aplicació TwoNav al vostre iPhone/iPad.

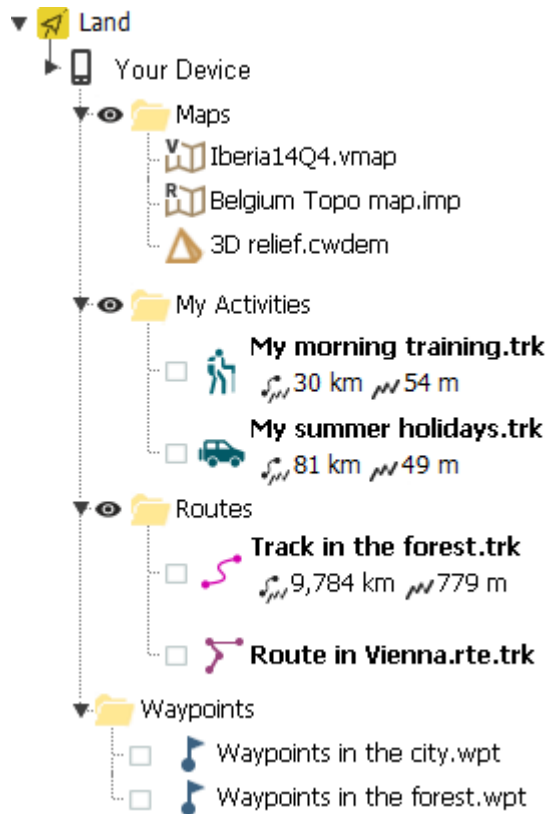


Podeu descarregar l'aplicació TwoNav gratuïtament des de <http://www.TwoNav.com>

2. Premeu '*Menú principal > Configuració > Configuració completa > Communications > FTP*'.
3. A continuació, podreu veure les propietats del vostre iPhone/iPad com a servidor FTP (a partir d'aquest moment s'activarà la FTP).
4. Novament des de Land, accediu a '*Menú principal > Dispositius > Connectar-se a TwoNav iPhone/iPad*' i escolliu una d'aquestes opcions i introduïu els camps sol·licitats en funció de les propietats que es mostrin al vostre iPhone/iPad.
 - **Permetre a Land utilitzar 'Bonjour' per detectar l'iPhone/iPad:** Land intentarà trobar el seu iPhone/iPad.
 - **Jo escriuré la IP del meu iPhone/iPad:** Configura el teu iPhone/iPad manualment.
5. A continuació, Land detectarà el dispositiu i ho mostrarà en com una nova unitat de disc a '*Arbre de dades > Dispositius > iPhone/iPad*'.

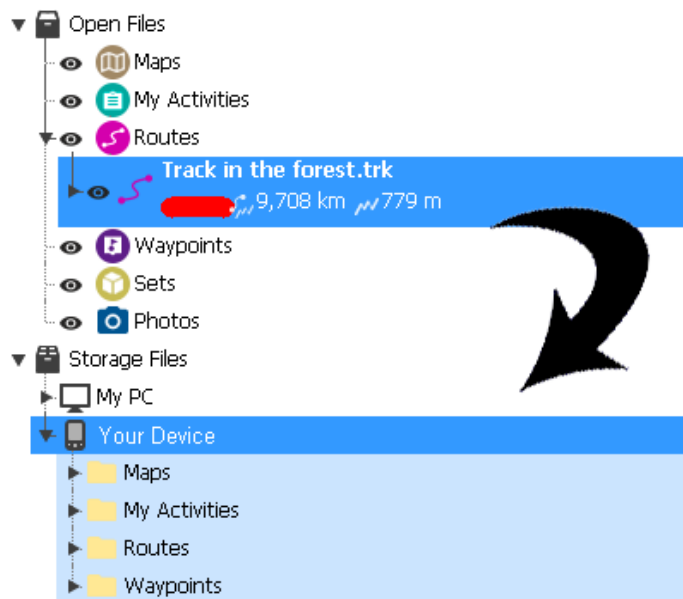


6. Sota el nom del vostre aparell, veureu diverses carpetes temàtiques (mapes/waypoints/rutes...), aquests són els fitxers emmagatzemats al dispositiu.



7. A partir d'aquest moment podreu començar a transferir fitxers entre tots dos dispositius.

- Des de l'arbre de dades:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades i arrossegueu-lo des de l'origen fins a la carpeta de destinació. Transferiu diversos fitxers alhora prement la tecla 'Control' alhora que els selecciona. Land emmagatzemarà automàticament el fitxer que hagi transferit a la carpeta que li correspongui.



- **Des del menú contextual:** Localitzeu el fitxer que voleu transferir a l'arbre de dades o a la finestra del mapa i obriu el menú contextual sobre l'element. A continuació seleccioneu 'Enviar a' i trieu el destí.



IMPORTANT: Assegureu-vos que el vostre iPhone/iPad està connectat a la mateixa xarxa Wi-Fi del vostre ordinador.

Connexió via iTunes

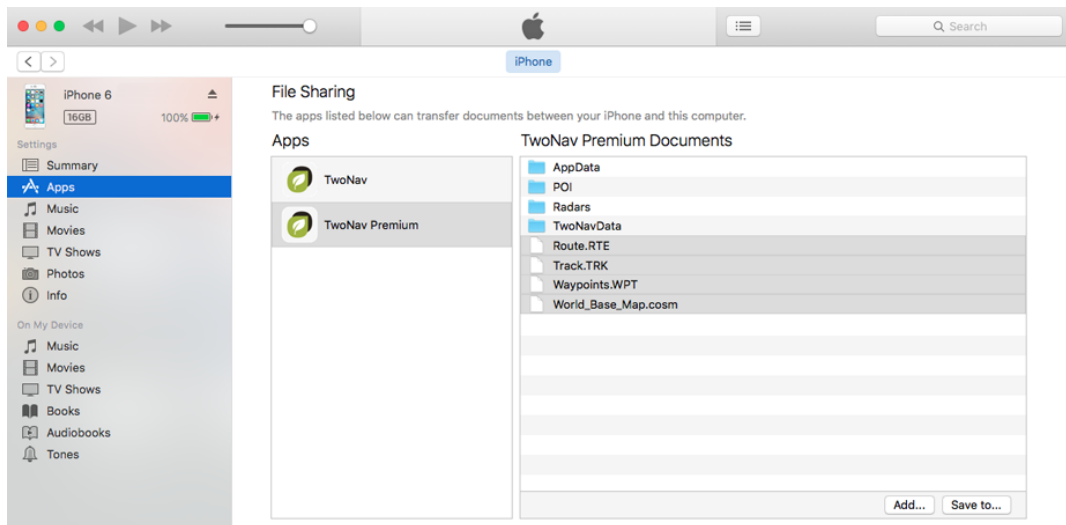
En cas que no pugueu establir connexió entre el vostre iPhone/iPad i Land, també podeu utilitzar iTunes per enviar i rebre dades. Aquesta comunicació no és automàtica i requereix una configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Instal·leu iTunes al vostre ordinador.



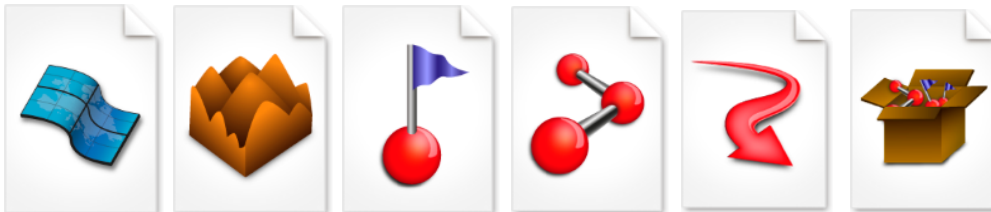
Podeu descarregar iTunes gratuïtament des de <http://www.iTunes.com>

2. Inicieu iTunes. Si heu connectat el dispositiu correctament, aquest es mostrarà a l'arbre de dades.
3. Seleccioneu "Aplicacions" al menú superior.



4. Un cop connectat, a 'Intercanvi d'arxius' podrà veure el contingut de les carpetes del seu iPhone/iPad així com transferir dades (mapes/waypoints/rutes).
5. Per enviar/rebre dades premi qualsevol d'aquestes opcions:
 - **Afegeix:** Per transferir fitxers des del vostre ordinador a l'iPhone/iPad.
 - **Desa a:** Per transferir fitxers des del seu iPhone/iPad a l'ordinador.

Carpets d'emmagatzematge



Recordeu que sempre teniu la possibilitat de transferir els vostres propis mapes/waypoints/rutes/conjunts al dispositiu i utilitzar aquests elements al dispositiu. Perquè el dispositiu obri aquests elements, cal que estiguin emmagatzemats en certes carpetes predefinides:

- **Carpeta per defecte mapes:**
 - **iOS (aplicació TwoNav gratuïta):** "TwoNavData/Maps"
 - **iOS (aplicació TwoNav Premium):** "TwoNavData/Maps"
- **Carpeta per defecte waypoints:**
 - **iOS (aplicació TwoNav gratuïta):** "TwoNavData/Data"
 - **iOS (aplicació TwoNav Premium):** "TwoNavData/Data"

- **Carpeta per defecte enregistrament d'activitats:**
 - **iOS (aplicació TwoNav gratuïta):** "TwoNavData/Data/Tracklog"
 - **iOS (aplicació TwoNav Premium):** "TwoNavData/Data/Tracklog"

- **Carpeta per defecte rutes:**
 - **iOS (aplicació TwoNav gratuïta):** "TwoNavData/Data"
 - **iOS (aplicació TwoNav Premium):** "TwoNavData/Data"

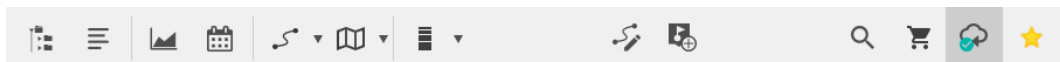
- **Carpeta per defecte conjunts:**
 - **iOS (aplicació TwoNav gratuïta):** "TwoNavData/Data"
 - **iOS (aplicació TwoNav Premium):** "TwoNavData/Data"

1.3.5 CONNECTIVITAT AMB NÚVOL GO

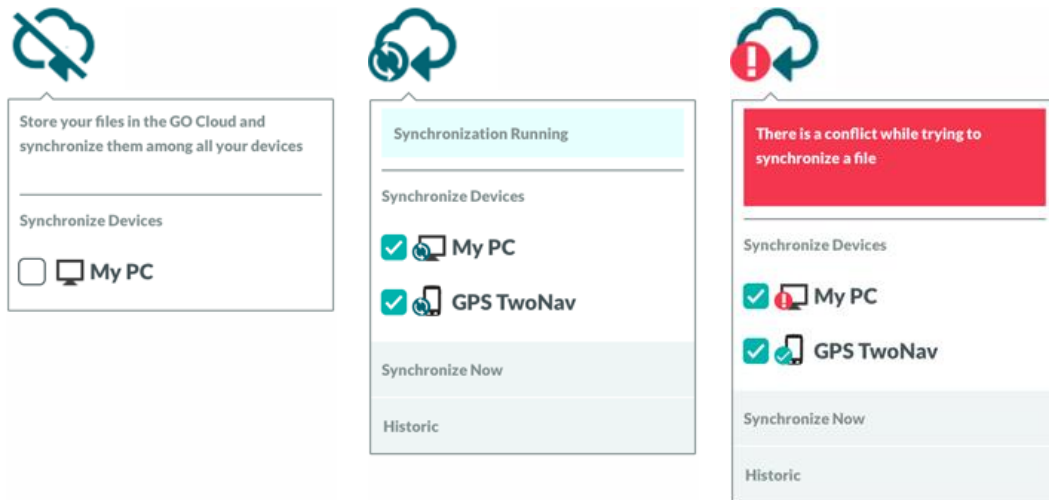


Com a usuari de Land, disposa d'un espai personal a GO. El núvol GO és un espai d'emmagatzematge virtual que us permetrà guardar les vostres activitats i tenir-les sincronitzades a tots els dispositius. Activeu la sincronització automàtica a Land i cada vegada que creeu una nova ruta, aquesta es pujarà automàticament al núvol sense necessitat de pujar el fitxer manualment. Utilitzeu el núvol GO com a dipòsit virtual on desar l'historial de tots els fitxers en un lloc segur i fiable. Aquesta comunicació no és automàtica i requereix una configuració prèvia. Seguiu aquests passos per establir connexió entre els dos dispositius:

1. Activi la sincronització automàtica amb el núvol GO des '*Barra de botons > Núvol GO*'.







2. A partir d'aquest moment, les noves activitats es pujaran automàticament al núvol GO. A més, si el núvol disposa de més activitats, les descarregarà al vostre ordinador.



IMPORTANT: Si suprimiu qualsevol fitxer, podreu decidir si només l'elimineu al vostre ordinador, o si, per contra, també voleu eliminar-lo del núvol GO i de tots els altres dispositius que estiguin sincronitzats amb el núvol.

Als llistats d'elements veureu l'estat de sincronització de cada fitxer:




 London.trk 441 m 67,13 km	SINCRONITZANT
 London.trk 441 m 67,13 km	ACTUALITZAT
 London.trk 441 m 67,13 km	PENDENT
 London.trk 441 m 67,13 km	ERROR

NOTA: Si ho necessiteu, forceu una sincronització instantània prement 'Barra de botons > Núvol GO > Sincronitzar ara'. A continuació, el dispositiu es sincronitzarà automàticament amb el núvol GO.

1.4 ACTUALITZAR LAND

El programari Land està en contínua millora per afegir noves funcionalitats i solucionar possibles errors. El dispositiu disposa de diversos nivells de programari:

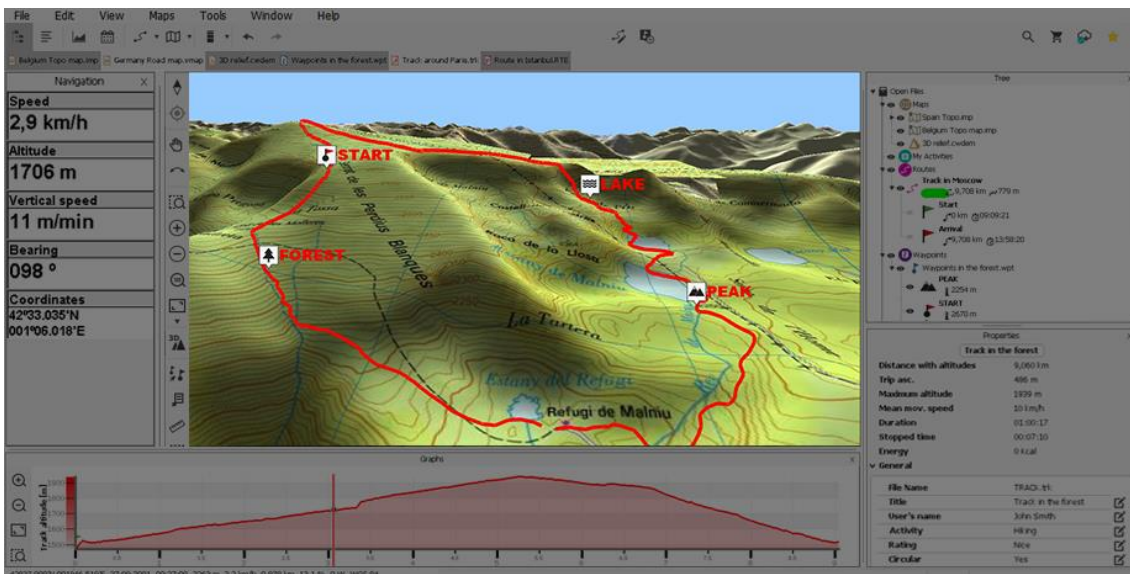
- **Sistema operatiu:** S'executa de forma subjacent a Land i controla les operacions internes de Land.

-  **Windows:** Com actualitzar el sistema operatiu?
(reviseu el vostre equip per obtenir més informació)
-  **Mac:** Com actualitzar el sistema operatiu?
(reviseu el vostre equip per obtenir més informació)
- **Programari:** Programa que s'executa sobre el sistema operatiu amb el qual interactua l'usuari.
-  **Programari Land:**
[Com actualitzar el programari Land?](#)

Visita regularment <http://www.TwoNav.com> per conèixer les darreres versions disponibles i saber com instal·lar-les.

3 INTERFÍCIE

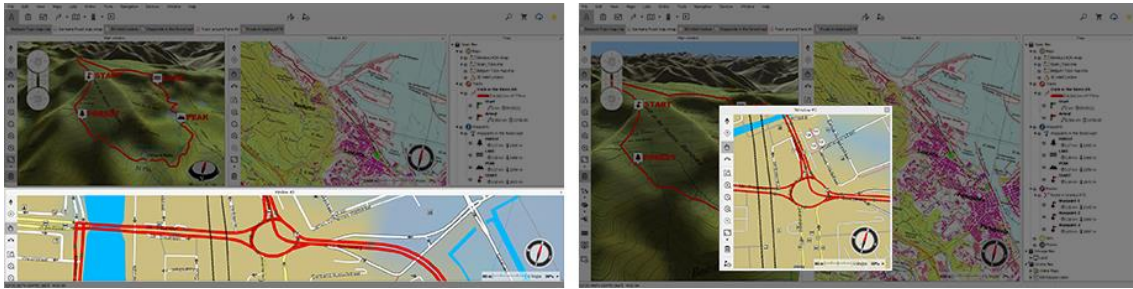
1.5 FINESTRA DE MAPA



La finestra de mapa és on treballarà la major part del temps:

- **Finestra principal:** La finestra del mapa us permet gestionar i editar mapes/waypoints/rutes.
- **Finestres secundàries:** Les finestres secundàries us ofereixen les mateixes funcions que la finestra principal amb la possibilitat de treballar en diferents elements sense interferir el mateix llenç.

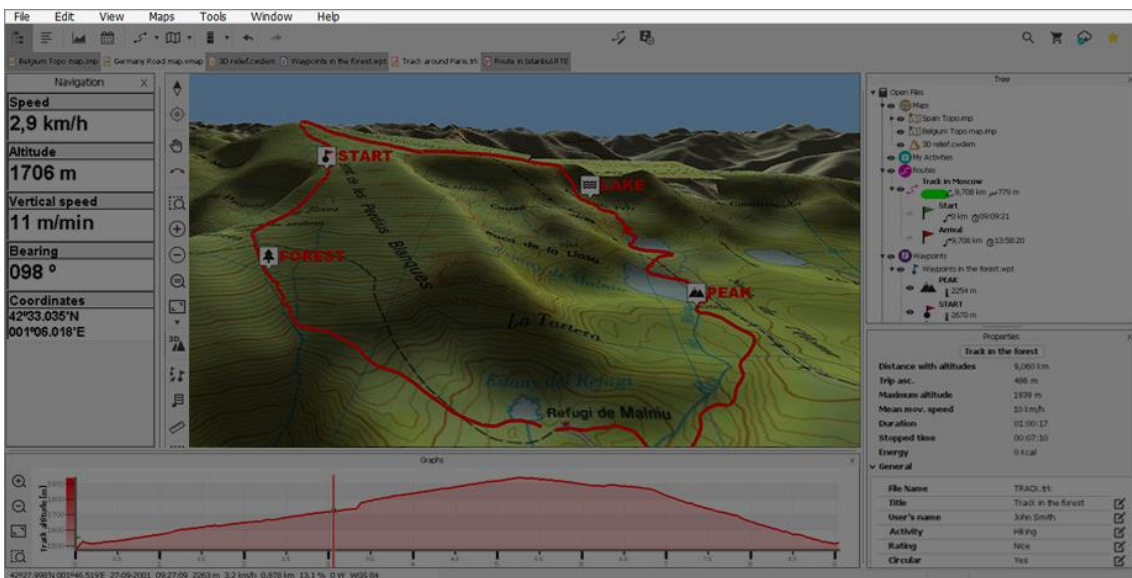
Ubicació de les finestres



Si treballem al mateix temps amb diverses finestres, podem triar en quina posició es mostra cadascuna obrint el menú contextual:

- **Finestra ancorada a l'esquerra:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part esquerra de la pantalla.
- **Finestra ancorada a la dreta:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part dreta de la pantalla.
- **Finestra ancorada a baix:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part inferior de la pantalla.
- **Finestra principal:** La finestra seleccionada ocuparà la meitat de la pantalla principal.
- **Finestra flotant:** La finestra seleccionada no serà fixa i es mostrarà de forma independent solapant-se amb les altres finestres.

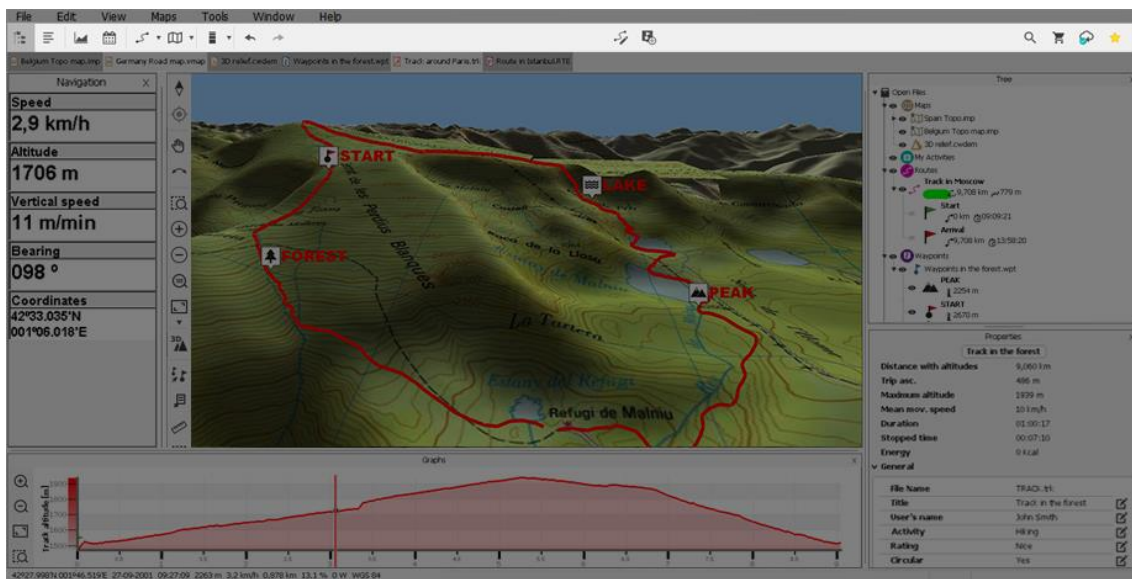
1.6 MENÚ PRINCIPAL



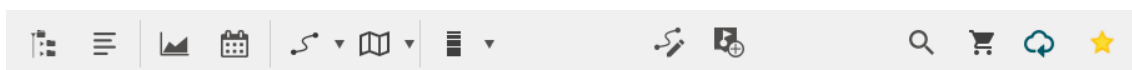
Des del menú principal podreu gestionar la major part de les funcions del sistema accedint a les diferents seccions. Feu clic als elements del menú per activar-los o per accedir als seus sub-menús.


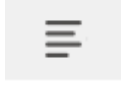




NOTA: Podem canviar les funcions d'aquest menú obrint el menú contextual i seleccionant 'Personalitzar'.


1.7 BARRA DE BOTONS





Aquesta barra conté diverses dreceres a algunes de les funcions més utilitzades del programari. Les mateixes funcions també són accessibles des del menú principal.

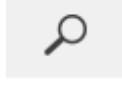



- 
'Veure arbre de dades': Mostreu o oculteu l'arbre de dades.
- 
'Veure propietats': Mostreu o oculteu les propietats de mapes/waypoints/rutes/conjunts.
- 
'Veure gràfica': Mostreu o oculteu la representació gràfica de rutes i tracks.
- 
'Calendari': Mostreu o oculteu un calendari amb les vostres activitats, rutes i waypoints per data de creació.
- 
'Obrir track': Obriu qualsevol track.
- 
'Obrir mapa': Obriu qualsevol mapa.


- 


'Degradar color del track': Canvieu el color d'un track a degradat, el color del degradat representarà la variació d'un camp de dades al llarg de tot l'itinerari.
- 

'Crear/Editar track': Creeu un track des de zero o editeu els tracks oberts a la finestra del mapa.
- 

'Crea waypoint': Marqueu un waypoint a qualsevol ubicació del mapa.
- 

'Cerca': Cerqueu qualsevol ubicació (només disponible per a mapes de carreteres).
- 

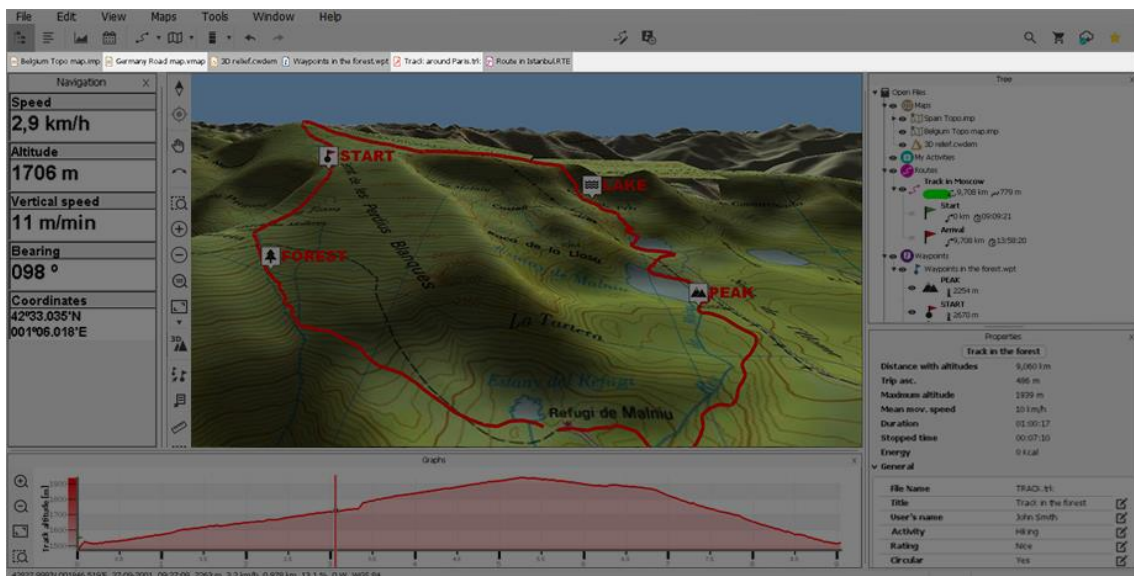
'Comprar mapes': Complementeu la vostra col·lecció cartogràfica amb mapes d'altres zones.
- 

"Núvol GO": Consulteu l'estat de sincronització amb el núvol GO i altres dispositius.
- 

'Veure barra de favorits': Mostri o ocultí la barra de favorits.

NOTA: *Podeu canviar les funcions d'aquest menú obrint el menú contextual i seleccionant 'Personalitzar'.*

1.8 BARRA DE FAVORITS



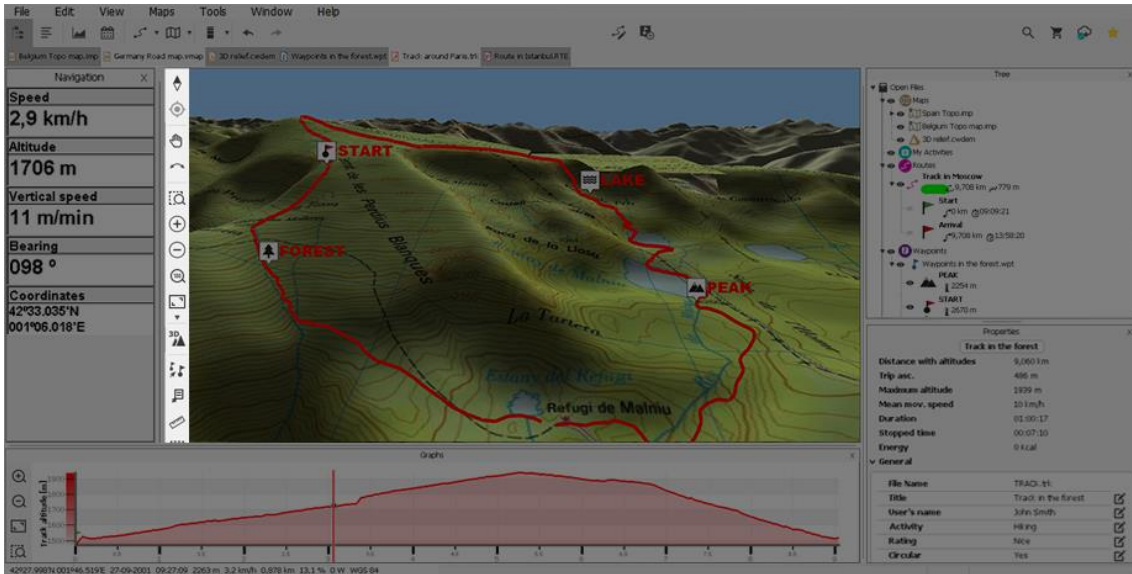
Aquesta barra us permet afegir dreceres als elements més utilitzats (mapes/waypoints/rutes/conjunts...). Podeu accedir als mateixos elements des de l'arbre de dades.

Si voleu afegir qualsevol mapa/waypoint/ruta/conjunt a la barra de preferits, només haureu d'arrossegar l'element de l'arbre de dades i deixar-lo anar a la barra de preferits.



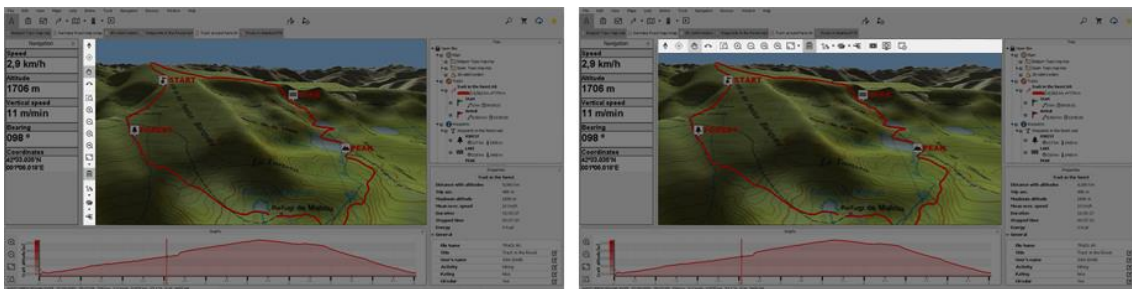
Podeu mostrar o ocultar la barra de favorits prement el botó 'Mostrar/Ocultar favorits' a la barra de botons.

1.9 BARRA D'EINES




Aquesta barra conté eines útils que us ajudaran a aconseguir la millor perspectiva dels vostres mapes, així com facilitar l'edició de waypoints/rutes/conjunts (les funcions de barra d'eina poden canviar d'acord amb el mode de visualització seleccionat).


A l'obrir el menú contextual sobre aquesta, podeu mostrar la barra d'eines en vertical o horitzontal.

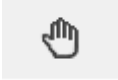



Funcions per defecte a la vista 2D





- 


'Orientació mapa': Nord cap amunt (el mapa no rotarà, quedant sempre orientat cap al nord) o Track a dalt (el mapa girarà per adaptar-se al rumb actual).
- 


"Recentreu el mapa": Recentrar a la posició actual.
- 


'Desplaçament': Moveu el mapa sense canviar la vostra orientació.
- 


'Rotar mapa per angle': Canvieu l'orientació del mapa cap al sentit de les agulles del rellotge, el sentit contrari a les agulles del rellotge o cap amunt/avall.
- 


'Finestra de zoom': Establiu la dimensió de la finestra de zoom.
- 


"Amplia +"
- 


'Zoom-'
- 


"Amplia 100%": Vegi el mapa a la màxima resolució.
- 

'Veure tot': Tots els objectes carregats a la finestra de mapa seran re-centrats a la pantalla de mapa. Seleccioneu quins elements voleu prendre com a referència per re-centrar-los.
- 

"2D/3D": Canvieu entre diferents perspectives mapa: "2D > 3D".
- 

"Crear punts de referència": Creeu nous waypoints clicant directament sobre el mapa, a cada clic es crearà un nou waypoint.
- 



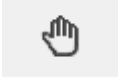













'Mesurar distància': Mesureu la distància entre dos o més punts al mapa (si no es defineix cap punt final, Land mostrarà la distància entre el punt de partida i la posició actual del ratolí).
- 

'Mode selecció': Marqueu una àrea a la finestra del mapa mantenint premut el botó esquerre del ratolí i arrossegant-lo.
- 

'Nova finestra': Obriu una finestra de mapa secundària poguent treballar en diferents elements sense interferir el mateix llenç.

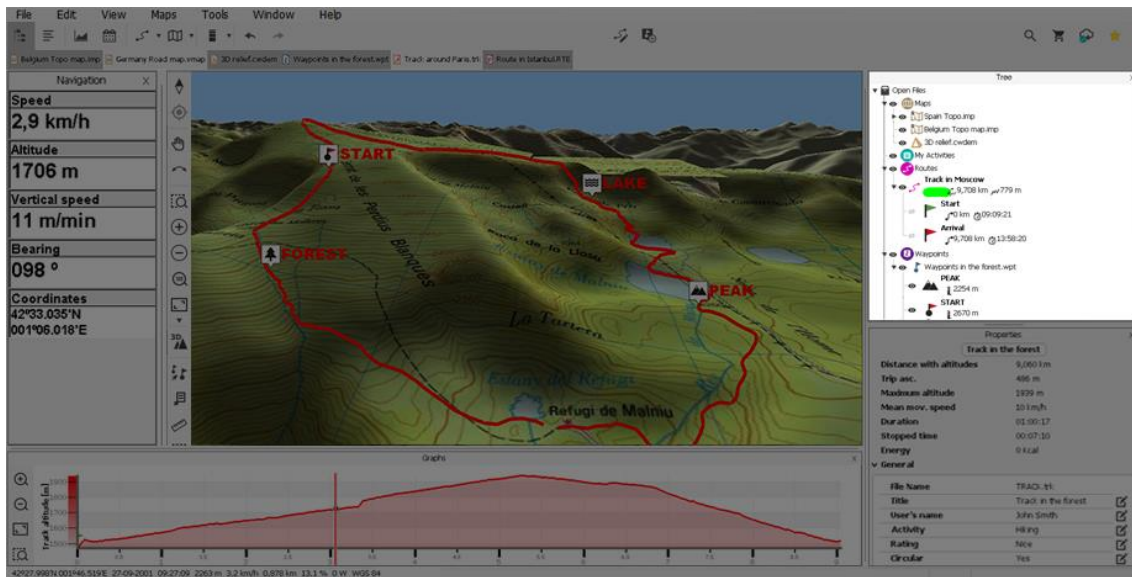
Funcions per defecte a la vista 3D



-
-  **'Orientació mapa':** Nord cap amunt (el mapa no rotarà, quedant sempre orientat cap al nord) o Track a dalt (el mapa girarà per adaptar-se al rumb actual).
-  **"Recentreu el mapa":** Recentrar a la posició actual.
-  **'Desplaçament':** Moveu el mapa sense canviar la vostra orientació.
-  **'Rotar mapa per angle':** Canvieu l'orientació del mapa cap al sentit de les agulles del rellotge, el sentit contrari a les agulles del rellotge o cap amunt/avall.
-  **'Finestra de zoom':** Establiu la dimensió de la finestra de zoom.
-  **"Amplia +"**
-  **'Zoom-'**
-  **"Amplia 100%":** Vegi el mapa a la màxima resolució.
-  **'Veure tot':** Tots els objectes carregats a la finestra de mapa seran re-centrats a la pantalla de mapa. Seleccioneu quins elements voleu prendre com a referència per re-centrar-los.
-  **"2D/3D":** Canvieu entre diferents perspectives mapa: "2D > 3D".
-  **'Exageració altitud':** Multipliqueu l'altitud del relleu per fer un efecte 3D encara més clar.
-  **'Mode de render':** Quan utilitzeu la visualització 3D, mostri la renderització dels mapes d'acord amb les vostres necessitats.
-  **'Simulador de vol':** Moveu-vos pel paisatge com si estigués pilotant un helicòpter.
-  **"Captura de vídeo":** Creeu un fitxer de vídeo amb el contingut actual de la finestra de mapa.
-  **'Captura de pantalla':** Creeu una fotografia amb el contingut actual de la finestra de mapa.
-  **'Nova finestra':** Obriu una finestra de mapa secundària podent treballar en diferents elements sense interferir el mateix llenç.
-

NOTA: Podeu canviar les funcions d'aquest menú obrint el menú contextual i seleccionant 'Personalitzar'.

1.10 FINESTRA D'ARBRE DE DADES

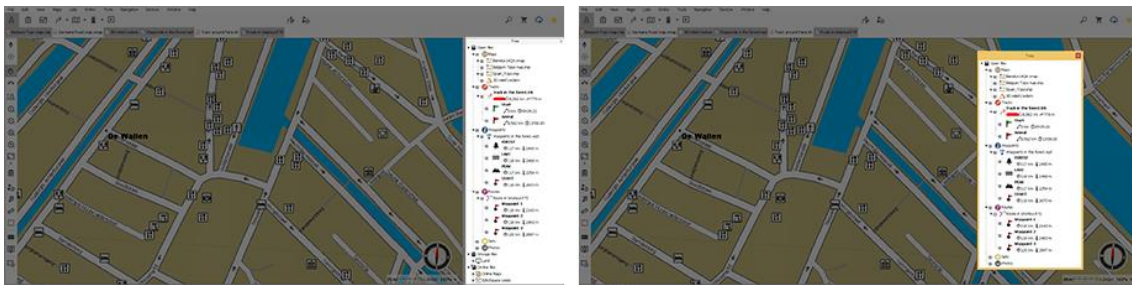


L'arbre de dades és una pràctica eina que us permetrà consultar ràpidament els fitxers que teniu oberts en aquell moment a Land i gestionar també els fitxers que teniu emmagatzemats a l'ordinador o als dispositius connectats. L'arbre de dades us proporciona accés ràpid a les operacions més importants que es duren a terme en mapes/waypoints/rutes/conjunts...

L'arbre de dades es divideix en diverses seccions:

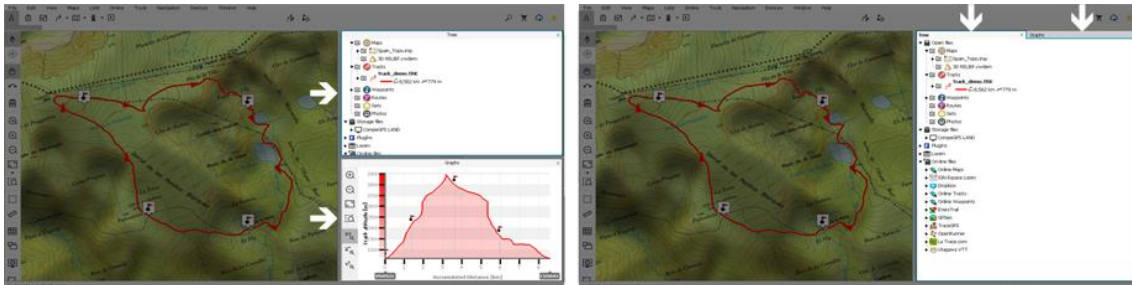
- **Fitxers:** Fitxers actualment carregats (es mostren a la finestra de mapa o estiguin ocults).
- **Dispositius:** Aparells connectats a l'ordinador (GPS, smartphone...).
- **Fitxers on-line:** Fitxers disponibles a servidors d'internet (ni a l'ordinador ni al GPS).

Ubicació de les finestres



Si treballem al mateix temps amb diverses finestres, podem triar en quina posició es mostra cadascuna obrint el menú contextual:

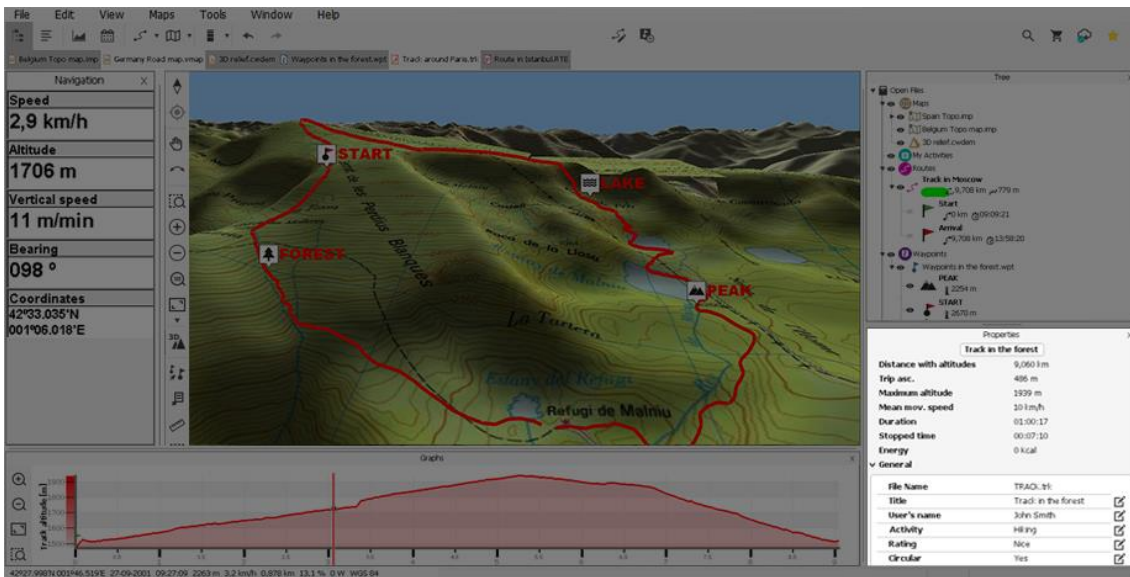
- **Finestra ancorada a l'esquerra:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part esquerra de la pantalla.
- **Finestra ancorada a la dreta:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part dreta de la pantalla.
- **Finestra ancorada a baix:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part inferior de la pantalla.
- **Finestra principal:** La finestra seleccionada ocuparà la meitat de la pantalla principal.
- **Finestra flotant:** La finestra seleccionada no serà fixa i es mostrarà de forma independent solapant-se amb les altres finestres.



A més, si hi ha més d'una finestra ancorada en un mateix costat, podeu triar com mostrar-les dins d'aquest mateix espai obrint el menú contextual:

- **Finestres partides:** Les finestres es mostraran de manera partida en un mateix espai. Totes les finestres es mostraran a la pantalla.
- **Finestres en pestanyes:** La finestra seleccionada es mostra ocupant tot l'espai disponible. Per visualitzar les altres finestres haureu de prémer la pestanya corresponent, en fer-ho deixarà de veure la finestra anterior.

1.11 FINESTRA DE PROPIETATS

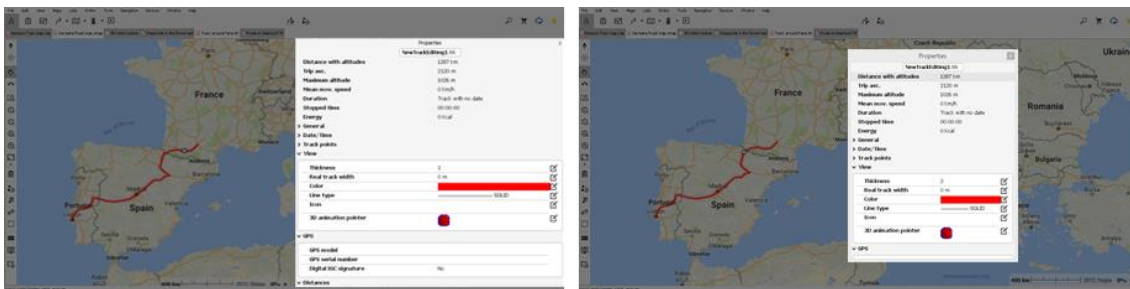


Aquesta finestra és molt útil per revisar tot tipus de propietats de mapes/waypoints/rutes.

Les propietats es classifiquen en categories i la gran majoria de propietats poden ser editades. Per exemple, podeu modificar el gruix d'un track i un cop modificat, veureu el resultat automàticament a la finestra de mapa.

Tingueu en compte que algunes dades no es poden modificar en ser informació intrínseca d'aquest element, per exemple, l'escala d'un mapa.

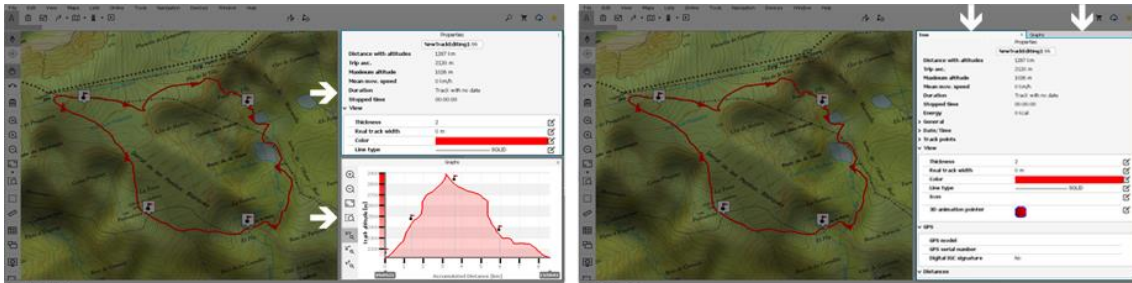
Ubicació de les finestres



Si treballem al mateix temps amb diverses finestres, podeu triar en quina posició es mostra cadascuna obrint el menú contextual:

- **Finestra ancorada a l'esquerra:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part esquerra de la pantalla.
- **Finestra ancorada a la dreta:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part dreta de la pantalla.
- **Finestra ancorada a baix:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part inferior de la pantalla.

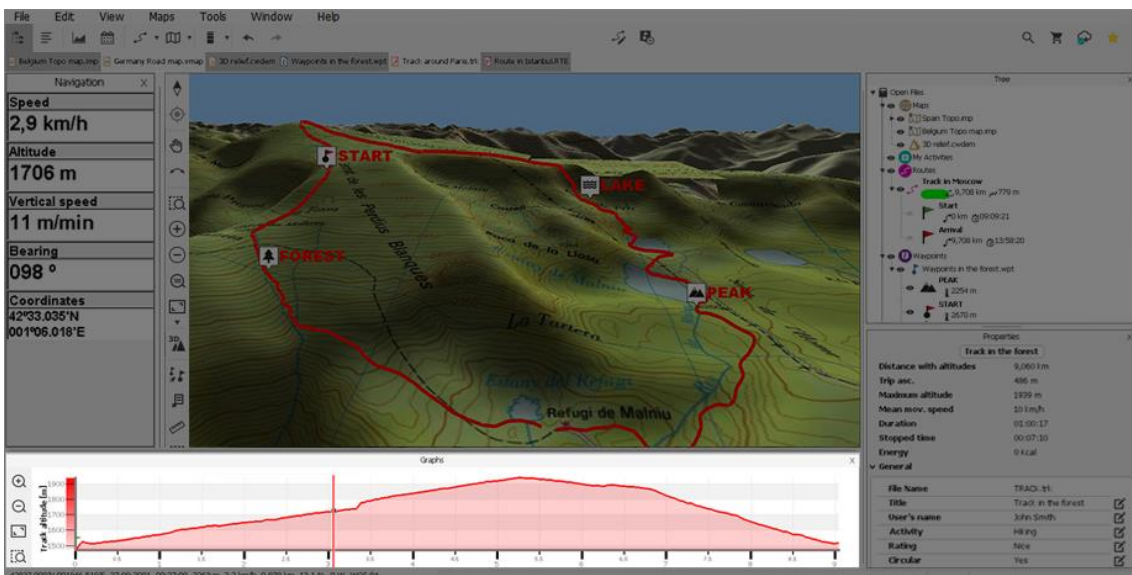
- **Finestra principal:** La finestra seleccionada ocuparà la meitat de la pantalla principal.
- **Finestra flotant:** La finestra seleccionada no serà fixa i es mostrarà de forma independent solapant-se amb les altres finestres.



A més, si hi ha més d'una finestra ancorada en un mateix costat, podeu triar com mostrar-les dins d'aquest mateix espai obrint el menú contextual:

- **Finestres partides:** Les finestres es mostraran de manera partida en un mateix espai. Totes les finestres es mostraran a la pantalla.
- **Finestres en pestanyes:** La finestra seleccionada es mostra ocupant tot l'espai disponible. Per visualitzar les altres finestres haureu de prémer la pestanya corresponent, en fer-ho deixarà de veure la finestra anterior.

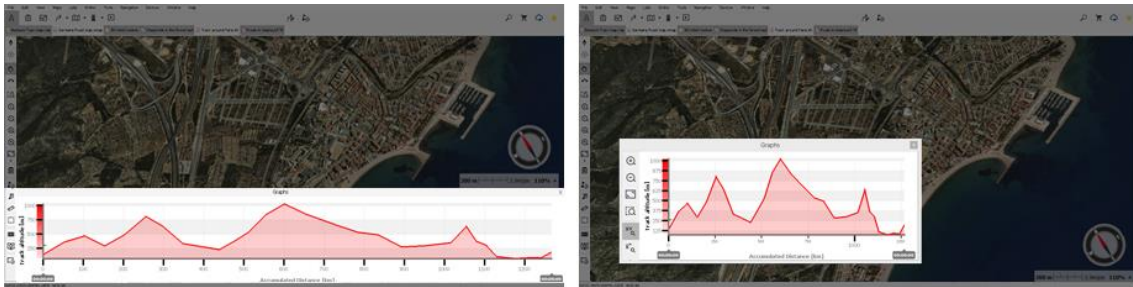
1.12 FINESTRA DE GRÀFIQUES



Land compta amb un sistema de representació gràfica que us pot resultar molt útil per analitzar i apreciar les variacions de les vostres rutes mentre treballem amb mapes.

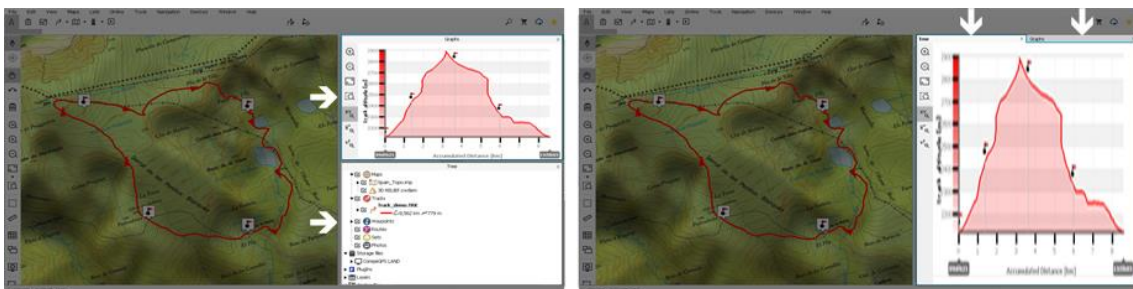
Gràcies a les gràfiques podrà treballar més estretament en porcions específiques de rutes, així com analitzar dades i estadístiques amb més precisió.

Ubicació de les finestres



Si treballem al mateix temps amb diverses finestres, podem triar en quina posició es mostra cadascuna obrint el menú contextual:

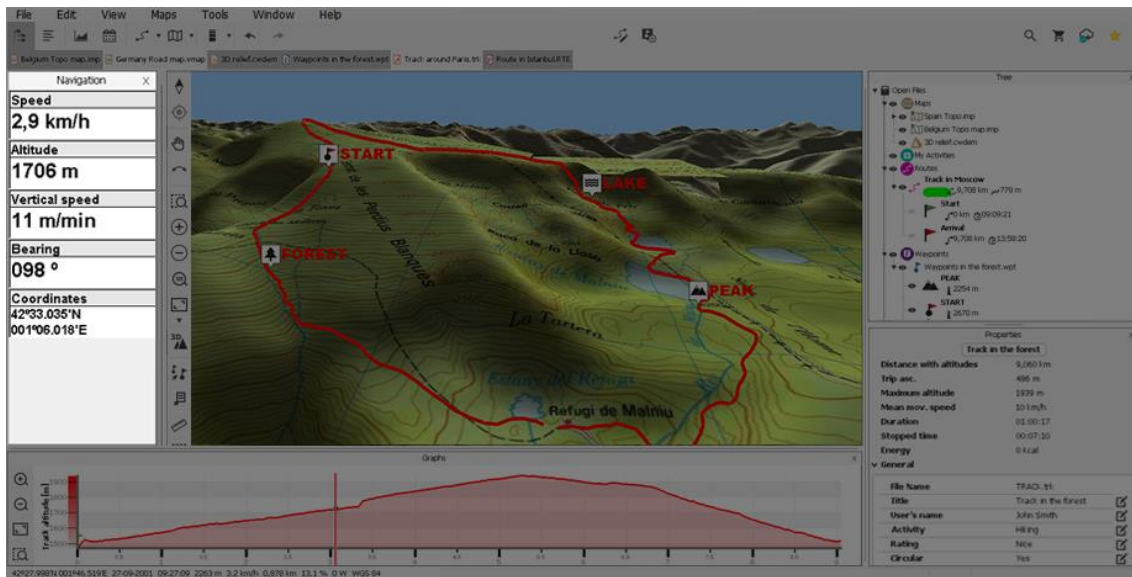
- **Finestra ancorada a l'esquerra:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part esquerra de la pantalla.
- **Finestra ancorada a la dreta:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part dreta de la pantalla.
- **Finestra ancorada a baix:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part inferior de la pantalla.
- **Finestra principal:** La finestra seleccionada ocuparà la meitat de la pantalla principal.
- **Finestra flotant:** La finestra seleccionada no serà fixa i es mostrarà de forma independent solapant-se amb les altres finestres.



A més, si hi ha més d'una finestra ancorada en un mateix costat, podem triar com mostrar-les dins d'aquest mateix espai obrint el menú contextual:

- **Finestres partides:** Les finestres es mostraran de manera partida en un mateix espai. Totes les finestres es mostraran a la pantalla.
- **Finestres en pestanyes:** La finestra seleccionada es mostra ocupant tot l'espai disponible. Per visualitzar les altres finestres haureu de prémer la pestanya corresponent, en fer-ho deixarà de veure la finestra anterior.

1.13 FINESTRA DE PÀGINA DE DADES



Durant la navegació, Land registra en tot moment dades d'interès, aquesta informació (camps de dades) sol ser molt interessant per analitzar i comparar (velocitat, altitud, distàncies...).

La pàgina de dades us ofereix un espai addicional on podreu revisar un nombre més gran de camps de dades. Si obriu el menú contextual als camps de dades, podreu utilitzar diverses funcions associades a aquests camps. La pàgina de dades es pot configurar segons les vostres preferències, personalitzeu Land d'acord amb les vostres necessitats: mostri només els camps de dades que realment necessiteu.

NOTA: També podeu canviar directament un camp obrint el vostre menú contextual i seleccionant 'Canviar aquest camp').

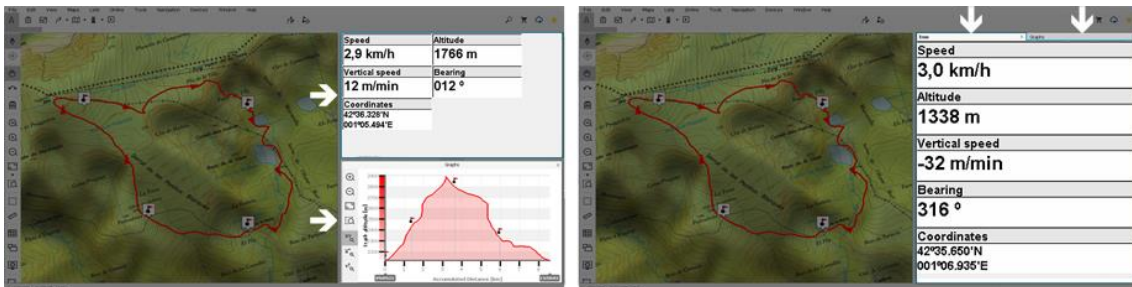
IMPORTANT: Conegueu la utilitat de cada camp de dades a l'annex.

Ubicació de les finestres



Si treballem al mateix temps amb diverses finestres, podeu triar en quina posició es mostra cadascuna obrint el menú contextual:

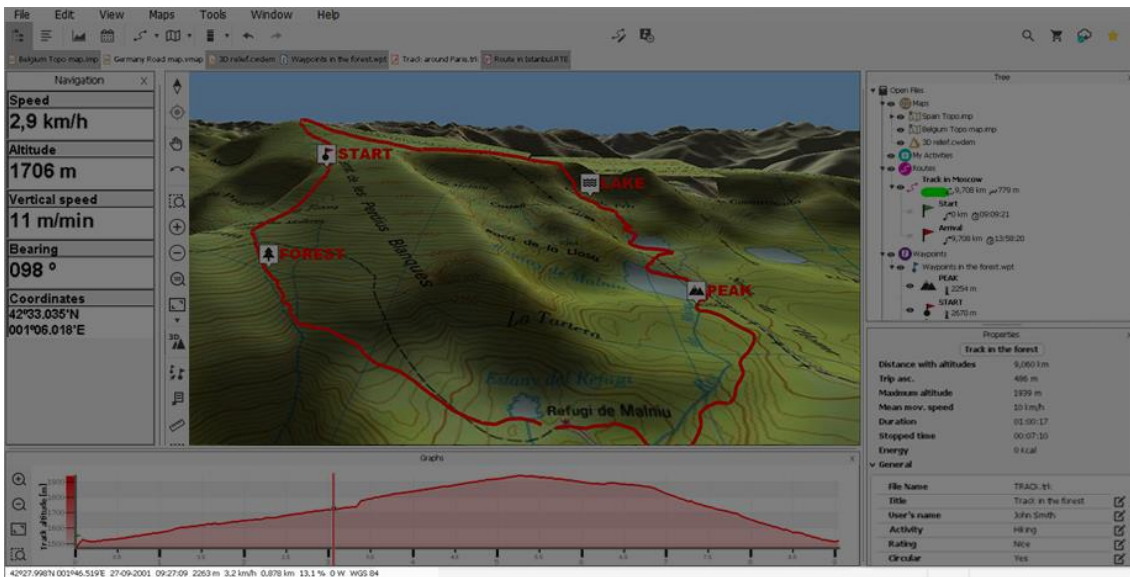
- **Finestra ancorada a l'esquerra:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part esquerra de la pantalla.
- **Finestra ancorada a la dreta:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part dreta de la pantalla.
- **Finestra ancorada a baix:** La finestra seleccionada es mostrarà fixa a la part inferior de la pantalla.
- **Finestra principal:** La finestra seleccionada ocuparà la meitat de la pantalla principal.
- **Finestra flotant:** La finestra seleccionada no serà fixa i es mostrarà de forma independent solapant-se amb les altres finestres.



A més, si hi ha més d'una finestra ancorada en un mateix costat, podeu triar com mostrar-les dins d'aquest mateix espai obrint el menú contextual:

- **Finestres partides:** Les finestres es mostraran de manera partida en un mateix espai. Totes les finestres es mostraran a la pantalla.
- **Finestres en pestanyes:** La finestra seleccionada es mostra ocupant tot l'espai disponible. Per visualitzar les altres finestres haureu de prémer la pestanya corresponent, en fer-ho deixarà de veure la finestra anterior.

1.14 BARRA D'ESTAT

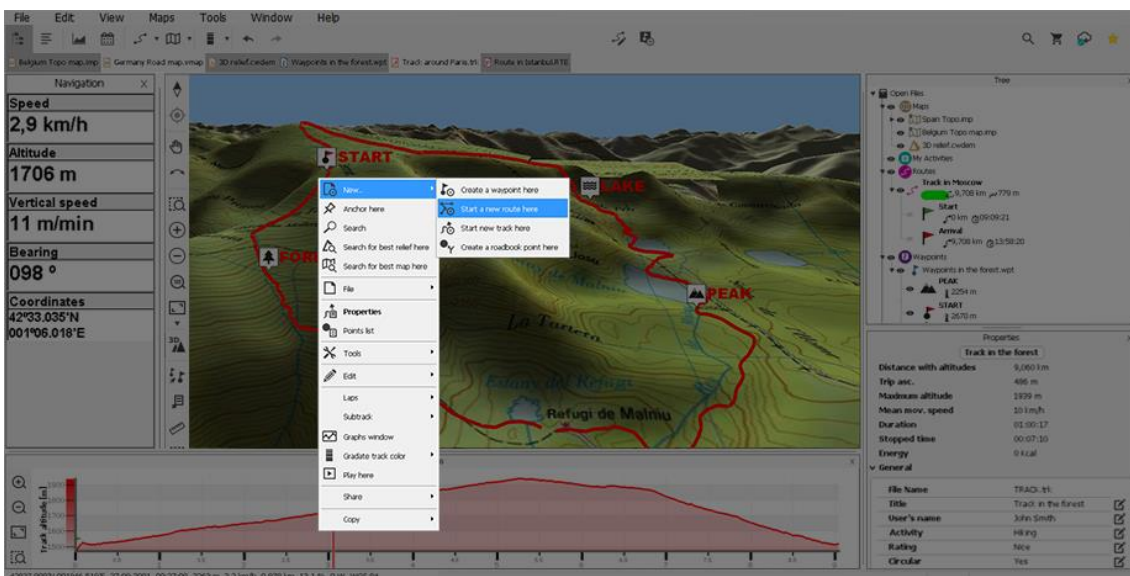


La barra d'estat us proporciona informació instantània de l'element que assenyalau amb el ratolí (nom del lloc/coordenades, rumb i distància a aquest punt, altitud del punt seleccionat...).

Premeu altres parts del mapa i la informació que apareix a la barra d'estat s'adaptarà a la nova posició seleccionada.

NOTA: Podeu canviar les funcions d'aquest menú obrint el menú contextual i seleccionant 'Personalitzar'.

1.15 MENÚ CONTEXTUAL



Land utilitza menús contextuais per accedir a les funcions més adequades en cada moment d'una manera ràpida: per obrir el menú contextual de qualsevol element feu clic dret sobre l'element.

Depenent de l'element sobre el qual s'obre el menú contextual disposareu d'unes funcions o d'altres.

4 FUNCIONAMENT

1.16 MAPES

Tipus de mapes

Raster

Mapes calibrats digitalment basats en imatges bitmap (si escala el mapa, notarà pèrdua de claredat, la qualitat del mapa es degradarà).



Topogràfic: Mapes amb informació referent al relleu del terreny (corbes de nivell, camins, parcs nacionals...).

Ortofoto: Mapes basats en fotografies aèries amb informació referent a tots els elements inclosos al paisatge (camps, llacs, camins, edificis, parcs nacionals...).

catastro: Mapes amb informació referent als límits de totes les parcel·les de terreny (camps, camins, edificis...).

Carta marina: Mapes amb informació referent al mar i al sector nàutic (dades de profunditat, plànols de ports, serveis marítims, marees, corrents, naufragis submarins...).

Vectoriales

Mapes calibrats digitalment basats en vectors (si escala el mapa, no notarà pèrdua de claredat, la qualitat del mapa no es degradarà).

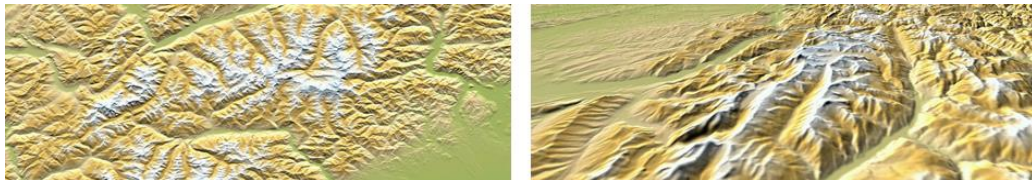


Urbà: Mapes amb informació referent a carreteres i carrers (noms de carrers, sentit vial, punts d'interès...).

Topogràfic: Mapes amb informació referent al relleu del terreny (corbes de nivell, camins, parcs nacionals...).

3D **Relleu 3D**

Mapes calibrats digitalment basats en relleus d'elevació que inclouen informació sobre l'altitud del terra. Amb un mapa de relleu podreu visualitzar els vostres mapes en 3D.

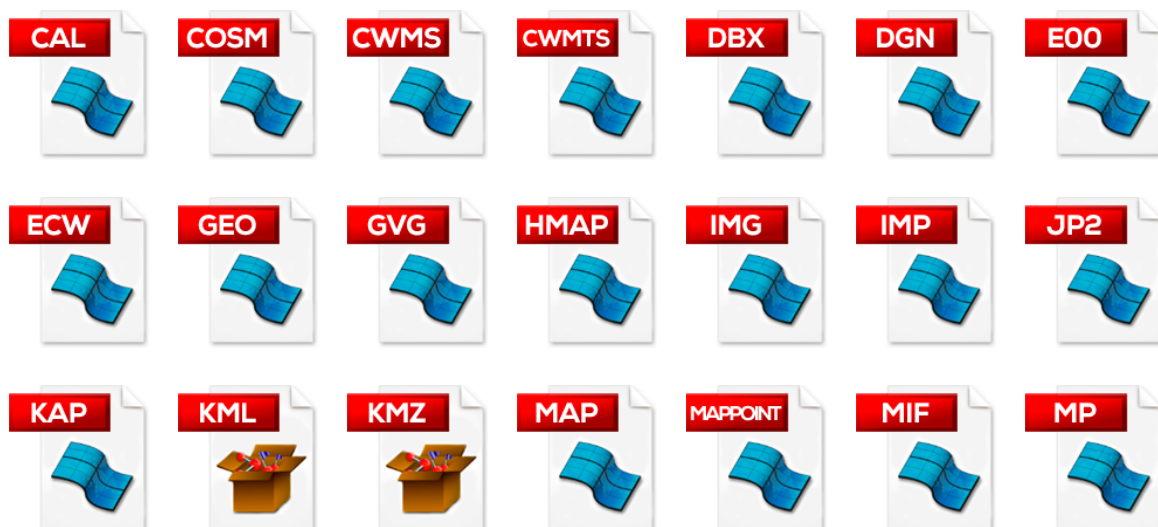


Mapes bloquejats

Mapes no activats. Per començar a fer servir aquests mapes haureu d'introduir un codi de llicència.

Formats de mapes

Land pot obrir directament els següents formats de mapa segons el dispositiu:





Land pot obrir directament els següents formats de relleus segons el dispositiu:



IMPORTANT: Alguns mapes estan protegits contra les còpies il·legítimes. En aquest cas, heu d'introduir el codi de registre del mapa per arribar a utilitzar-lo.

Propietats de mapes

Un mapa és una representació gràfica plana d'una porció de la superfície de la terra. Un mapa presenta diverses propietats:

- **Escala:** Relació entre la distància de dos punts representats al mapa i la seva distància real al terreny (exemple: 1:25.000).
- **Resolució:** Correspondència de distància del terreny en metres amb un píxel (metres/píxel). Com a menor és el nombre més gran detall té el mapa.
- **Projecció:** Els mapes són representacions aproximades de la superfície de la terra a una superfície plana. La creació de qualsevol mapa utilitza un mètode que associa cada punt de la superfície de la terra amb un punt dibuixat al mapa. Hi ha diferents sistemes cartogràfics per fer aquesta associació en funció de les àrees que cobreixen (exemple: UTM, Lat./Long., Mercator...).
- **Datum:** Els datums es fan servir per traduir les posicions dels elements (waypoints/rutes) a la seva posició exacta a la terra. Aquests sistemes de referència són de gran utilitat pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfet (exemple: WGS84, NAD83, NAD27, OSGB36, ED50, PSAD56...).
- **Coordenades:** Taula de lectures de latitud i longitud en funció dels meridians i paral·lels que indiquen la situació relativa d'un punt a la superfície de la terra.
- **Calibratge de punts:** Nombre de punts utilitzats per calibrar el mapa.

- **Primari:** En cas de conflicte entre mapes, si aquest camp està marcat, els altres mapes s'hi adaptaran.
- **Mida bitmap:** Nom i mida de la imatge que s'utilitza per produir el mapa resultant.
- **Extensió:** Amplada i alçada de l'àrea coberta pel mapa.
- **Línies/Columnes:** Nombre de línies/columnes que componen el paisatge (altitud/amplada).
- **Imatge 3D usant vectors:** Indica si s'utilitzen els vectors per representar el mode 3D.
- **Nombre de vectors:** Nombre de vectors que componen el mapa.
- **Nombre de punts:** Quantitat total de punts que componen el mapa.
- **Nombre d'entitats:** Emmagatzema el nombre de polígons.
- **Zoom proper/llunyà:** Valors màxim i mínim de zoom entre els quals es visualitzarà el mapa a la pantalla. Aquests valors permeten engrandir o disminuir la mida del mapa just fins a la limitació definida.

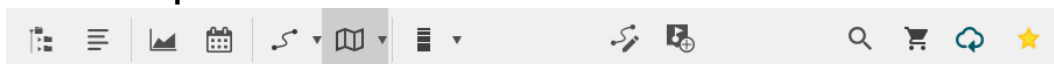
IMPORTANT: Land obre automàticament el millor mapa en funció de la seva posició actual. Si preferiu gestionar els vostres mapes manualment, desactiveu la funció 'Auto-obre mapes' des de 'Menú principal > Fitxer > Opcions > Mapa'.

NOTA: TwoNav us ofereix una àmplia gamma de mapes de tot el món per complementar la seva cartografia, visiteu <http://www.TwoNav.com>

1.16.1 OPERACIONS BÀSIQUES A MAPES

Operacions bàsiques que pot dur a terme en mapes:

- **Obrir un mapa:**



1. A la barra de botons, premeu 'Obrir mapa'.
2. Seleccioneu el mapa que voleu obrir.
3. Un cop obert, el mapa es mostrarà a la finestra de mapa i quedarà llistat a l'arbre de dades.

- **Obrir el millor mapa d'una àrea determinada:** Land cercarà automàticament el mapa amb la millor definició per al punt seleccionat.



1. Al menú principal, feu clic a 'Arxiu > Preferències > Mapes'.
2. Trieu el tipus de mapa que voleu auto-obrir (mapes disponibles al vostre ordinador, mapes on-line, relleus...).

- **Mostrar una llista amb tots els mapes oberts:** Aquesta finestra mostra una llista amb tots els mapes oberts a Land en aquest mateix moment. Des d'aquesta finestra podrà dur a terme diverses accions a mapes.

● File Name	● Scale [m/pixel]	● Is Primary	● Memory Used
Portugal Road map	1,0	No	0.0 Mb
Belgium Topo map	39	No	0.3 Mb
Iceland Marine chart	81	No	0 Mb
3D relief	93	Yes	0 Mb

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual sobre 'Mapes'.
2. Seleccioneu 'Llista de mapes'.

- **Veure les propietats d'un mapa:** Aquesta finestra mostra una llista amb totes les propietats del mapa seleccionat (alguns paràmetres són editables).

<ul style="list-style-type: none"> ● Maps <ul style="list-style-type: none"> ● Iberia14Q4.vmap ● Belgium Topo map.imp ● World_Base_Map.cosm ● World Ortho map.wgom ● 3D relief.cwdem 	<table border="1"> <tbody> <tr><td>Map type</td><td>Raster Map</td></tr> <tr><td>Scale</td><td>39 m/pixel</td></tr> <tr><td>Projection</td><td>UTM Projection Zone 31</td></tr> <tr><td>Map extension:</td><td>19729,9m x 11443,3m</td></tr> <tr><td>Original datum</td><td>European 1979</td></tr> <tr><td>Used memory</td><td>0,3 Mb</td></tr> </tbody> </table>	Map type	Raster Map	Scale	39 m/pixel	Projection	UTM Projection Zone 31	Map extension:	19729,9m x 11443,3m	Original datum	European 1979	Used memory	0,3 Mb	<table border="1"> <tbody> <tr><td>Number of calibration points</td><td>2</td></tr> <tr><td>Bitmap name</td><td>ager.jpg</td></tr> <tr><td>Bitmap's size:</td><td>500 x 290</td></tr> <tr><td>Color bits</td><td>24</td></tr> <tr><td>Angle respect its Projection</td><td>-0,476°</td></tr> </tbody> </table>	Number of calibration points	2	Bitmap name	ager.jpg	Bitmap's size:	500 x 290	Color bits	24	Angle respect its Projection	-0,476°
Map type	Raster Map																							
Scale	39 m/pixel																							
Projection	UTM Projection Zone 31																							
Map extension:	19729,9m x 11443,3m																							
Original datum	European 1979																							
Used memory	0,3 Mb																							
Number of calibration points	2																							
Bitmap name	ager.jpg																							
Bitmap's size:	500 x 290																							
Color bits	24																							
Angle respect its Projection	-0,476°																							

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del mapa.
2. Seleccioneu 'Propietats'.

- **Fer zoom cap a un mapa específic:** Enfoqueu en només un clic el mapa seleccionat a la finestra de mapa.



1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del mapa.

2. Seleccioneu 'Zoom aquí'.

- **Establir un mapa com a índex:** Si treballeu la major part del temps amb el mateix mapa, Land us ofereix la possibilitat d'obrir aquest mapa en tan sols un clic i així evitar haver de buscar el mapa cada vegada que executeu Land. Catalogueu el mapa més comunament utilitzat com "Mapa índex":

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual sobre 'Mapes' i seleccioneu 'Obrir mapa índex'.
2. Seleccioneu el mapa que voleu establir com 'Mapa índex'.
3. A partir d'aquest moment, el mapa seleccionat ha estat categoritzat com 'Mapa índex'.
4. A partir d'ara, la propera vegada que feu clic a 'Obrir mapa índex' Land obrirà automàticament aquest mapa.

- **Establir un mapa com a primari:** En cas de conflicte durant el calibratge de diversos mapes, els altres mapes s'adaptaran al mapa categoritzat com a primari.

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del mapa.
2. Seleccioneu 'Multimapes > Establir com a primari'.

- **Portar mapa al capdavant/Enviar mapa al fons:** Land us permet carregar més d'un mapa alhora. En cas de disposar de dos o més mapes de la mateixa zona, podeu seleccionar quin voleu visualitzar-lo a la part superior per superposició. D'aquesta manera, podreu continuar utilitzant tots dos mapes al mateix temps sense necessitat de tancar-ne cap.



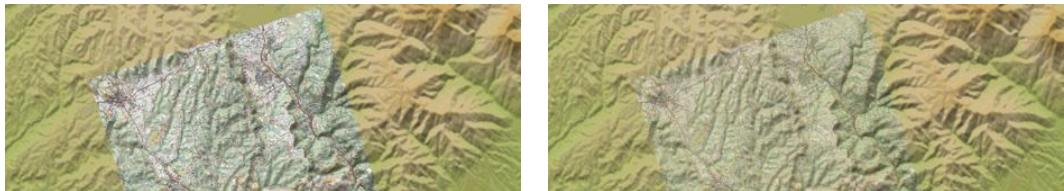
1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del mapa.
2. Seleccioneu 'Multimapes > Portar al capdavant/Enviar al fons'.

IMPORTANT: Si sobreposeu un mapa vectorial de carreteres per sobre de qualsevol altre mapa (topogràfic, ortofoto...) els dos mapes es visualitzaran conjuntament mostrant alhora les carreteres del primer mapa i el relleu del segon mapa.

- **Ver marcs dels mapes:** Mostra els marges dels mapes carregats a la finestra del mapa.



1. Al menú principal, feu clic a 'Arxiu > Preferències > Veure > General'.
 2. Seleccioneu 'Veure marcs dels mapes'.
- **Transparència de mapes:** Land us permet carregar més d'un mapa alhora. En cas de disposar de dos o més mapes de la mateixa zona, podeu aplicar certa transparència a alguns dels mapes. D'aquesta manera, podreu continuar utilitzant tots dos mapes al mateix temps sense necessitat de tancar-ne cap.



1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del mapa.
 2. Seleccioneu 'Transparències' i gradueu el nivell de transparència d'aquest mapa.
- **Vista 2D/3D:** Premeu el botó "2D > 3D" a la barra d'eines per canviar entre els diferents modes de visualització de mapes.

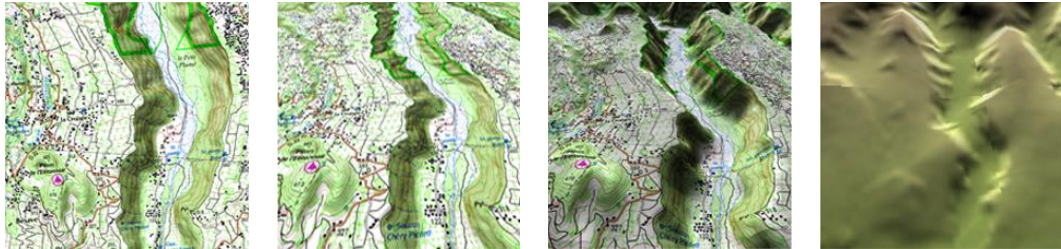


Land us proporciona diversos modes de visualització oferint-vos la perspectiva més adequada per a cada moment. A la barra d'eines feu clic a '3D' per intercanviar entre les diferents vistes:

1. **Mode "2D Pla":** Plànol zenital.
2. **Mode "3D Pla":** Imatge tridimensional plana amb perspectiva.
3. **Mode "3D Relleu":** Orografia del terreny en 3D real (els mapes vectorials no es visualitzaran en 3D). Aquest mode només es podrà visualitzar si carrega els mapes següents:

- Mapa de relleu 3D (*.CDEM)
- Mapa raster (normalment *.RMAP o *.ECW)

Si no teniu cap mapa en relleu 3D, la visualització 3D del mapa es mostrarà plana. Utilitzeu el ratolí per controlar el moviment en 3D. Si premeu i moveu els botons del ratolí obtindreu diferents efectes: moure, rotar, ascens, descens, zoom in, zoom out...



2D PLA

3D PLA

3D RELLEU

RELLEU

- **Enviar a:** Land us ofereix la possibilitat de transferir qualsevol mapa a diverses destinacions (GPS o smartphone):
 1. Obriu el menú contextual sobre l'element que voleu transferir.
 2. Un cop obert, seleccioneu 'Enviar a' i trieu on voleu enviar l'element. Si disposeu d'un GPS TwoNav d'última generació podreu triar entre transferir el fitxer connectant el vostre GPS a l'ordinador amb cable USB, o bé, transferir-lo via Wi-Fi sense necessitat de cables.
 3. A continuació s'iniciarà la transferència del fitxer.

IMPORTANT: Les opcions d'enviament poden variar segons el tipus d'ítem seleccionat.

1.16.2 OPERACIONS AVANÇADES A MAPES

Operacions avançades que podeu dur a terme en mapes:

- **Mesureu la distància entre dos o més punts d'un mapa:**



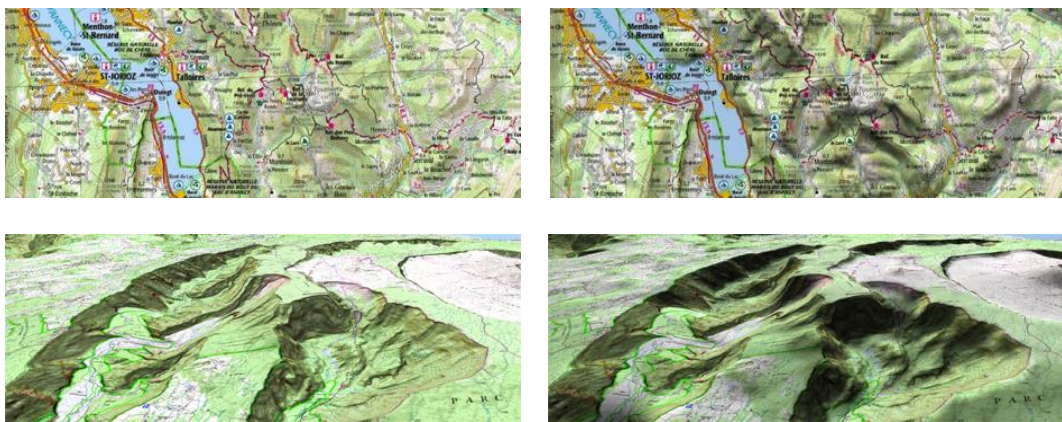
Distància
1,2 km

1. A la barra d'eines, feu clic a 'Mesurar distància'.

2. Marqueu el punt d'inici sobre el mapa. Si no es defineix cap punt final, Land mostrarà la distància entre el punt de partida i la posició actual del ratolí.
3. A continuació, marqueu un altre punt sobre el mapa i així successivament. Land actualitzarà la distància total a mesura que vagi marcant més punts.

NOTA: Des d'editor vectorial podeu moure els punts creats a una altra ubicació, eliminar-los, o fins i tot, crear el traçat a mà alçada

- **Relleu ombrejat 2D/3D:** L'ombreig del relleu es visualitzarà d'una manera més clara i atractiva en incorporar simulació d'ombres i realçant així les variacions del terreny.



1. Al menú principal, feu clic a '*Arxiu > Preferències > Veure > Relleu*'.
2. Trieu el tipus d'ombrejat als mapes.

- **Vista en miniatura:** Obriu una finestra amb una vista general de tots els elements oberts (mapes/waypoints/rutes).



1. Al menú principal, feu clic a '*Finestra*'.
2. Seleccioneu l'opció '*Mostrar mapa miniatura*'.

- **Finestra lupa:** Obriu una finestra amb un zoom augmentat del lloc on apunta el punter.



1. Al menú principal, feu clic a '*Finestra*'.
 2. Seleccioneu l'opció '*Mostrar finestra lupa*'.
- **Veure quadrícules de graus/projecció de mapa:** Mostreu/Oculteu la quadrícula de projecció de latitud/longitud o UTM a la finestra del mapa.



1. Al menú principal, feu clic a '*Arxiu > Preferències > Veure > Quadrícules*'.
 2. Trieu el tipus de quadrícula que voleu utilitzar a Land.
- **Veure disposició de tessell·les de mapa:** En mapes mosaic (*.RTMAP), mostri una quadrícula amb la disposició de les tessell·les.



1. Al menú principal, feu clic a '*Veure*'.
2. Seleccioneu l'opció '*Disposició de tessell·les*'.

1.16.3 OPERACIONS ESPECIALITZADES EN MAPES

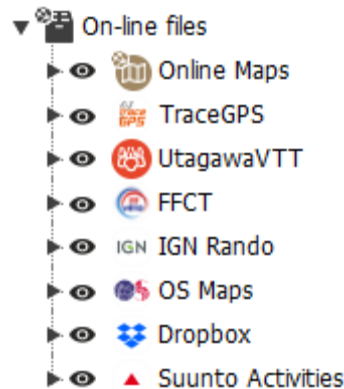
1.16.3.1 DESCARREGAR MAPES GRATUÏTS

Land us acosta tot tipus de mapes gratuïts disponibles a servidors d'internet. Es tracta d'accessos a diferents proveïdors on-line, que us permetran descarregar mapes per a la zona que desitgi. Seguiu aquests passos per obrir i treballar amb qualsevol d'aquests mapes en línia:

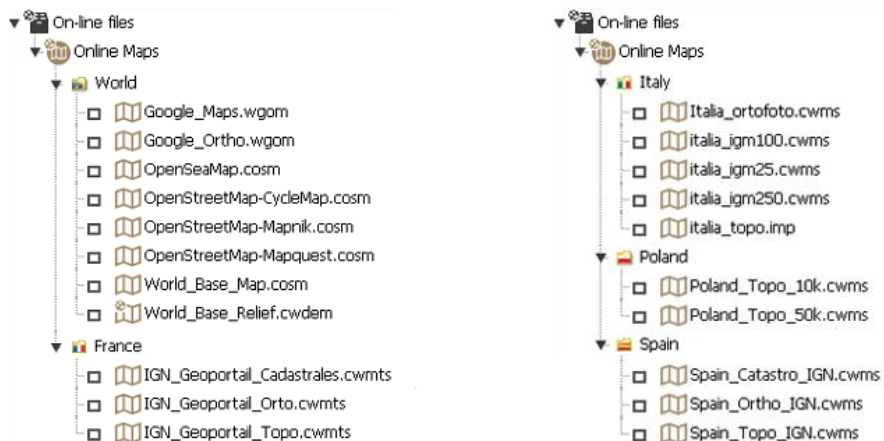
1. A la finestra de mapa, centreu el mapa a la zona on voleu obtenir elements on-line.



2. Premeu '*Arbre de dades > Arxius on-line*' i seleccioneu qualsevol dels proveïdors depenent del que voleu descarregar. En aquest espai podreu veure diferents proveïdors, la majoria són proveïdors oberts i donen accés a les bases de dades amb milers de mapes disponibles. '*Fitxers en línia*' també us dóna accés a serveis personals d'emmagatzematge on-line (Dropbox...), que requereixen identificació i us permetran accedir a mapes que prèviament hàgim guardat en aquests servidors.



3. A continuació, Land començarà a cercar qualsevol tipus de mapa disponible a prop d'aquesta posició.



4. En cas de trobar algun element proper a la vostra ubicació, s'obrirà una llista amb els mapes disponibles per a la zona seleccionada. Hi veureu les dades bàsiques dels elements trobats a la dada de 2a línia, just després del nom de l'element.



5. Seleccioneu el mapa que desitgeu, descarregueu-lo fent-hi doble clic i, un cop descarregat, l'element quedarà disponible a 'Arbre de dades > Arxius oberts'.

NOTA: Si esteu familiaritzat amb l'adreça URL del lloc on un mapa en línia està emmagatzemat, també podeu descarregar-lo directament. Accediu a 'Menú principal > Fitxer > Obre > Obre mapa des d'una URL d'internet' i escriviu l'adreça URL del mapa. Si el mapa encara està en aquest servidor, Land el descarregarà automàticament.

1.16.3.2 ACCEDIR A 'MAPES PLUS'

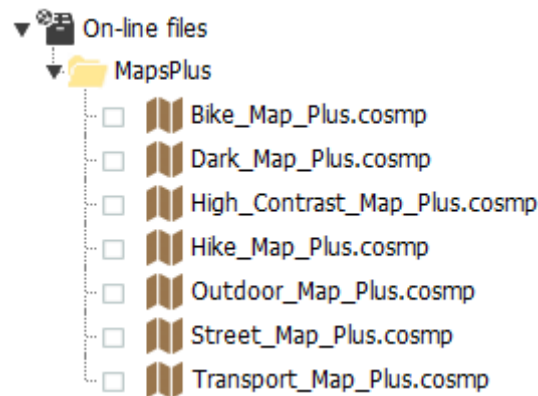
IMPORTANT: Per accedir a 'Mapes Plus' és imprescindible disposar d'un pla de subscripció 'Premium' o 'Pro'. Consulteu el vostre pla de subscripció des de 'Menú principal > Ajuda > Informació d'activació'. Podeu comprar un pla de subscripció des de 'Menú principal > Ajuda > Plans de subscripció'.

Land dóna accés a un servidor privat amb mapes exclusius de tot el món amb un alt nivell de fiabilitat i velocitat. Aquests mapes usen les fonts d'OpenStreetMap i en cadascun s'ofereix una visió diferent d'aquestes mateixes fonts ressaltant només les dades més importants per a cada esport. Per exemple:

- **Mapa de senderisme:** Ressalta els camins oficials per a senderistes (GR, PR, SL...).
- **Mapa de ciclisme:** Destaca les vies especials per a aquest mitjà.
- **Mapa d'alt contrast:** Ofereix millor visibilitat dels elements més importants.

Per accedir a aquests mapes de gran qualitat, seguiu aquests passos:

1. Premeu 'Arbre de dades > Arxius on-line > Mapes Plus'.

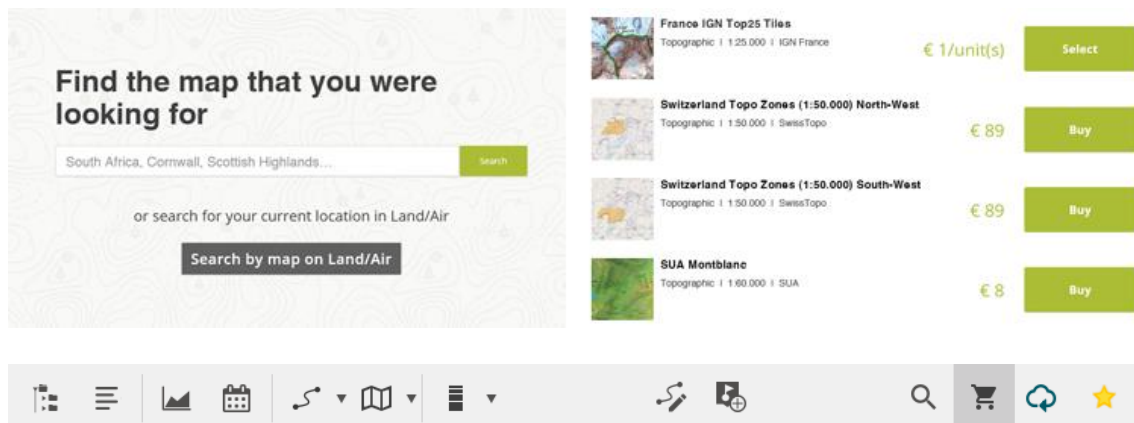


2. S'obrirà una llista amb els mapes disponibles per a la zona seleccionada.



3. Seleccioneu el mapa que desitgeu, descarregueu-lo fent-hi doble clic i, un cop descarregat, l'element quedarà disponible a 'Arbre de dades > Arxius oberts'.

1.16.3.3 COMPRAR MAPES DE PAGAMENT



Land disposa d'una botiga on-line on poder comprar mapes de l'àmplia cartera de productes de TwoNav ('Barra de botons > Comprar mapes'). La botiga on-line us ofereix una gran gamma de mapes en diferents formats: mapes topogràfics dels instituts cartogràfics més prestigiosos del món, mapes de carreteres navegables, imatges de satèl·lit en alta resolució...

1.16.3.4 IMPORTAR MAPES

Alguns mapes i relleus 3D poden no ser compatibles amb Land a causa del seu calibratge. En aquests casos, sol faltar informació per obrir el mapa o el relleu 3D (alguns formats no especifiquen la seva projecció, datum o sistema de coordenades). Per corregir aquests errors i importar els mapes 3D o relleus a Land, seguïu aquests passos:

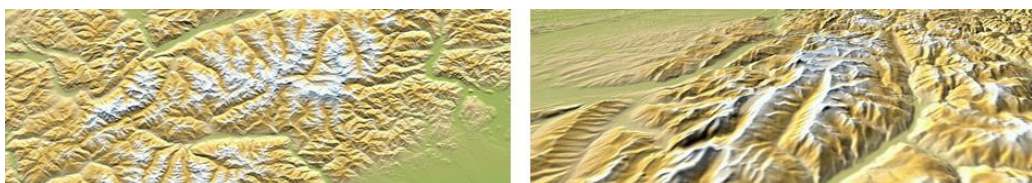
1. Seleccioneu '*Menú principal > Mapes > Importar mapes*' o '*Menú principal > Mapes > Importar relleus 3D*'.



2. Seleccioneu la imatge de mapa que voleu obrir.



Land pot obrir directament els següents formats de mapa:

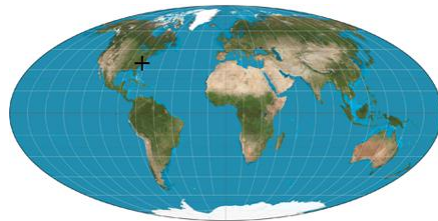


Land pot obrir directament els següents formats de relleu 3D:

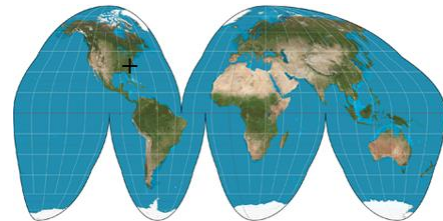


3. Comproveu tota la informació que s'inclou per defecte al mapa. Modifiqueu qualsevol aspecte que vulgueu canviar. Un cop modificat, el mapa recent importat contindrà aquesta nova informació:

- **Projecció:** Els mapes són representacions aproximades de la superfície de la terra a una superfície plana. La creació de qualsevol mapa utilitza un mètode que associa cada punt de la superfície de la terra amb un punt dibuixat al mapa. Hi ha diferents sistemes cartogràfics per fer aquesta associació en funció de les àrees que cobreixen. Trieu la projecció més adequada per al mapa amb què esteu treballant:



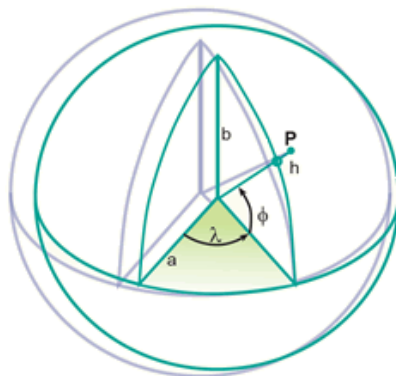
UTM
Albers



Lat./Lon.
BGN

Mercator
Lambert

- **Datum:** Els datums es fan servir per traduir les posicions dels elements (waypoints/rutes) a la seva posició exacta a la terra. Aquests sistemes de referència són de gran utilitat pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfecte. Trieu el datum més adequat per al mapa amb què està treballant:



Dada A **NAD83**

Data B **ED50**

WGS84 **NAD27**

OSGB36 **PSAD56**

- **Opcions d'unitat avançades:** Trieu les unitats que utilitzareu per escriure la desviació del mapa als eixos X, Y i Z:

km
fm

m
mi

peus
nm

4. Assigneu un nom per al mapa recentment importat i deseu-lo.
5. Un cop desat, podreu començar a treballar amb el nou mapa.

1.16.3.5 CALIBRAR MAPES

Land us permet complementar els vostres mapes d'internet amb els antics mapes de paper.

Calibratge de mapes

L'escanejat de mapes és sovint una tasca llarga i tediosa, seguiu aquests passos per guiar-lo a través d'aquest procés:

1. En primer lloc, heu d'escanejar el vostre mapa de paper. A causa de la gran mida dels mapes de paper, els haurà d'escanejar a poc a poc per parts, o fins i tot, demanar ajuda professional.



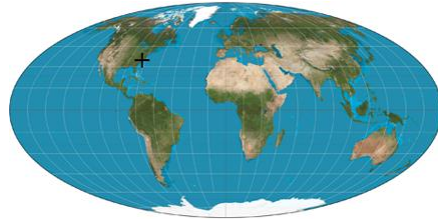
2. Un cop escanejat, el mapa passa a ser un mapa digital llest per calibrar. Feu clic '*Menú principal > Mapes > Calibrar imatge*' (Land no només us ofereix la possibilitat de calibrar els mapes, sinó també imatges).
3. Seleccioneu el mapa que voleu calibrar, Land us permet treballar amb els següents formats:



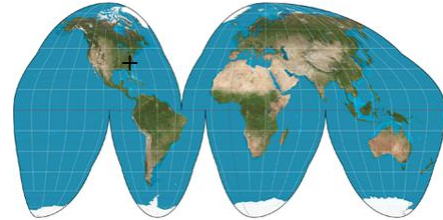
NOTA: Si heu escanejat els vostres mapes de paper a un altre format, utilitzeu un editor d'imatges per convertir-los a qualsevol dels formats acceptats per Land.

4. A continuació, s'executarà l'editor de calibratge. Ompliu tota la informació requerida a '*Projecció*':

- **Projecció:** Els mapes són representacions aproximades de la superfície de la terra a una superfície plana. La creació de qualsevol mapa utilitza un mètode que associa cada punt de la superfície de la terra amb un punt dibuixat al mapa. Hi ha diferents sistemes cartogràfics per fer aquesta associació en funció de les àrees que cobreixen. Trieu la projecció més adequada per al mapa amb què esteu treballant:



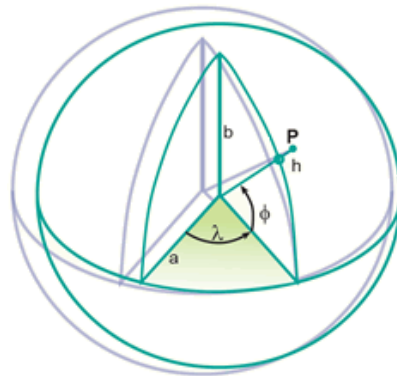
UTM
Albers



Lat./Lon.
BGN

Mercator
Lambert

- **Datum:** Els datums es fan servir per traduir les posicions dels elements (waypoints/rutes) a la seva posició exacta a la terra. Aquests sistemes de referència són de gran utilitat pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfecte. Trieu el datum més adequat per al mapa amb què està treballant:



Dada A **NAD83**

Data B **ED50**

WGS84 **NAD27**

OSGB36 **PSAD56**

NOTA: Si no sabeu la projecció del vostre mapa, seleccioneu 'Automàtic'. Land utilitzarà UTM, per ser la projecció més comunament usada al món.

5. A 'Marcs' tregui la llegenda del mapa. Quan treballi amb Land, és molt recomanable fer servir mapes sense llegenda. Les llegendes al voltant dels mapes acostumen a trencar la continuïtat de l'orografia. Aquesta operació es realitza generalment per eliminar el marc que envolta el mapa i així fer-ho encaixar perfectament al costat de la resta dels mapes. Torneu a definir l'àrea del mapa tenint en compte que el mapa quedarà ressaltat mentre l'àrea ratllada s'eliminarà del tot.



6. En calibrar un mapa en realitat està posicionant una imatge a la superfície de la terra. Per realitzar aquesta acció correctament cal conèixer com a mínim les coordenades exactes de dos punts del mapa. A "Punt 1", escriviu la informació relacionada amb el primer punt de calibratge.

- **Coordenades de la imatge:** Seleccioneu un punt al mapa com a referència.
- **Tipus de coordenades:** Escriviu les coordenades exactes del punt que acabeu de marcar a la imatge.

Si desconeu les coordenades d'aquest punt, moveu el punt anterior cap a una altra posició, o fins i tot elimineu-lo. Recordeu que també podeu utilitzar un waypoint com a punt de calibratge.



X: 308,0

LAT: 22°19'18.2"N

Y: 154,0

LON: 114°12'02.2"E

7. Repetiu el mateix procediment per al segon punt de calibratge a "Punt 2". Land localitzarà la posició exacta del mapa unint la informació donada pel mapa de bits (mapa) al costat del sistema de coordenades del programari.



8. És recomanable utilitzar un mínim de tres punts de calibratge per tal d'obtenir un calibratge precís. Per incloure més punts de calibratge cliqueu a 'Crear punt addicional'.
9. Assigneu un nom per al mapa acabat de calibrar i deseu-lo.
10. Un cop desat, podreu començar a treballar amb el nou mapa.

Moure calibratge

Si sobreposeu un wapoint, una ruta o un track sobre un mapa calibrat i nota que aquestes referències apareixen mogudes o fora de lloc, és molt possible que el calibratge del mapa no sigui correcte.



X: 0 m

Y: 0 m



X: +1000 m

Y: -500 m

En aquests casos, no cal tornar a escanejar el mapa i repetir tot el procés de calibratge:

1. A la finestra del mapa, obriu el menú contextual al mapa que voleu moure.
2. Seleccioneu '*Moure calibratge del mapa*' i ajusteu la ubicació del mapa indicant la variació en els eixos X (abscises) i Y (ordenades).

Revisar calibratge

Si sobreposeu un wapoint, una ruta o un track sobre un mapa calibrat i nota que aquestes referències apareixen mogudes o fora de lloc, és molt possible que el calibratge del mapa no sigui correcte.

En aquests casos, no cal tornar a escanejar el mapa i repetir tot el procés de calibratge. Feu clic a 'Revisa el calibratge del mapa' i comproveu tota la informació. És recomanable eliminar els punts de calibratge anteriors i fixar nous punts. Afegir nous punts de calibratge, mantenint els antics no resoldrà el problema perquè els punts anteriors poden ser incorrectes.

1.16.3.6 ELIMINAR LLEGENDES DE MAPA

Quan treballi amb Land, és molt recomanable fer servir mapes sense llegenda. Les llegendes al voltant dels mapes acostumen a trencar la continuïtat de l'orografia. Aquesta operació es fa generalment per eliminar el marc que envolta el mapa i així fer-ho encaixar perfectament al costat de la resta dels mapes. Seguiu aquests passos per eliminar les llegendes dels vostres mapes:

1. Obriu un mapa que contingui marcs i llegendes.



2. Obriu la funció de calibratge de Land des de '*Menú principal > Mapes > Revisar calibratge de mapa*'.
3. Seleccioneu "*Fonts > Modificar punts de referència del mapa*". Torneu a definir l'àrea del mapa tenint en compte que el mapa quedarà ressaltat mentre l'àrea ratllada s'eliminarà del tot.



4. Ajusteu la línia gruixuda que voreja el mapa definint el nou perímetre de mapa que voleu mantenir. La línia gruixuda conté alguns punts que podeu moure per dibuixar amb més precisió l'àrea a ressaltar.



5. Si necessiteu més precisió per eliminar les llegendes dels vostres mapes, l'editor vectorial us proporciona eines de gran utilitat:
 - **Inserir punts intermedis:** Creeu un tercer punt entre dos punts.
 - **Eliminar punt:** Elimineu qualsevol punt.
6. Un cop finalitzada l'edició, feu clic a '*Guardar*'.



IMPORTANT: Un cop hagueu clicat '*Guardar*' no podreu desfer les retallades que heu fet. És recomanable desar una còpia del mapa original abans de començar a editar-lo.

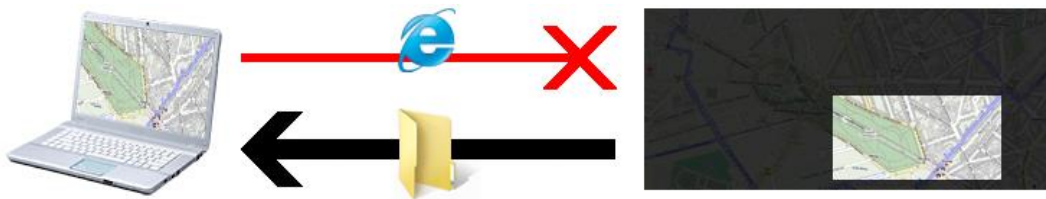
1.16.3.7 CREAR SECCIONS DE MAPES

Una de les eines més avantatjoses de Land és la possibilitat de crear porcions de qualsevol tipus de mapa (topogràfics, ortofotos, carreteras...) i guardar-les individualment:

- **A mapes de grans dimensions:** Resulta de gran utilitat per guardar únicament la zona geogràfica que l'interessi aconseguint un arxiu de menor mida molt fàcil de transferir, processar i adaptar a les seves activitats outdoor.



- **A mapes on-line:** Encara que Land us ofereix la possibilitat de treballar amb mapes d'internet de tot el món, es pot donar el cas que necessiteu accedir a aquests mapes quan no disposa de connexió a internet. En aquestes situacions, Land pot guardar porcions d'aquests mapes al vostre ordinador. D'aquesta manera podreu disposar d'aquesta part del mapa sense haver d'estar connectat a internet durant l'activitat a l'aire lliure.



Per crear seccions en mapes o relleus, seguiu aquests passos:

1. Obriu el mapa del qual voleu crear una secció:
 - **Mapa emmagatzemat al vostre ordinador**
 - **Mapa on-line de qualsevol part del món**
(accessibles des de 'Arbre de dades > Arxius on-line')

IMPORTANT: Només podeu crear seccions en mapes que estiguin lliures de copyright.

2. A la barra d'eines activeu el 'Mode selecció' i seleccioneu la porció de mapa que voleu generar a partir del mapa original.



- Un cop definida l'àrea del nou mapa, premeu '*Crear un nou mapa per a aquesta àrea*' o '*Crear un nou relleu per a aquesta àrea*'.



- Si l'àrea seleccionada conté waypoints/rutes, Land us oferirà la possibilitat d'escollir si voleu mantenir aquestes referències al mapa (quedaran impreses al mapa resultant) o si voleu només generar el mapa excloent qualsevol tipus d'element.



- Assigneu un nom i format per al mapa acabat de crear i deseu-lo.

NOTA: Es recomana guardar el mapa resultant en format *.RMAP per les seves prestacions i compatibilitat amb la gran majoria de plataformes.

- Tot seguit s'iniciarà el procés de creació del mapa. Aquest procés pot arribar a trigar diverses hores si es tracta de seccions de mapa de grans dimensions.
- Un cop guardat, podreu començar a treballar amb el nou mapa sense necessitat de tenir connexió a internet.

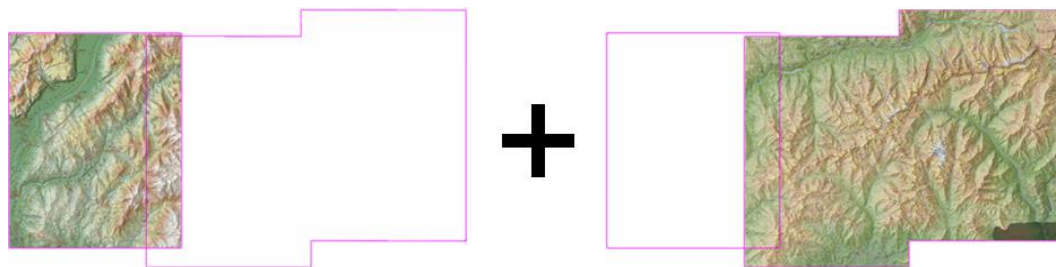
1.16.3.8 UNIR MAPES

Aquesta funció permet unir diversos mapes en un de sol. Land durà a terme de manera automàtica l'equiparació d'escala i projecció per al mapa resultant. D'aquesta manera, no caldrà que calibreu novament el mapa.

- Obriu tots els mapes que voleu unir.

200 m |—————| 2.1 m/pix 100% ▲

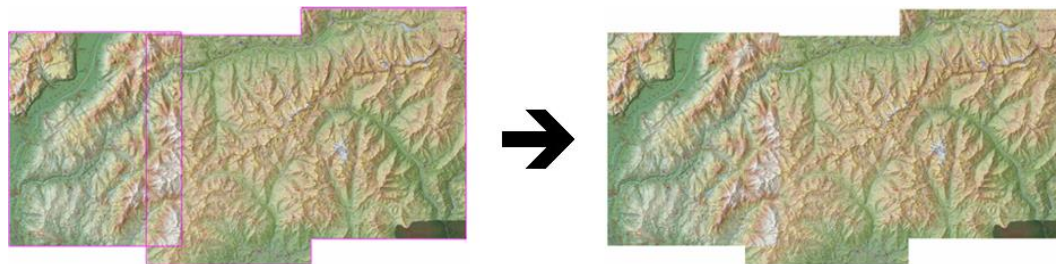
- Per obtenir la màxima qualitat visual del mapa resultant, fixeiu l'escala del mapa a '*100%*'. Si establiu una escala menor, el mapa resultant serà menys detallat.
- Premeu '*Menú principal > Mapes > Unir mapes*'.



4. La informació relativa al mapa resultant es mostrarà a la pantalla just abans d'unir els mapes (mida de mapa, escala i projecció).

The new map will have this size in pixels: 1787 x 3575
It will use the actual scale of Land/Air : 5.594 m/pixel
(This is 43% of the primary map: 'FR_25K_0430_2110_16_MANSLE_2015.rtmmap')
The projection will be this one: France Lambert II étendu

5. Assigneu un nom per al mapa recent unit i deseu-lo.



6. Un cop desat, podreu començar a treballar amb el nou mapa.

NOTA: Es recomana guardar el mapa en format *.ECW, aquest format us permet guardar la imatge del mapa i el calibratge del mapa en un mateix fitxer. Si voleu emmagatzemar el mapa en dos fitxers separats (imatge i calibratge) deseu primer el fitxer imatge (escriuiu un nom per al mapa) i, a continuació, introduïu un nom per al fitxer de calibratge (gardeu el fitxer en format *.IMP usant el mateix nom de la imatge de mapa de bits).

1.16.3.9 CREAR HIPERMAPES



CAPA 1: 10%
MENOR DETALL

CAPA 2: 30%
MAJOR DETALL

CAPA 3: 50%
MÀXIM DETALL

Un hipermapa és un fitxer compost per mapes de diferents formats organitzats en capes superposades. Cada capa mostra un mapa diferent segons el nivell de zoom que s'apliqui.

És a dir, a mesura que realitzi un zoom sobre el mapa situat a la capa més superior, aquest deixarà pas al mapa disposat a la següent capa, i així successivament. D'aquesta manera, en funció de la variació del zoom, es mostrarà un o altre mapa sense la necessitat d'activar o desactivar els mapes oberts.

Els hipermapes us resultaran de gran utilitat per organitzar mapes que cobreixin la mateixa zona geogràfica segons el nivell de detall de cadascun. Quan realitzeu zoom sobre un dels mapes i aquest comenci a pixelar-se automàticament visualitzarà el mapa següent amb més resolució, podent substituir per exemple, un mapa topogràfic pixelat per una ortofoto de millor resolució.

Organització per capes

Un hipermapa pot contenir tantes capes de mapes com vulgueu. Breument així s'estructura un hipermapa:

- **Hipermapa (arxiu *.IMP):** Concatena les diferents capes i estableix a partir de quina resolució s'ha de mostrar cada capa.
- **Capa de mapa 1:** Mapa de menor detall, solen ser mapes molt generals usats com a referència sense massa resolució.
- **Capa de mapa 2:** Mapa de més detall, solen ser mapes de territoris concrets de bona resolució.
- **Capa de mapa 3:** Mapa de màxim detall solen ser mapes de territoris concrets de gran resolució.

- **Altres capes de mapa:** Capes cada cop més detallades i, generalment, de porcions de territori més específiques.

Creació d'un hipermapa

Tot el que necessitareu per crear un hipermapa és:

- **Com a mínim 2 mapes**

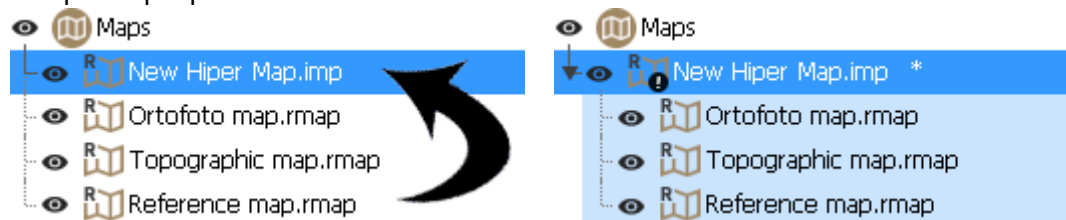
Per configurar els vostres propis hipermapes, reproduïu els passos següents:

1. Obriu tots els mapes que voleu integrar al vostre hipermapa.

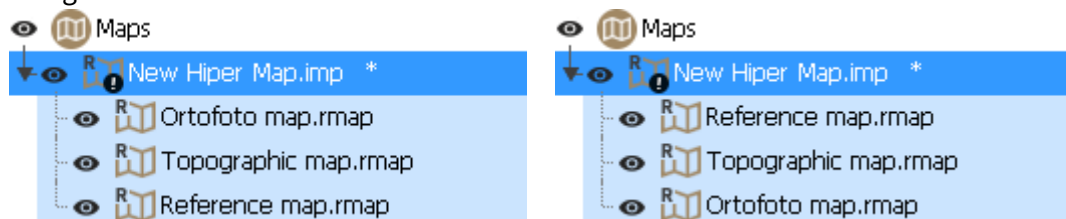


2. Des de l'arbre de dades, obriu el menú contextual a la categoria 'Mapes' i seleccioneu 'Nou hipermapa'.

3. A continuació, arrossegueu des de l'arbre de dades cadascun dels mapes oberts dins l'hipermapa que acabeu de crear.

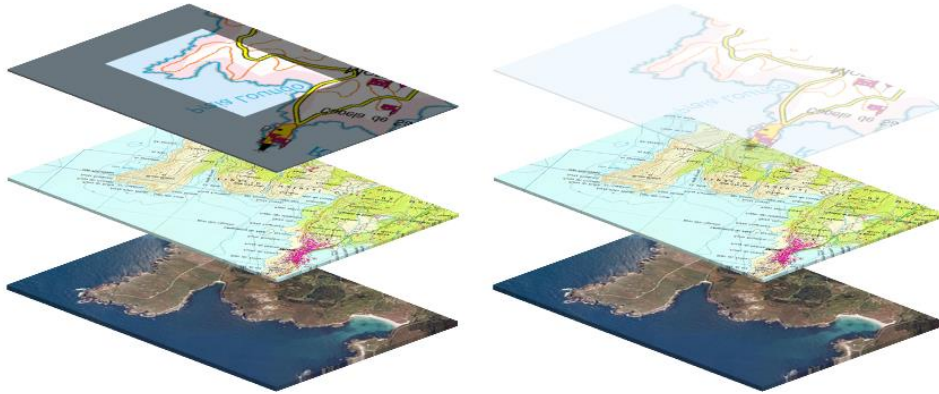


4. Un cop afegits, des del mateix arbre de dades ordeneu els mapes segons l'ordre en què voleu visualitzar-los: Mantingueu premut el botó esquerre del ratolí sobre el mapa que voleu moure i arrossegueu-lo cap amunt o cap avall fins a la posició que vulgueu.



IMPORTANT: Generalment els mapes de menor resolució se situen per sobre dels mapes de més resolució, d'aquesta manera els mapes de menor resolució visualitzaran en primer lloc pla i, a mesura que apliqui un zoom més proper, es mostraran els mapes de més precisió.

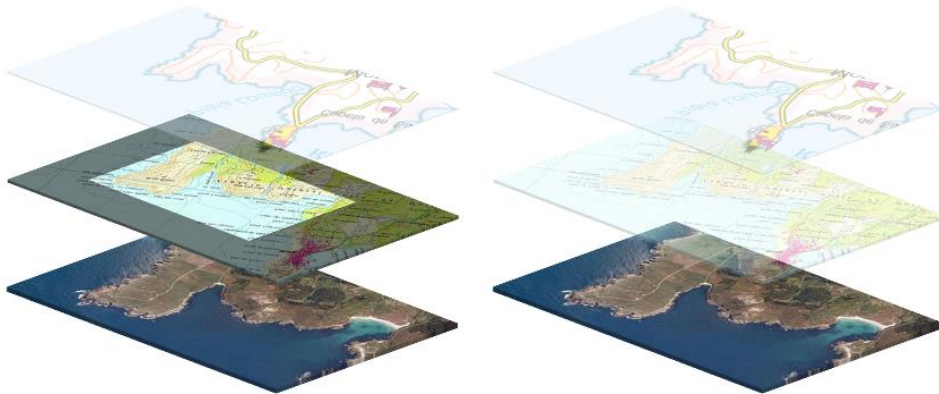
5. Un cop ordenats, a la finestra de mapa localitzeu el mapa que queda situat per sobre dels altres (capa 1) i feu zoom en ell. Seguiu aplicant zoom fins al punt on voldria que aparegués el segon mapa (generalment quan el mapa actual comença a perdre resolució pixelant-se).
6. Un cop trobat aquest punt de zoom, obriu les propietats del mapa que voleu fer desaparèixer (capa 1) i a l'opció 'Veure > Zoom llunyà' seleccioneu 'XX m/pix (Zoom real)'.



7. A partir del zoom actual el mapa anterior no es mostrarà més i donarà pas al mapa situat a la capa següent. Comproveu el pas anterior aplicant més zoom (fixeu-vos en el zoom, la resolució i l'escala del mapa).

200 m |-----| 2.1 m/pix 100% ▲

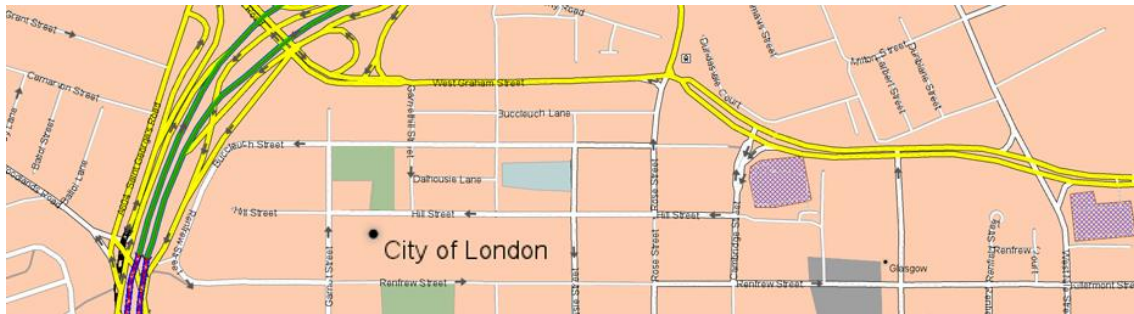
8. Apliqueu els passos anteriors als altres mapes continguts a l'hipermapa exceptuant la darrera capa.



9. Un cop realitzats els canvis a tots els mapes, reviseu que el funcionament de tot l'hipermapa funciona degudament.
10. En cas afirmatiu, assigneu un nom per a l'hipermapa acabat de crear i deseu-lo (a l'arbre de dades, obriu el menú contextual a l'hipermapa i feu clic a 'Arxiu > Desa').
11. Un cop desat, podreu començar a treballar amb el nou hipermapa.

IMPORTANT: Recordeu que a partir d'aquest moment ja no caldrà obrir tots els mapes individualment, només caldrà obrir l'hipermapa que els uneix (arxiu *.IMP).


1.16.3.10 CREAR MAPES VECTORIALS



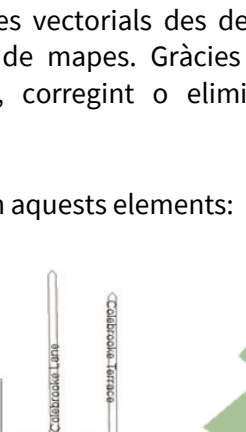
Land us apropa la possibilitat de crear mapes vectorials des de zero així com modificar qualsevol tipus d'informació d'aquest tipus de mapes. Gràcies a la seva àgil interfície, podreu adaptar els vostres mapes afegint, corregint o eliminant la informació que considereu més oportuna.

Els mapes vectorials es basen principalment en aquests elements:

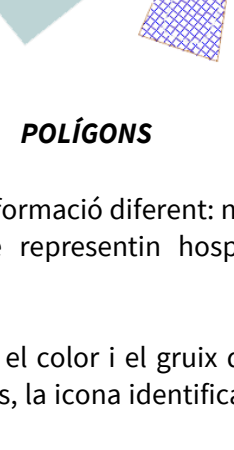
- City of London
- Whitechapel
- Moorgate



PUNTS



POLILÍNIA



POLÍGONS

Aquests elements s'agrupen en capes, cada capa conté un tipus d'informació diferent: noms de ciutats (punts), carreteres principals (polilínies), edificis que representin hospitals (polígons)...

Des de les propietats de cada element podrà definir entre d'altres: el color i el gruix de la polilínia que defineix l'element, el farciment i la textura dels polígons, la icona identificativa de cada capa...

Creació de mapes vectorials

Per crear un mapa vectorial des de zero reproduïu aquests passos:

1. Premeu 'Menú principal > Arxiu > Nou > Nou mapa vectorial' i assigneu un nom per al mapa acabat de crear.

IMPORTANT: Abans de començar a treballar en un mapa vectorial, heu de carregar algun tipus d'element (mapa/waypoint/ruta) que us serveixi de referència per no crear el mapa a cegues.

2. Trieu el tipus d'element que voleu crear (punt/polilínia/polígon).
3. Obriu el menú contextual a la ubicació exacta on voleu crear la nova referència.
4. Creeu l'element:

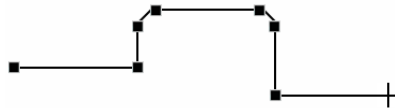
- **Punt:**



● City of London

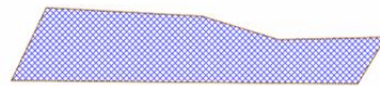
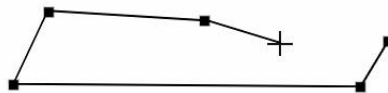
1. Seleccioneu 'Crear nou punt'.

- **Polilínia:**



1. Seleccioneu 'Crear nova polilínia'.
2. El primer punt de la polilínia es crearà en aquesta posició. Seleccioneu la ubicació del segon punt i repetiu aquesta acció fins a l'últim punt.

- **Polígon:**














1. Seleccioneu 'Crear nou polígon'.
 2. El primer punt del polígon es crearà en aquesta posició. Seleccioneu la ubicació del segon punt i repetiu aquesta acció fins a l'últim punt.
5. Empleneu la informació bàsica de l'element que acabeu de crear a la finestra de propietats.
 6. Repetiu els passos anteriors per a tants elements com vulgueu crear.

7. Un cop finalitzat, premeu '*Finalitzar edició*'.
8. Assigneu un nom per al mapa acabat de crear i deseu-lo (a l'arbre de dades, obriu el menú contextual al mapa i feu clic a '*Arxiu > Desa*').

Edició de mapes vectorials

Un cop obert al mapa vectorial, podeu modificar els punts/polilínies/polígons que conformen un mapa vectorial fàcilment, aquestes són les operacions bàsiques que pot dur a terme:



-  **'Afegir punts a polilínia/polígon':** Afegiu més punts a la polilínia/polígon partint del punt desitjat.
-  **'Inserir punts intermedis a polilínia/polígon':** Detecteu els dos punts de la línia més propera al punter i inseriu un punt intermedi entre ells.
-  **'Dibuixar polilínia/polígon arrossegant el ratolí':** Afegiu més punts a la polilínia/polígon com si estigués dibuixant a mà alçada partint del punt desitjat.
-  **'Eliminar polilínia/polígon':** Elimineu l'element seleccionat.
-  **'Eliminar punt':** Seleccioneu quin punt de l'element seleccionat voleu eliminar.
-  **'Editar punt':** Modifiqueu tota mena d'informació de l'element seleccionat.
-  **'Partir polilínia':** Dividiu en dues parts una polilínia.
-  **'Unificar línies':** Una dues polilínies (l'inici i el final de les polilínies hauran de coincidir perquè puguin fusionar les dues línies).
-  **'Recentrar posició durant l'edició':** Recentreu automàticament la finestra de mapa cada vegada que creeu un punt nou
-  **'Invertir sentit polilínia':** Inverteixi el sentit del recorregut de la polilínia seleccionada.
-  **'Canviar polilínia/polígon a la capa activa':** Desplaceu la polilínia seleccionada a la capa activa del mapa vectorial.
-  **'Crear informació de xarxa per a routing':** Creeu informació de xarxa per utilitzar-la posteriorment amb l'eina '*Via ràpida*'.



'**Crear nou polígon**': Creeu un polígon seleccionant la ubicació de cadascun dels punts que el conformen.



'**Crear nova polilínia**': Creeu una polilínia seleccionant la ubicació de cadascun dels punts que la conformen.

1.17 WAYPOINTS



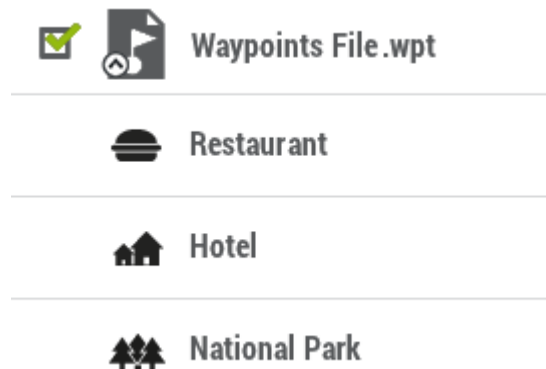
waypoint



Restaurant London

El waypoint és un punt definit per una posició geogràfica, latitud, longitud i en la majoria dels casos altitud, utilitzat pels instruments de navegació GPS. Els waypoints es representen en pantalla com a punts als quals es pot afegir nom o icona representativa.

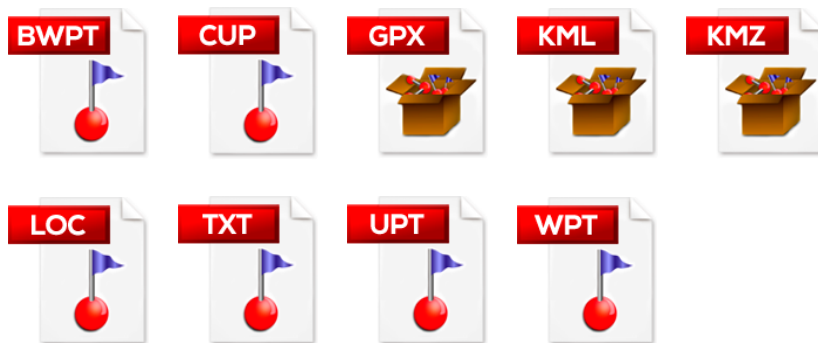
Els waypoints es guarden dins de fitxers de waypoints (fitxers normalment en format *.WPT), de manera que un fitxer de waypoints pot contenir un o diversos waypoints. Podeu tenir diversos fitxers de waypoints oberts, però els waypoints creats es guarden sempre a l'interior de l'Arxiu de Waypoints Actiu (AWA).



Per defecte, l'Arxiu de Waypoints Actiu es dirà 'Waypoints.WPT'. Podeu establir com a Fitxer de Waypoints Actiu qualsevol altre fitxer (marcat amb un asterisc): seleccioneu l'opció 'Establir com a waypoint actiu'. Quan creeu un nou fitxer de waypoints, aquest quedarà configurat automàticament com a actiu.

NOTA: Podeu personalitzar els vostres fitxers de waypoints actius des de: 'Menú principal > Fitxer > Opcions > Waypoints > Mode waypoints actius'.

Consulteu la llista de waypoints disponibles des de 'Arbre de dades > Waypoints'. Land pot obrir directament els següents formats de waypoint:



1.17.1 OPERACIONS BÀSIQUES A WAYPOINTS

Operacions bàsiques que pot dur a terme a waypoints:

- **Obrir un fitxer de waypoints:**



A l'arbre de dades, obriu el menú contextual a la categoria 'Waypoints'.

Seleccioneu 'Obrir fitxer waypoints'.

Un cop obert, els waypoints es mostraran a la finestra de mapa i quedaran llistats a l'arbre de dades.

- **Mostrar una llista amb tots els waypoints continguts en un mateix fitxer de waypoints:** Aquesta finestra mostra una llista amb tots els waypoints inclosos en un fitxer de waypoints. Des d'aquesta finestra podreu realitzar diverses accions en waypoints.

● Icon	● Name	● Description	● Coordinates	● Altitude [m]
	FOREST	Forest near the sea	42°28.076'N 001°46.344'E	2400
	LAKE	Loch Ness	42°28.854'N 001°47.350'E	2468
	PEAK	Highest peak in the itinerary	42°28.215'N 001°47.554'E	2254
	START	Starting point: London	42°28.571'N 001°46.250'E	2670

A l'arbre de dades, seleccioneu el fitxer de waypoints que voleu consultar.

Seleccioneu 'Llista de waypoints'.

- **Veure les propietats des d'un arxiu de waypoints o des d'un waypoint:** Aquesta finestra mostra un llistat amb totes les propietats del fitxer de waypoints o waypoint seleccionat (alguns paràmetres són editables).

Waypoints Waypoints.wpt Forest Fountain Lake	Waypoints file	Waypoints.wpt		LAT	42.464218°N	
	Name	Forest		LON	1.786516°E	
	Description	Forest in Athens		Coordinates type	Lat / Long	
	Icon	FOREST		Datum	WGS 84	
	Date	09-11-2016		Degree format	dd.dddddd	
	Time	11:50:02		Altitude	2143 m	
	Link					

A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del waypoint o fitxer de waypoints.

Seleccioneu 'Propietats'.

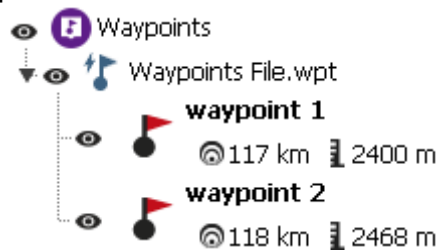
- **Fer zoom cap a un waypoint específic:** Enfoqueu en només un clic el waypoint seleccionat a la finestra de mapa.



A l'arbre de dades, obriu el menú contextual del waypoint.

Seleccioneu 'Zoom aquí'.

- **Crear un nou fitxer de waypoints:**



A l'arbre de dades, obriu el menú contextual a la categoria 'Waypoints'.

Seleccioneu 'Nou fitxer de waypoints'.

El nou fitxer serà categoritzat com a Fitxer de Waypoints Actiu (AWA). Els nous waypoints es guarden per defecte dins de l'Arxiu de Waypoints Actiu (AWA).

- **Crear un nou waypoint:**

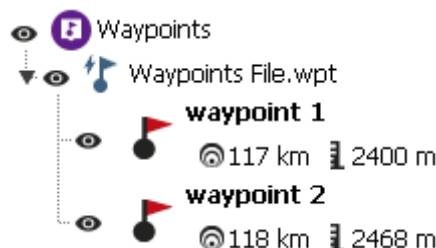


A la barra de botons, cliqueu el botó 'Nou waypoint'.

A continuació, a la finestra emergent, indiqueu les dades bàsiques del waypoint que es disposa a marcar: nom, icona del waypoint...

Moueu el cursor per sobre del mapa i decidiu la ubicació exacta on voleu marcar el waypoint.

- **Desa un fitxer de waypoints:**



A l'arbre de dades, seleccioneu el fitxer de waypoints que voleu desar.

Obriu el menú contextual al fitxer de waypoints i seleccioneu '*Fitxer > Desa fitxer de waypoints*'.

- **Enviar a:** Land us ofereix la possibilitat de transferir qualsevol arxiu de waypoints a diverses destinacions (email, dropbox, GPS, smartphone...):

Obriu el menú contextual sobre l'element que voleu transferir.

Un cop obert, seleccioneu '*Enviar a*' i trieu on voleu enviar l'element. Si disposeu d'un GPS TwoNav d'última generació podreu triar entre transferir el fitxer connectant el vostre GPS a l'ordinador amb cable USB, o bé, transferir-lo via Wi-Fi sense necessitat de cables.

A continuació s'iniciarà la transferència del fitxer.

IMPORTANT: *Les opcions d'enviament poden variar segons el tipus d'ítem seleccionat.*

1.17.2 OPERACIONS AVANÇADES A WAYPOINTS

Operacions avançades que pot dur a terme a waypoints:

- **Editeu les propietats d'un waypoint:**



waypoint



waypoint

Obriu el menú contextual a l'element que voleu editar.

Un cop obert, seleccioneu '*Propietats*' i modifiqueu les propietats.

Si voleu mantenir aquestes modificacions, deseu els canvis.

- **Editar les propietats per a tots els waypoints continguts en un fitxer de waypoints:**



waypoint1



waypoint1



waypoint2



waypoint2

Obriu el menú contextual al fitxer de waypoints que voleu editar.

Un cop obert, seleccioneu '*Propietats*'.

A la finestra de propietats seleccioneu *'Modificar tots els waypoints'*.

Trieu quines propietats voleu modificar. Aquestes s'aplicaran a tots els waypoints continguts en aquest fitxer de waypoints.

- **Mesurar la distància entre dos o més waypoints:**



1. A la barra d'eines, feu clic *'Mesurar distància'*.
2. Marqueu el punt d'inici sobre el mapa. Si no es defineix cap punt final, Land mostrarà la distància entre el punt de partida i la posició actual del ratolí.
3. A continuació, marqueu un altre punt sobre el mapa i així successivament. Land actualitzarà la distància total a mesura que vagi marcant més punts.

NOTA: Des d'editor vectorial podeu moure els punts creats a una altra ubicació, eliminar-los, o fins i tot, crear el traçat a màlçada

- **Mou la localització d'un waypoint:**



1. Localitzeu el waypoint que voleu moure a l'arbre de dades.
2. Arrossegueu i deixeu anar el waypoint des de l'arbre de dades fins al punt exacte on voleu reubicar-lo a la finestra del mapa.

- **Eliminar un waypoint:**



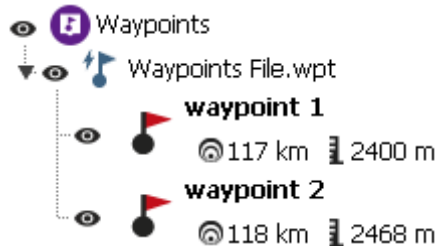
1. A la finestra del mapa, obriu el menú contextual a l'element que voleu suprimir.
2. Seleccioneu *'Eliminar waypoint'*.

- **Afegiu fitxers associats a waypoints:** Els seus waypoints poden tenir fitxers associats com imatges, sons, textos, vídeos... Podeu veure els fitxers associats als seus elements des de l'arbre de dades.



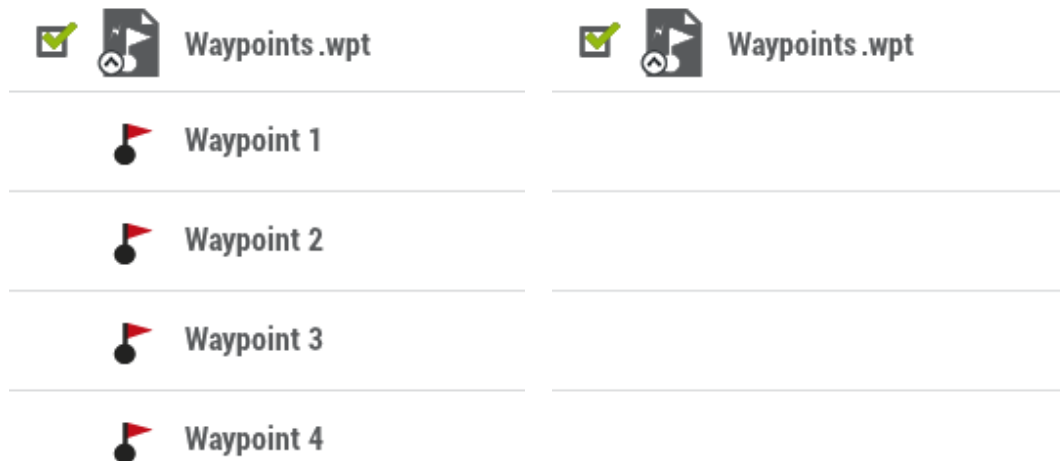
1. Obriu les propietats d'un waypoint.
2. Seleccioneu la categoria 'Associacions' i vinculeu el fitxer que voleu associar.
3. Per mostrar textos amb estils HTML, haureu de tenir en compte que aquests textos només es podran visualitzar en pantalla si utilitza certes etiquetes HTML (com ara mida de font, color de font, nivells de títol, text en negreta, text en cursiva, text subratllat, color de fons, alineació del text, imatges adjuntes...).

- **Moure un sol waypoint a un altre fitxer existent:**



1. Des de l'arbre de dades, arrossegueu i deixeu anar el waypoint al fitxer que voleu assignar (altres fitxers de waypoints, rutes o tracks).
2. A continuació, el waypoint seleccionat serà eliminat del fitxer d'origen i s'assignarà al fitxer nou.

- **Eliminar la llista de waypoints en un fitxer de waypoints:** En prémer "Restablir" a qualsevol Fitxer de Waypoints Actiu (AWA), eliminarà tots els waypoints que contingui aquest fitxer específic.



1. Obriu el menú contextual al fitxer de waypoints que voleu editar.
2. Un cop obert, seleccioneu 'Arxiu > Reiniciar'.

1.18 RUTES



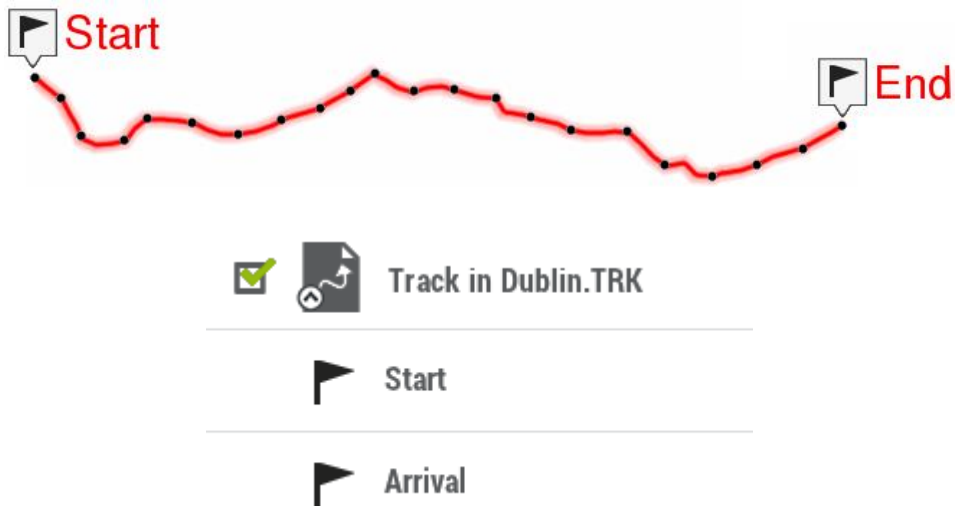
Land classifica els recorreguts en dos tipus segons l'ús que els donarà:

- **Les meves activitats:** Tracks gravats directament amb el GPS. Les activitats mostraran la icona de l'esport que tenia seleccionat al dispositiu durant el transcurs de la sortida (senderisme, bicicleta de muntanya, bicicleta de carretera, trail running...). Consulteu la vostra llista d'activitats disponibles des de 'Arbre de dades > Les meves activitats'.
- **Rutes:** Tracks que hagueu obtingut d'altres fonts (recomanades per un amic o descarregades d'internet). Consulteu la llista de rutes disponibles des de 'Arbre de dades > Rutes'.

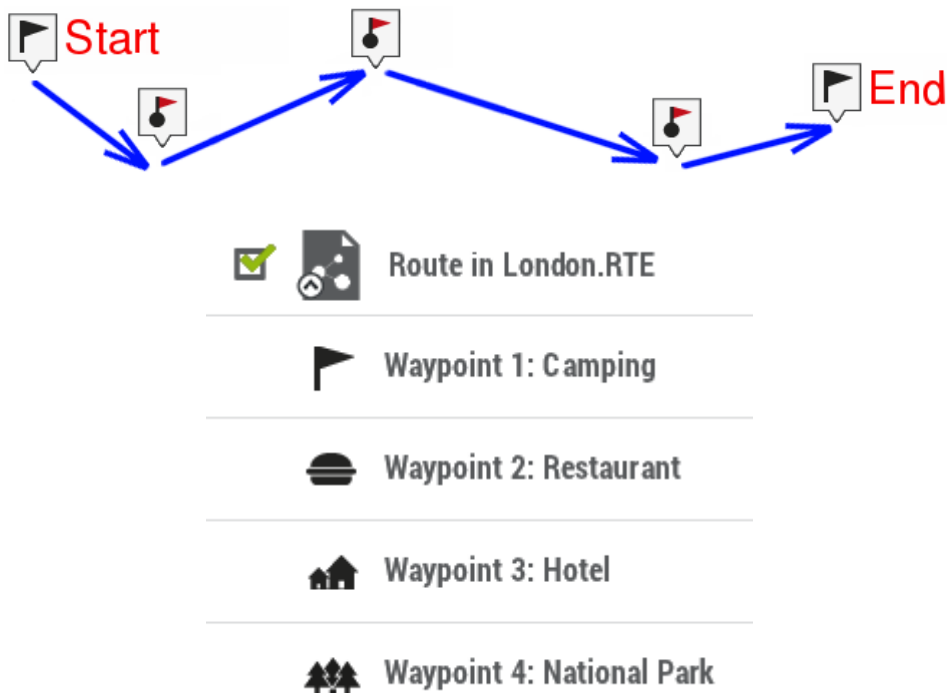
Tipus de rutes

Hi ha diferents tipus de rutes segons el traçat i el tipus d'activitat:

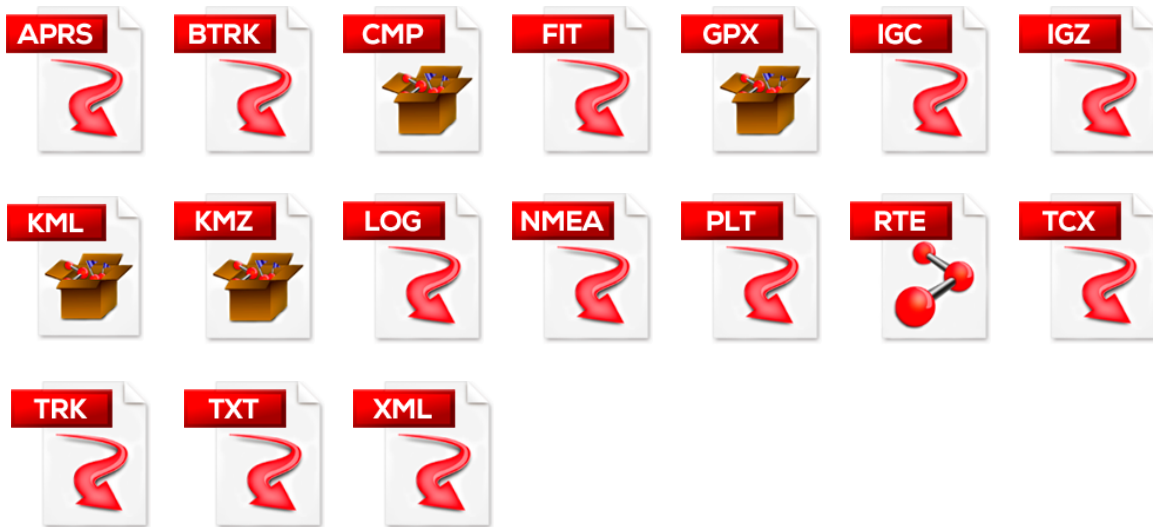
- **Ruta de traçat definit:** Rutes detallades de principi a fi on el camí que cal seguir està marcat pas a pas. Aquest tipus de ruta es fa servir en activitats on l'usuari ha de seguir un itinerari marcat sense desviar-se (itineraris per la muntanya, rutes amb bicicleta...). Generalment, els punts de pas es generen seguint un mateix interval de temps al llarg del recorregut.



- **Rutes de traçat lliure:** Rutes sense traçat definit basades en assolir punts de pas sense importar quin camí se segueix per arribar a cada punt. Aquest tipus de ruta es fa servir quan no és possible accedir a un lloc de forma directa (navegació marítima o activitats aèries). En aquests casos, l'objectiu és arribar al punt següent, sent l'usuari qui tria la trajectòria segons les circumstàncies del moment, generalment la més curta.



Land pot obrir directament els següents formats de rutes:

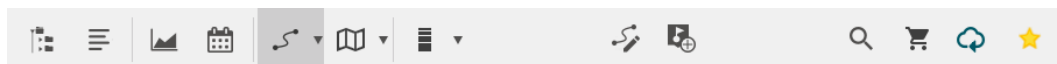


IMPORTANT: Si per algun motiu, una activitat gravada pel dispositiu GPS apareix sota la categoria 'Rutes', podeu passar-la a 'Les meves activitats' prement 'Moure a 'Les meves activitats''. Per contra, premeu 'Treure de 'Les meves activitats' si una ruta procedent d'altres fonts (no gravada pel GPS) apareix a la categoria 'Les meves activitats'.

1.18.1 OPERACIONS BÀSIQUES A RUTES

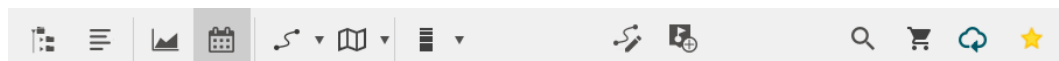
Operacions bàsiques que pot dur a terme en rutes:

- **Obrir una ruta:**



1. A la barra de botons, premeu 'Obrir ruta'.
2. Seleccioneu la ruta que voleu obrir.
3. Un cop oberta, la ruta es mostrarà a la finestra de mapa i quedarà llistada a l'arbre de dades.

- **Calendari d'activitats**

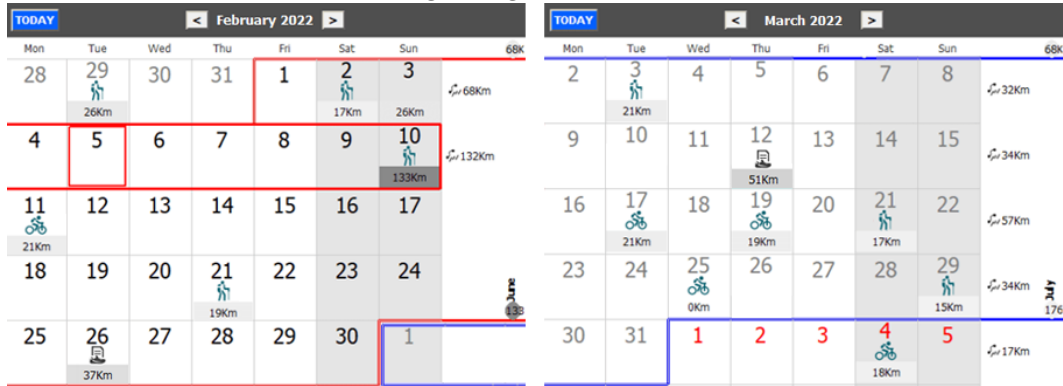


Land disposa d'una vista de calendari que mostra tant activitats, rutes i waypoints per data de creació, d'aquesta manera us serà molt més fàcil trobar-los.

1. A la barra de botons, premeu 'Calendari'.

2. Quan feu doble clic sobre un element, aquest s'obrirà i se centrarà en la finestra de mapa.

Els elements es mostraran amb la icona del vostre esport i distància. Si un dia té diverses activitats, Land mostrarà el valor de la seva distància acumulada (el fons serà de color més fosc quan més gran sigui la distància d'aquell dia).



A l'obrir el menú contextual podreu:

- Activar els valors acumulats de distància per a cada setmana i mes.
- Mostra una versió estesa del calendari amb diversos mesos en comptes d'un sol mes.

IMPORTANT: Calendari no disponible a la versió Mac de Land.

- **Mostrar una llista amb tots els waypoints continguts en una mateixa ruta:** Aquesta finestra mostra una llista amb tots els waypoints inclosos en una ruta. Des d'aquesta finestra podreu dur a terme diverses accions als punts de ruta.

Icon	Name	Partial Dist. [m]	Dist. To [km]	Bearing [°]
	Waypoint 1	77	41	99
	Waypoint 2	47	44	94
	Waypoint 3	17	1,7	24
	Waypoint 4	14	1,4	29

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual sobre 'Rutes'.
2. Seleccioneu 'Llista de punts'.

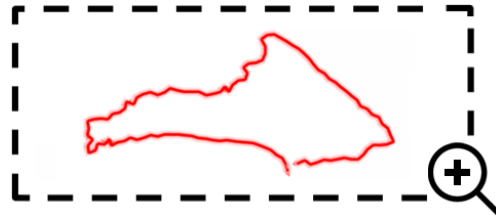
- **Veure les propietats d'una ruta:** Aquesta finestra mostra una llista amb totes les propietats de la ruta seleccionada (alguns paràmetres són editables).

	Routes	Waypoints file	Athens-Istanbul.RTE	<input type="checkbox"/>	LAT	42.464218°N	<input type="checkbox"/>
	Athens-Istanbul.RTE	Name	Waypoint 1	<input type="checkbox"/>	LON	1.786516°E	<input type="checkbox"/>
	Waypoint 1	Description	Airport	<input type="checkbox"/>	Coordinates type	Lat / Long	<input type="checkbox"/>
	Waypoint 2	Icon	WAYPOINT	<input type="checkbox"/>	Datum	WGS 84	<input type="checkbox"/>
	Waypoint 3	Date	14-12-2016	<input type="checkbox"/>	Degree format	dd,dddddd	<input type="checkbox"/>
		Time	01:50:00	<input type="checkbox"/>	Altitude	2143 m	<input type="checkbox"/>
		Link		<input type="checkbox"/>			

1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual de la ruta.

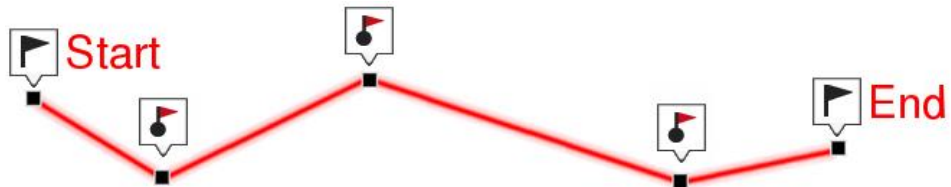
2. Seleccioneu 'Propietats'.

- **Fer zoom cap a una ruta específica:** Enfoqueu en només un clic la ruta seleccionada a la finestra de mapa.



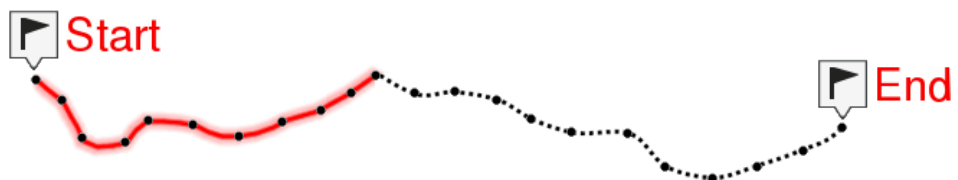
1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual de la ruta.
2. Seleccioneu 'Zoom aquí'.

- **Crear una nova ruta punt a punt:**



1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. Un cop desplegat l'editor vectorial de tracks, premeu 'Nou track'.
3. A continuació, a la finestra emergent, indiqueu les dades bàsiques de la ruta que es disposa a marcar: nom, tipus d'activitat, color de la línia del track...
4. Moveu el cursor per sobre del mapa i decidiu la ubicació exacta on voleu marcar el primer punt de track.
5. Seleccioneu la ubicació del segon punt de track i repetiu aquesta acció fins a l'últim punt.
6. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

- **Crear una nova ruta arrossegant el ratolí:**



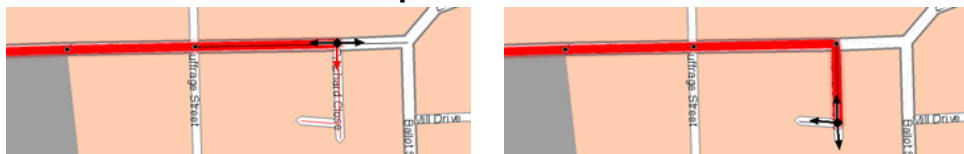
1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. Un cop desplegat l'editor vectorial de tracks, premeu 'Nou track'.

3. A continuació, a la finestra emergent, indiqueu les dades bàsiques de la ruta que es disposa a marcar: nom, tipus d'activitat, color de la línia del track...
4. Moveu el cursor per sobre del mapa i decidiu la ubicació exacta on voleu marcar el primer punt de track.
5. A l'editor vectorial, feu clic a '*Dibuixar track*'. Mantingueu premut el botó esquerre del ratolí i moveu-lo mentre dibuixeu el track (dibuix a mà alçada).



6. Un cop finalitzat, premeu '*Finalitzar edició*'.

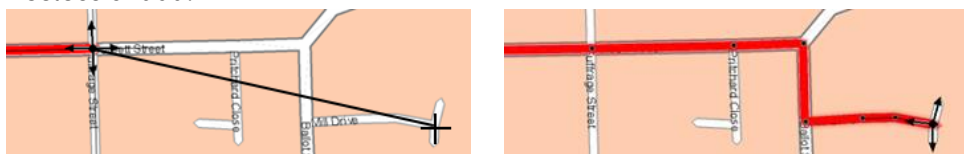
● **Crear una nova ruta utilitzant un mapa de carreteres:**



1. A la barra de botons, cliqueu el botó '*Creació/Edició track*'.
2. Un cop desplegat l'editor vectorial de tracks, premeu '*Nou track*'.
3. A continuació, a la finestra emergent, indiqueu les dades bàsiques de la ruta que es disposa a marcar: nom, tipus d'activitat, color de la línia del track...
4. Moveu el cursor per sobre del mapa i decidiu la ubicació exacta on voleu marcar el primer punt de track.
5. A l'editor vectorial, feu clic a '*Via ràpida*'. A continuació visualitzarà unes fletxes a cada intersecció, cada fletxa indica una adreça a triar, seleccioneu quin camí voleu seguir a cada intersecció.



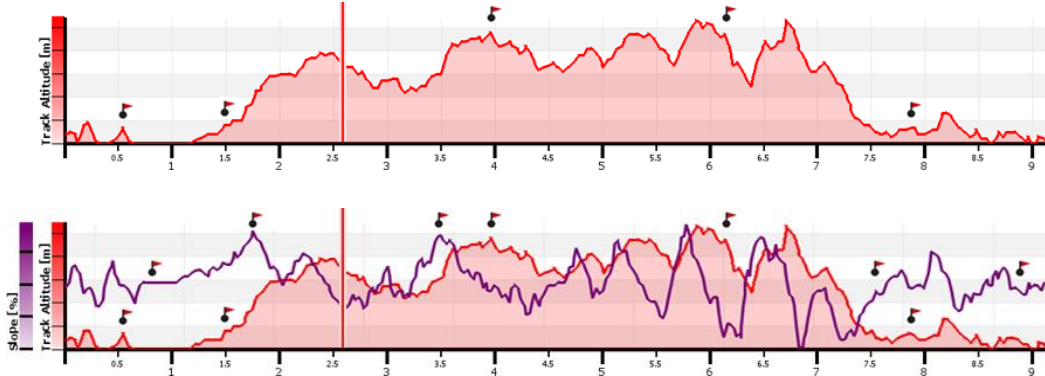
6. Repetiu la mateixa acció en cada intersecció fins arribar a destinació. També és possible dibuixar el track sencer d'un sol cop prement la tecla '*Control*' alhora que seleccioneu la destinació. Land calcularà la ruta més ràpida i generarà tot el track des de la posició actual fins a la destinació seleccionada.



7. Un cop finalitzat, premeu '*Finalitzar edició*'.

IMPORTANT: Per realitzar aquesta acció heu d'utilitzar un mapa vectorial (*.VMAP)

- **Vegeu la representació gràfica d'una ruta:**



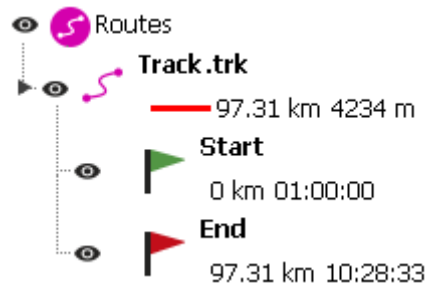
Mostreu una representació gràfica de les vostres rutes prement "Mostra el gràfic" a la barra de botons. Aquestes són les funcions disponibles a les gràfiques.

- **Guia Y lliscant:** Barra que actua com a eix en moviment.
- **Canviar camps de dades als eixos X/Y:** Feu clic a l'eix del qual voleu canviar el vostre camp de dada per defecte i seleccioneu un nou camp per a aquest eix (altitud, velocitat, freqüència cardíaca, cadència...).
- **Moure gràfica:** Utilitzeu els botons de 'Zoom' per observar les seccions de la gràfica amb més precisió (també podeu desplaçar la gràfica arrossegant-la cap amunt/avall i lateralment).
- **Re-centre automàtic:** Premeu el botó 'Recentrar' per tornar a centrar automàticament la gràfica.
- **Pista de color degradada:** Canvieu el color d'un track a degradat, el color del degradat representarà la variació d'un camp de dades al llarg de tot l'itinerari. Per exemple, el valor d'alçada per a cadascun dels punts del track.



1. Seleccioneu la ruta que voleu analitzar.
2. A la barra de botons, premeu 'Degradar color del track'.

- **Desar una ruta:**



1. A l'arbre de dades, seleccioneu la ruta que voleu desar.
2. Obriu el menú contextual a la ruta i seleccioneu 'Arxiu > Guardar ruta'.

- **Enviar a:** Land us ofereix la possibilitat de transferir qualsevol ruta a diverses destinacions (email, dropbox, rellotge Suunto, GPS, smartphone...):

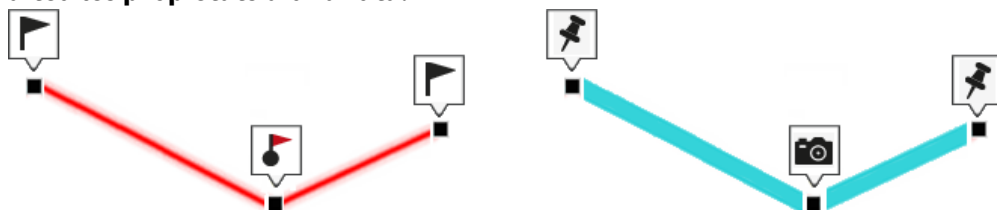
1. Obriu el menú contextual sobre l'element que voleu transferir.
2. Un cop obert, seleccioneu 'Enviar a' i trieu on voleu enviar l'element. Si disposeu d'un GPS TwoNav d'última generació podreu triar entre transferir el fitxer connectant el vostre GPS a l'ordinador amb cable USB, o bé, transferir-lo via Wi-Fi sense necessitat de cables.
3. A continuació s'iniciarà la transferència del fitxer.

IMPORTANT: Les opcions d'enviament poden variar segons el tipus d'ítem seleccionat.

1.18.2 OPERACIONS AVANÇADES A RUTES

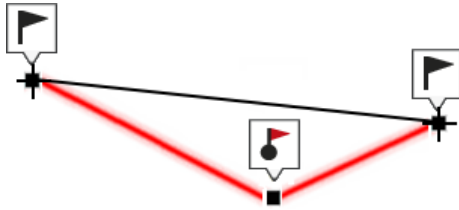
Operacions avançades que pot dur a terme en rutes:

- **Editeu les propietats d'una ruta:**



1. Obriu el menú contextual a l'element que voleu editar.
2. Un cop obert, seleccioneu 'Propietats' i modifiqueu les propietats.
3. Si voleu mantenir aquestes modificacions, deseu els canvis.

- **Mesureu la distància entre dos o més punts d'una ruta:**













Distància
7,3 km

1. A la barra d'eines, feu clic a 'Mesurar distància'.
2. Marqueu el punt d'inici sobre el mapa. Si no es defineix cap punt final, Land mostrarà la distància entre el punt de partida i la posició actual del ratolí.
3. A continuació, marqueu un altre punt sobre el mapa i així successivament. Land actualitzarà la distància total a mesura que vagi marcant més punts.

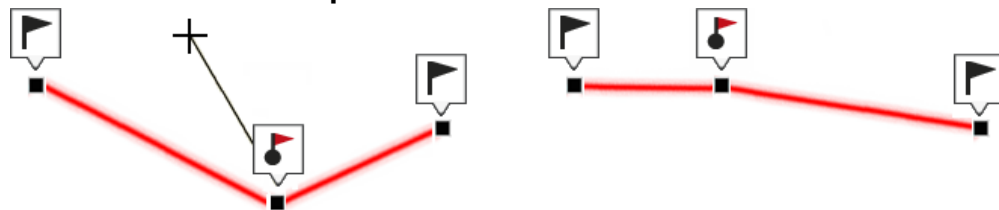
NOTA: Des d'editor vectorial podeu moure els punts creats a una altra ubicació, eliminar-los, o fins i tot, crear el traçat a mà alçada

- **Canviar ordre dels waypoints d'una ruta:**

<input checked="" type="checkbox"/>  Route.RTE	<input checked="" type="checkbox"/>  Route.RTE
 Waypoint 1	 Waypoint 3
 Waypoint 2	 Waypoint 4
 Waypoint 3	 Waypoint 1
 Waypoint 4	 Waypoint 2

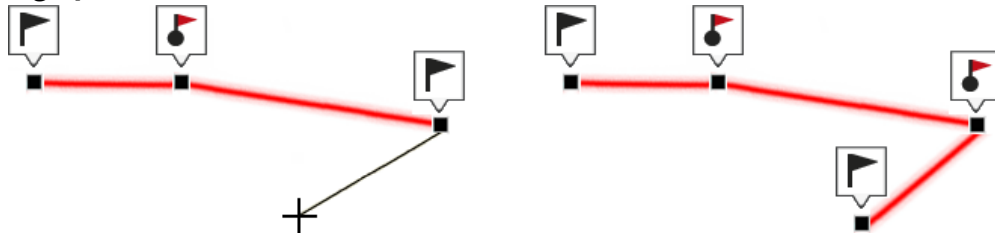
1. A l'arbre de dades, obriu el llistat de waypoints de la vostra ruta.
2. Arrossegueu el waypoint que voleu moure cap amunt o cap avall fins a la posició on voleu ubicar-lo.

- **Moure la localització d'un punt dela ruta:**



1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. Localitzeu el punt de track que voleu moure.
3. Arrossegueu i deixeu anar el punt de track des de la posició actual fins al punt exacte on voleu col·locar-lo a la finestra de mapa.
4. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

● **Afegir punts de track a una ruta:**

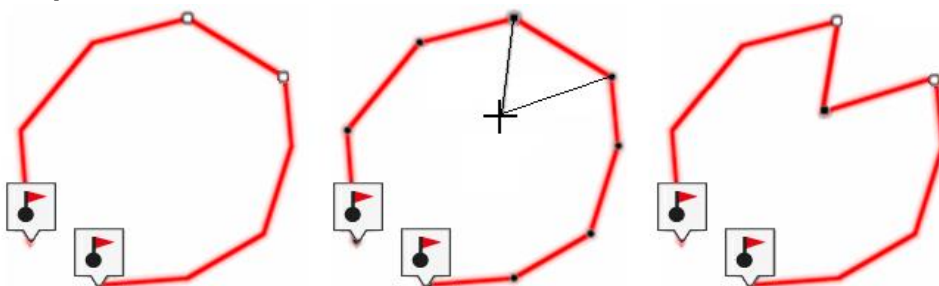


1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. A l'editor vectorial, feu clic a 'Afegir punts'. Decidiu si voleu afegir els punts de track al principi o al final de la ruta.



3. Un cop decidit, premeu el punt exacte on voleu crear el nou punt de track.
4. Repetiu aquesta acció tantes vegades com calgui.
5. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

● **Inserir punts de track intermedis a una ruta:**



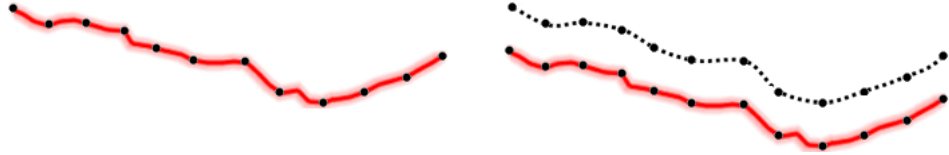
1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. A l'editor vectorial, feu clic a 'Inserir punts intermedis'. Seleccioneu el punt de track després del qual voleu afegir un nou punt.



3. Feu clic al punt exacte on voleu crear el nou punt de track.

4. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

● **Moure la localització d'una ruta:**



X: 0 m

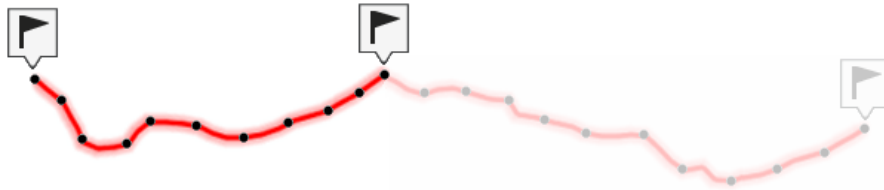
Y: 0 m

X: 0 m

Y: -500 m

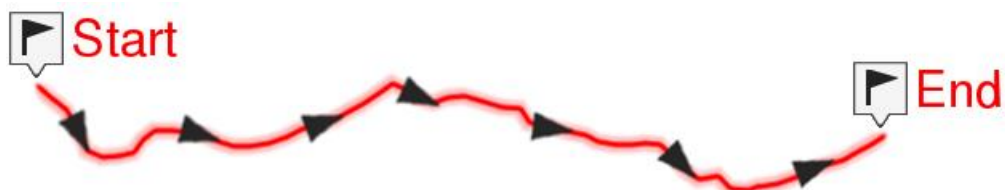
1. A la finestra del mapa, obriu el menú contextual a la ruta que voleu moure.
2. Seleccioneu 'Eines > Desplaça track 'i ajusteu la ubicació del track indicant la variació en els eixos X (abscises) i Y (ordenades).

● **Eliminar un punt de track a una ruta:**



1. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
2. A l'editor vectorial, feu clic a 'Eliminar punts'. Seleccioneu el punt de track que voleu eliminar.
3. Els dos punts de track adjacents s'uniran en una línia recta (aquesta línia recta no contindrà cap punt de track).
4. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

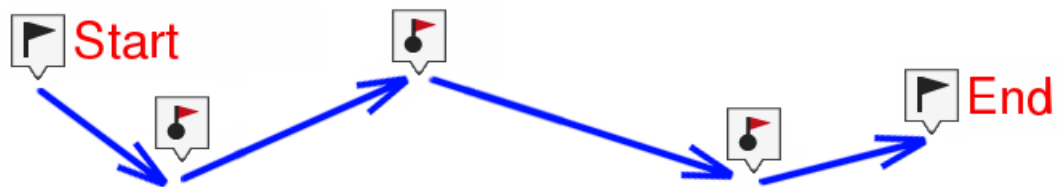
● **Invertir ruta:** Mostreu una ruta en el sentit contrari al predeterminat (el principi al final i viceversa).





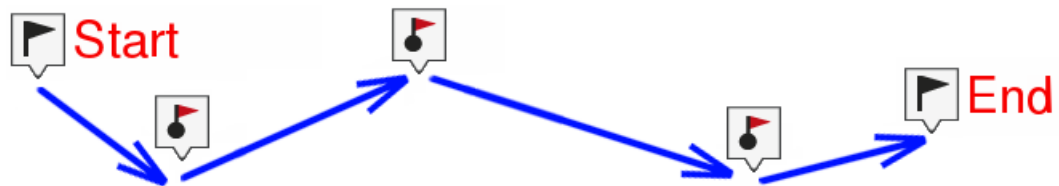
1. Obriu el menú contextual sobre la ruta.
2. Premeu '*Eines > Invertir track*'.

• **Convertir un TRK a RTE**



1. Obriu el menú contextual sobre la ruta.
2. Premeu '*Eines > Convertir TRK a RTE*'.

• **Convertir un RTE en TRK**



1. Obriu el menú contextual sobre la ruta.
2. Premeu '*Eines > Convertir RTE a TRK*'.

1.18.3 OPERACIONS ESPECIALITZADES EN RUTES

1.18.3.1 DESCARREGAR TRACKS GRATUÏTS



UTAGAWAVTT



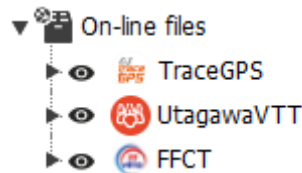
FÉDÉRATION FRANÇAISE
DE CYCLOTOURISME

Land us acosta tot tipus de tracks gratuïts disponibles en servidors d'internet. Es tracta d'accessos a diferents proveïdors on-line, que us permetran descarregar tracks per a la zona que desitgeu. Seguiu aquests passos per obrir i treballar amb qualsevol d'aquests tracks on-line:

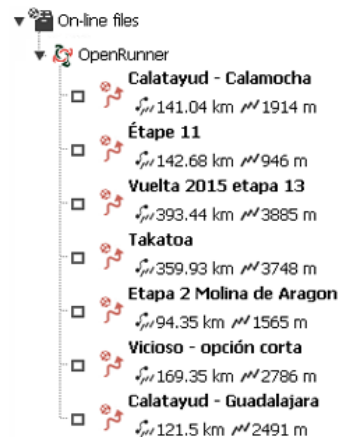
1. A la finestra de mapa, centreu el mapa a la zona on voleu obtenir elements on-line.



2. Premeu 'Arbre de dades > Arxius on-line' i seleccioneu qualsevol dels proveïdors depenent del que voleu descarregar. En aquest espai podreu veure diferents proveïdors, la majoria (TraceGPS, UtagawaVTT, FFCT...) són proveïdors oberts i donen accés a les bases de dades amb milers de tracks disponibles.



3. A continuació, Land començarà a buscar qualsevol tipus de track disponible a prop d'aquesta posició.



4. En cas de trobar algun element proper a la vostra ubicació, obrirà una llista amb els tracks disponibles per a la zona seleccionada. Hi veureu les dades bàsiques dels elements trobats a la dada de 2a línia, just després del nom de l'element.



5. Seleccioneu el track que desitgeu, descarregueu-lo fent doble clic i, un cop descarregat, l'element quedarà disponible a 'Arbre de dades > Arxius oberts'.

1.18.3.2 ACCEDIR A SERVEIS PERSONALS D'EMMAGATZEMATGE



Amb Land podeu accedir a diverses plataformes d'emmagatzematge d'ús privat on emmagatzemar i descarregar tracks (núvols virtuals o espais exclusius per a clients). Aquest tipus de comptes requereixen identificació, de manera que heu de tenir un compte al vostre nom per accedir-hi. Amb Land podrà accedir als serveis on-line següents sense necessitat d'abandonar el programa:

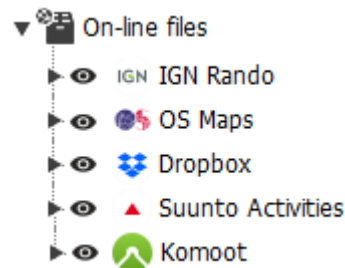
- **Activitats de Suunto:** Núvol virtual disponible per a qualsevol rellotge Suunto on s'emmagatzemen les activitats gravades pel dispositiu (<http://www.suunto.com>).
- **IGN Rando:** Punt de trobada creat per l'Institut Geographique National de França (IGN) on descarregar itineraris i punts d'interès de qualsevol part del país (<http://www.ignrando.fr>).
- **Mapes OS:** Servei multiplataforma (App i Web) de la britànica Ordnance Survey que permet accedir a mapes, planificar rutes i gravar itineraris en temps real (<http://www.ordnancesurvey.co.uk>).
- **Komoot:** Aplicació molt popular per planificar i analitzar activitats en ordinador o smartphone. Podràs veure i descarregar les teves rutes disponibles al teu compte

Komoot. Les teves noves activitats es pujaran tant a Komoot (<http://www.komoot.com>) com al Núvol GO de TwoNav (<http://go.twonav.com>).

- **Dropbox:** Emmagatzematge gratuït d'ús molt generalitzat sincronitzable amb ordinador i smartphone (<http://www.dropbox.com>).

Seguiu aquests passos per obrir i treballar amb qualsevol d'aquests comptes en línia:

1. Premeu '*Arbre de dades > Arxius on-line*' i seleccioneu el compte al qual voleu accedir.



2. Introduïu les credencials per accedir al vostre compte (nom d'usuari i contrasenya).



3. A continuació, Land us mostrarà tot el llistat d'activitats emmagatzemades al vostre compte. Per obrir-ne qualsevol, només heu de fer doble clic i, una vegada descarregades, les vostres activitats quedaran disponibles des de '*Arbre de dades > Arxius oberts*'.



1.18.3.3 IMPORTAR TRACKS

Land obre sense problemes la gran majoria de formats de track encara que alguns tracks poden no ser compatibles directament amb Land degut al seu format. En aquests casos, sol faltar informació per obrir el track. Per corregir aquests errors i importar els tracks a Land, seguiu aquests passos:

1. Seleccioneu '*Menú principal > Fitxer > Importar track*'.



2. Seleccioneu el track que voleu obrir. Land us permet obrir els següents formats de track:

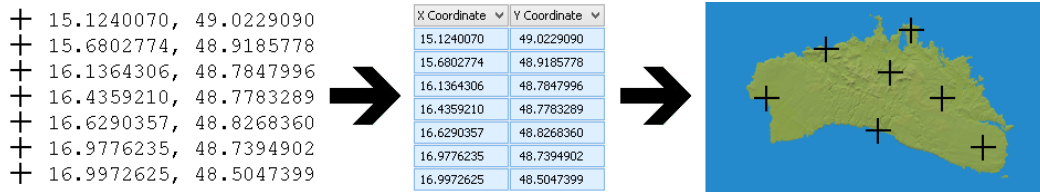
3.



4. Aquest tipus de fitxers contenen una gran quantitat de dades que han de ser desxifrats per Land. Especifiqueu quin tipus de signe de separació s'utilitza al fitxer d'origen per llistar totes les dades (en aquest exemple: una coma ","). Si no especifiqueu el signe de separació, Land entendre que cada línia del document és un únic valor i no podrà importar el track.

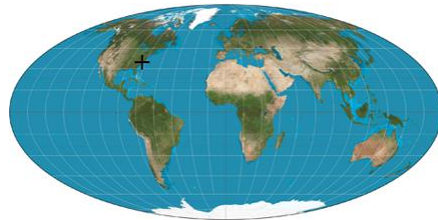
, (coma) ; (punt i coma) espai

5. Un cop separats, assigneu el tipus de dada a què es refereix cada columna (en aquest exemple: la primera columna representa les coordenades X, mentre que la segona representa les coordenades Y). Si no s'especifica el concepte a què es refereix cada columna, Land no podrà importar el track.

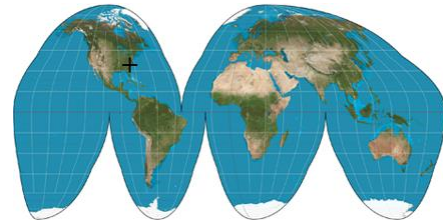


6. Comproveu tota la informació que s'inclou per defecte al vostre track. Modifiqueu qualsevol aspecte que vulgueu canviar. Un cop modificat, el track recent importat continuarà aquesta nova informació:

- Projecció:** Els mapes són representacions aproximades de la superfície de la terra a una superfície plana. La creació de qualsevol mapa utilitza un mètode que associa cada punt de la superfície de la terra amb un punt dibuixat al mapa. Hi ha diferents sistemes cartogràfics per fer aquesta associació en funció de les àrees que cobreixen. Trieu la projecció més adequada per al mapa amb què esteu treballant:



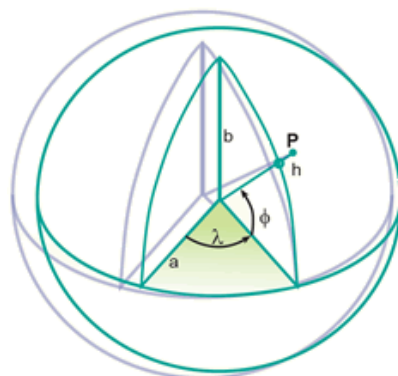
UTM
Albers



Mercator
Lambert

Lat./Lon.
BGN

- Datum:** Els datums es fan servir per traduir les posicions dels elements (waypoints/rutes) a la seva posició exacta a la terra. Aquests sistemes de referència són de gran utilitat pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfecte. Trieu el datum més adequat per al mapa amb què està treballant:



Dada A **NAD83**

Data B **ED50**

WGS84 **NAD27**

OSGB36 **PSAD56**

- Opcions d'unitat avançades:** Trieu les unitats que utilitzareu per escriure la desviació del mapa als eixos X, Y i Z:

km

m

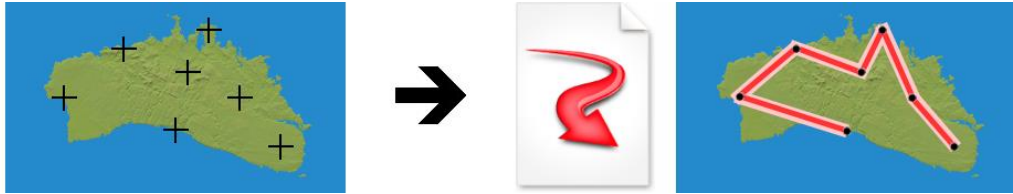
peus

fm

mi

nm

7. Assigneu un nom per al track recentment importat i deseu-lo.



8. Un cop guardat, podreu començar a treballar amb el nou track.

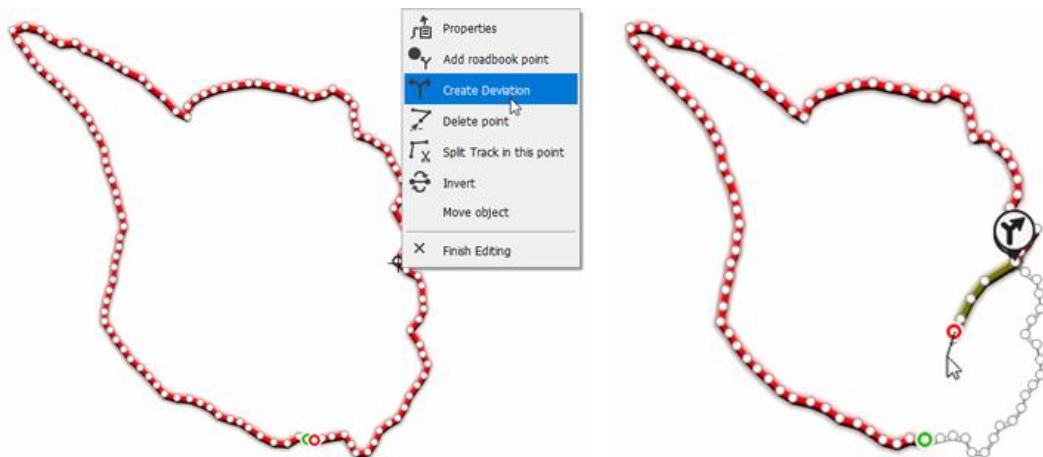
1.18.3.4 CREAR TRACKS AMB VARIANTS

Un track pot tenir diferents alternatives de camí que cal seguir. És a dir, per a un sol track, podeu disposar de diverses variants, per exemple, el camí més llarg i el camí més curt, una dreuera o una visita opcional a un punt d'interès.

Creació de variants

Per crear variants en un track, seguiu aquests passos:

1. Obriu el track que voleu editar.
2. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
3. Obriu el menú contextual al punt on voleu iniciar el desviament i premeu 'Crear desviament'.



4. A continuació, creeu punt a punt el segment de track variant, usant les eines habituals de l'editor vectorial.
5. Repetiu aquesta acció tantes vegades com calgui.



6. Un cop finalitzat, premeu 'Finalitzar edició'.

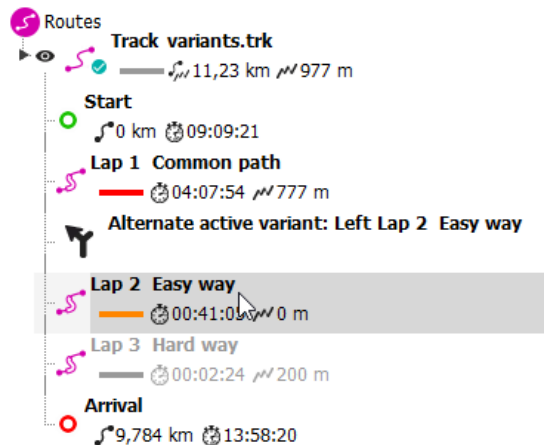
Selecció de variant activa

Un cop creat un track amb variants, haureu de seleccionar quina és la variant activa. Podeu fer-ho de diferents maneres:

- **Des de la icona de desviament:** Doble clic a la icona de desviament a l'arbre de dades o sobre la finestra de mapa.



- **Polsant sobre la variant inactiva:** Doble clic sobre la variant inactiva a l'arbre de dades o sobre la finestra de mapa.



1.18.3.5 SEPARAR I UNIFICAR TRACKS

Utilitzeu les eines següents per modificar el curs dels vostres tracks:

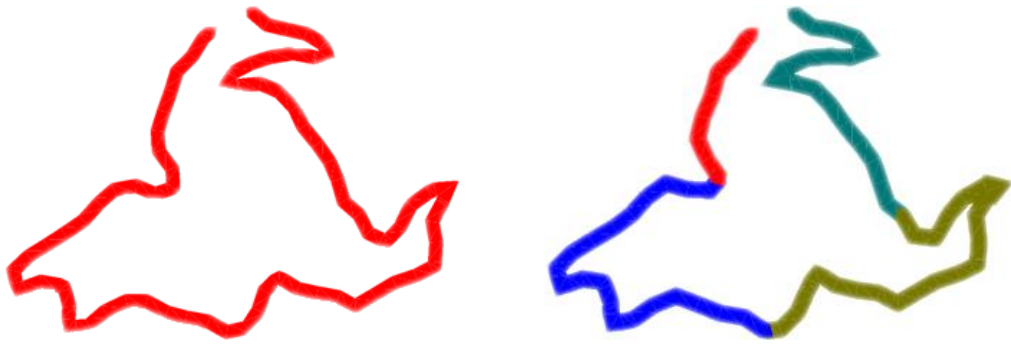
- **Definir un nou punt de partida per a un track:** De vegades malgrat que la trajectòria d'un track sigui correcta, potser necessiteu establir un altre punt de partida. En lloc de tornar a dibuixar novament tot el track, premi 'Punt d'inici aquí' al punt exacte on es vol iniciar el track. Land unirà la resta del track.



- **Separar un track en dos tracks:** Per tallar un track en dos tracks diferents, seleccioneu el punt exacte on voleu partir el track en dos i premeu 'Tallar track aquí'.



- **Separar el track en diversos tracks:** Per tallar un track a diversos tracks seleccioneu aquesta opció i escolliu com dividir-lo:



- **Separar seleccionant el nombre de punts per track:** Land dividirà el track en tracks que continguin el mateix nombre de punts.
- **Separar en punts aturats del track:** Cada track s'iniciarà en un punt de parada i durarà fins que es detecti el punt de parada següent, a continuació, es crearà un nou track.
- **Separar utilitzant els trams del track:** Els trams són divisions de track d'una mateixa mida, la divisió es realitza en base a un interval predeterminat establert per vosaltres mateixos (cada quilòmetre, cada hora... o d'acord amb les vostres necessitats).
- **Unificar diversos tracks:** Aquesta opció us permet unir diversos tracks en un sol track. El darrer punt del primer track s'unirà al primer punt del segon track i així successivament.



NOTA: És recomanable que abans de començar a editar un track, obriu un mapa de relleu 3D. Amb aquesta simple acció, Land emmagatzemarà els valors d'altitud al track que esteu editant. També podeu assignar aquests valors d'altitud usant la funció 'Calcular l'altitud del terra per a cada punt'.

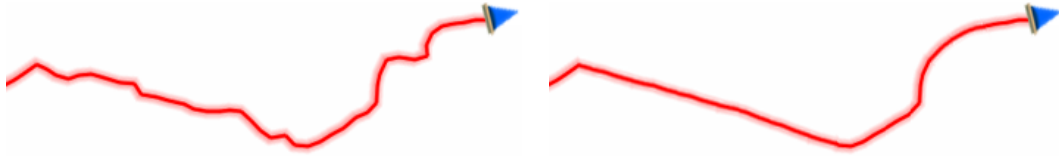
1.18.3.6 CORREGIR PUNTS DE TRACK

Aquestes són les operacions especialitzades que pot fer en punts de tracks:

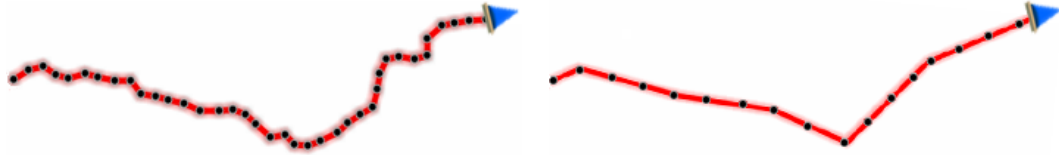
- **Eliminar punts aturats a l'inici/final:** El track omet els punts repetitius del principi i el final, just on estava parat abans i després de fer el track.



- **Eliminar punts aberrants:** En cas que algun punt es desvii de manera excessiva de la resta del track, aquest serà eliminat per ser considerat com un error.



- **Reduir nombre de punts:** El track es dibuixa conservant la forma del track original però segons el nombre de punts que heu introduït.

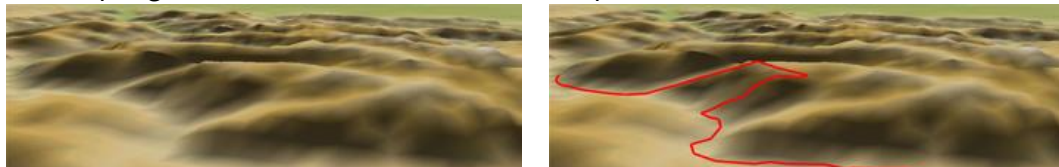


- **Assignar temps/velocitat a cada punt de track:** Determinar un temps de sortida i una velocitat constant perquè Land calculi el temps estimat per a cada punt del track.

09:30:15

50 km/h

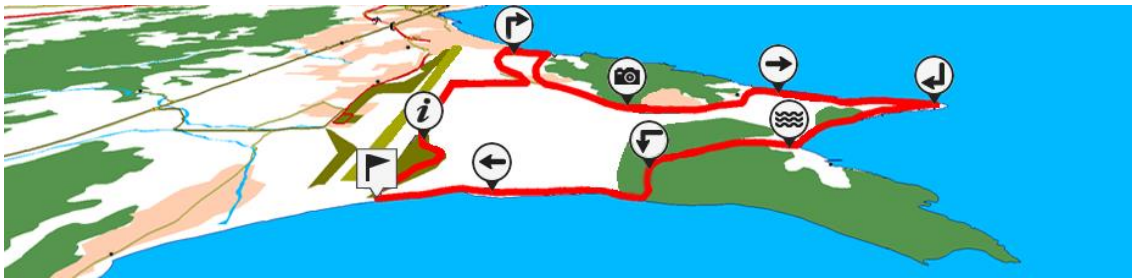
- **Calcular l'altitud del terra per a cada punt de track:** Si teniu carregat un mapa relleu 3D (arxiu *.CDEM), Land assignarà per a cada punt de track l'altitud que us correspongui considerant la informació del mapa de relleu.















- **Importar dades de polsòmetre d'un altre fitxer al track:** Aquesta opció us permet incorporar valors de pols cardíac obtinguts per un altre instrument als vostres tracks.

1.18.3.7 TRANSFORMAR UN TRACK EN UN E-ROADBOOK





Land innova creant un nou concepte de navegació que us servirà per divertir-vos i gaudir de la natura a l'aire lliure: e-Roadbook. Un roadbook és una eina que solen utilitzar els copilots de ral·li i els senderistes per navegar per terrenys incerts. Generalment, els roadbooks consten de diverses pàgines amb diagrames, coordenades GPS i instruccions escrites per ajudar a la seva navegació...

  Natural Park of Las Salinas.TRK	  Natural Park of Las Salinas.BTRK
 Start	 Start
 Arrival	 Turn RIGHT at the beach
	 Turn LEFT on a wooden bridge
	 Turn RIGHT at the tower
	 STRAIGHT on the main track
	 Arrival

Els e-Roadbooks contenen tota aquesta informació en format digital sense necessitat de llegir les indicacions en papers, el GPS us mostrarà totes les maniobres a la pantalla. Converteixi les seves excursions a l'aire lliure en grans reptes, atreveixi's a convertir les seves rutes en un divertit joc en harmonia amb la natura... Tot el que necessitareu per fer un e-Roadbook és:

- **Un track**
- **El llibre amb els punts de l'itinerari i les vostres descripcions i imatges**

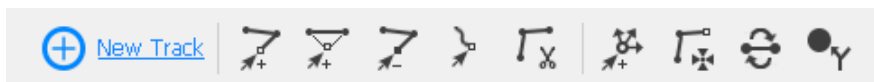
Land pot obrir directament els següents formats d'e-Roadbooks:



Crear un e-Roadbook

Seguiu els passos següents per crear un fitxer e-Roadbook des de Land:

1. Obriu el track.
2. A la barra de botons, cliqueu el botó 'Creació/Edició track'.
3. Feu clic a qualsevol punt del track on voleu crear un punt d'e-Roadbook. Un cop seleccionat, premeu 'Afegir punt d'e-Roadbook' a l'editor vectorial de tracks.



4. A continuació, s'obrirà una finestra on podreu indicar les dades bàsiques del punt que es disposeu a marcar: nom i icona...
5. Repetiu aquesta acció per a cada punt d'e-Roadbook que voleu destacar.



6. Deseu el fitxer resultant en format *.BTRK.

IMPORTANT: No esborreu l'e-Roadbook en format *.TRK, el fitxer *.BTRK no pot ser editat. De manera que si voleu canviar algun detall, haureu de modificar el fitxer *.TRK i tornar-lo a desar en format *.BTRK.

Editar un e-Roadbook

Seguiu els passos següents per editar un fitxer e-Roadbook des de Land:

1. Obriu el track.



2. Un cop obert, obriu el menú contextual i premeu "Edita > Edita e-Roadbook". A continuació, veureu una nova finestra amb tots els punts del track.

	Time	Icon	Dist.[m]	Croquis	Description
1	09:29:38	P	0		Start from the parking, at the roundabout take the exit that leads between the hotels to the beach.
2	09:32:59		220		Turn RIGHT at the beach.
3	09:52:00		525		follow the sand track that runs parallel to the hotel until the end of the beach.

3. En aquest moment, podreu editar els punts d'e-Roadbook amb informació rellevant:

- **Descripció:** Escriviu maniobres importants, informació sobre monuments, fets notables...
- **Esbós:** Associeu una imatge on es mostrin senyals per a una fàcil orientació.

IMPORTANT: Recordeu que per associar imatges ha d'editar-les, tallar-les i guardar-les usant un format (*.BMP) i mida adequats (128x128 pix.), de manera els seus croquis podran encaixar a la interfície de TwoNav. Trobeu el vostre editor d'imatges per a aquest procés.

4. Afegiu els fitxers associats als punts d'e-Roadbook:

- **Arrossegueu fitxers des del navegador de Windows/Mac:** Mantingueu premut el botó esquerre del ratolí sobre el fitxer i arrossegueu-lo fins al punt d'e-Roadbook a associar.

- **Arrossegueu fitxers des del navegador d'internet:** Arrossegueu-los directament des del navegador, només els heu d'arrossegar fins al punt d'e-Roadbook (a l'arbre de dades).
 - **Manualment:** Des de la secció 'Associats' a les propietats del punt d'e-Roadbook.
5. Repetiu aquesta acció per a cada punt d'e-Roadbook que voleu destacar.
 6. Deseu el fitxer resultant en format *.BTRK.

IMPORTANT: No esborreu l'e-Roadbook en format *.TRK, el fitxer *.BTRK no pot ser editat. De manera que si voleu canviar algun detall, haureu de modificar el fitxer *.TRK i tornar-lo a desar en format *.BTRK.

NOTA: Els punts d'e-Roadbook tenen forma rodona a diferència dels waypoints que tenen forma quadrada.

1.18.3.8 SIMULAR UN TRACK



Land compta amb un simulador de vol que l'ajudarà a preparar les seves aventures com si estigués en aquesta localització, mogui's pel lloc com si volés en helicòpter. Land pot simular un o diversos tracks al mateix temps poguent visualitzar l'animació a velocitat real (mateixa velocitat amb què es va gravar el track) o de manera accelerada.

Iniciar una simulació

Per iniciar l'animació d'un o diversos tracks des del començament, seguiu aquestes instruccions:



1. Obriu el track o tracks que voleu simular.
2. Cliqueu 'Play' a la barra de botons.
3. La simulació s'inicia des del principi del track.

També podeu animar un track a partir d'un punt concret (per exemple, al punt mitjà del track):



1. Obriu el track o tracks que voleu simular.
2. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual sobre el punt des d'on voleu iniciar l'animació i seleccioneu 'Play aquí'.
3. La simulació s'inicia des del punt seleccionat.

Un cop comenci a navegar el track, notarà la diferència entre el track actiu i la resta dels tracks, el track actiu es representarà amb un color diferent i un gruix més notable en comparació amb la resta dels tracks.

IMPORTANT: Els tracks creats amb Land no contenen ni dades de temps ni de velocitat, de manera que aquests tracks no podran ser simulats a menys que assigneu per a cada punt del track un valor de temps i velocitat (premeu 'Assignar temps i velocitat').



Controlar una simulació

Un cop comenci la simulació del track, Land us mostrarà una barra de botons addicional. Gestioni la simulació utilitzant els botons següents:





'Play': Inicieu l'animació.



'Stop': Pari l'animació.



'Pausa': Congeleu l'animació sense aturar-la.



'Fast forward': Accelereu l'animació.



"Rewind": Reproduiu el track accelerant-lo cap a la direcció contrària.



"Recentreu el mapa": Recentrar a la posició actual.



'Centrar mapa en la posició actual'



'No desplaçar el mapa'



'Mostra més mapa al davant': La seva posició actual se situarà a la part inferior de la pantalla deixant més espai per visualitzar el mapa.



'Centrar el mapa quan arriba al 10% de la vora de la pantalla': La seva posició actual només es mourà un 10% del centre de la pantalla i quan això passi, el mapa es recentrarà automàticament en la seva posició actual.



'Orientació mapa': Nord cap amunt (el mapa no rotarà, quedant sempre orientat cap al nord) o Track a dalt (el mapa girarà per adaptar-se al rumb actual).



'Grabar track': 'Triplog' és l'ordre que permet controlar el registre del vostre itinerari. Estats possibles: gravant, pausat o detingut.



'Marcar waypoint': Creeu un nou waypoint en les vostres coordenades actuals.



'Mapes automàtics': Land obre automàticament el millor mapa en funció de la posició actual.







'Anell variable': Afegiu més anells al voltant de la seva posició. Definiu el radi de l'anell intern i el nombre d'anells successius que se situaran equidistants a partir de l'anell intern.















'Anell fix i paral·leles': Es dibuixarà una circumferència que envoltarà la posició.



'Veure vectors de velocitat i acceleració': Tres vectors indicaran la velocitat i l'acceleració tangencial i normal.

-  **'Veure radi de gir':** Una circumferència representarà el curs que hauríeu de seguir en cas de continuar amb el mateix radi de gir.
-  **'Captura de pantalla':** Creeu una fotografia amb el contingut actual de la finestra de mapa.
-  **"Captura de vídeo":** Creeu un fitxer de vídeo amb el contingut actual de la finestra de mapa.
-  **'Veure la finestra de navegació':** Es mostrarà una pàgina de dades lateral amb diversos camps de dades a temps real.



-  **"Amplia +"**
-  **'Zoom-'**
-  **'Ascens ràpid':** Augmenti l'altitud de l'helicòpter (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Descens ràpid':** Reduïu l'altitud de l'helicòpter (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Elevació a dalt a la dreta':** Augmenteu l'altitud de l'helicòpter alhora que mou l'helicòpter cap a la dreta (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Elevació a dalt a l'esquerra':** Augmenteu l'altitud de l'helicòpter alhora que mou l'helicòpter cap a l'esquerra (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Descens baix a la dreta':** Reduïu l'altitud de l'helicòpter alhora que moveu l'helicòpter cap a la dreta (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Descens avall a l'esquerra':** Reduïu l'altitud de l'helicòpter alhora que moveu l'helicòpter cap a l'esquerra (mourà l'helicòpter en aquesta direcció, la seva vista no es mourà).
-  **'Moure a la dreta':** Moveu l'helicòpter cap a la dreta (mourà l'helicòpter en aquesta adreça, la seva vista no es mourà).
-  **'Moure a l'esquerra':** Moveu l'helicòpter cap a l'esquerra (mourà l'helicòpter en aquesta adreça, la seva vista no es mourà).
-  **'Girar a dalt':** Moveu la vostra vista dins de l'helicòpter cap amunt (mourà la vista en aquesta direcció, l'helicòpter no es mourà).
-  **'Girar avall':** Moveu la vostra vista dins de l'helicòpter cap avall (mourà la vista en aquesta direcció, l'helicòpter no es mourà).



'**Girar dreta**': Moveu la vostra vista dins de l'helicòpter cap a la dreta (mourà la vista en aquesta direcció, l'helicòpter no es mourà).



'**Girar esquerra**': Moveu la vostra vista dins de l'helicòpter cap a l'esquerra (mourà la vista en aquesta direcció, l'helicòpter no es mourà).

NOTA: *Podeu canviar les funcions d'aquest menú obrint el menú contextual i seleccionant 'Personalitzar'.*

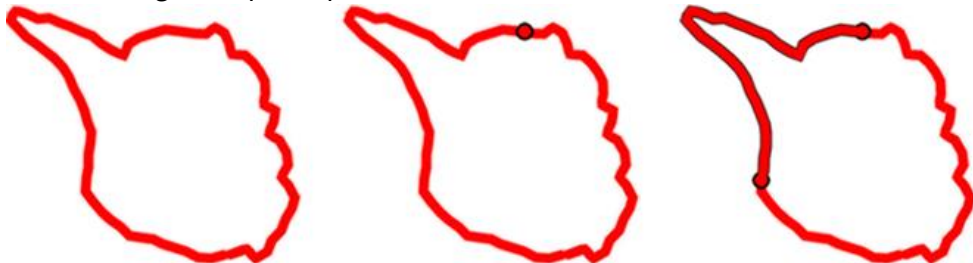
IMPORTANT: *Land també us permet pilotar el simulador utilitzant un joystick. El joystick us permetrà moure's al voltant de l'escenari 3D d'una manera molt més intuïtiva i realista.*

1.18.3.9 ANALITZAR SUBTRACKS

Land us permet delimitar un track a una sola porció anomenada 'subtrack'. Delimitar un fragment de track us resultarà molt útil per treballar en aquest tram concret i així poder-lo analitzar amb més precisió.

Definir un subtrack

Definiu un subtrack seguint aquests passos:



1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual sobre el punt del track on iniciar el subtrack i seleccioneu 'Subtrack > Situar aquí inici del subtrack'.
2. Reproduïu la mateixa acció per definir el punt final del subtrack: a la finestra de mapa, obriu el menú contextual sobre el punt del track on finalitzar el subtrack i seleccioneu 'Subtrack > Situar aquí el final del subtrack'.
3. El subtrack es mostrarà d'un altre color respecte a la resta del track.

IMPORTANT: *En cas que s'hagi equivocat al definir el subtrack, seleccioni 'Subtrack > Deseleccionar subtrack' i torni a definir la porció de track.*

Analitzar un subtrack

Aprofiteu l'oportunitat per analitzar la vostra porció de track amb més detall gràcies a diverses estadístiques i informació de gran rellevància. Seguiu aquests passos per analitzar amb més precisió el subtrack que acabeu de definir:



Date	01-01-2010	Arrival time	05:01:58
Duration	01:33:17	Linear distance	4,551 km
Max. vertical speed	60 m/min	Projected distance	15,55 km
Min. vertical speed	-83 m/min	Distance with altitudes	15,64 km
Vert. speed average	-9 m/min	Maximum altitude	2018 m
Maximum altitude difference	863 m	Minimum altitude	1155 m
number of turns	14.0	Height departure-arrival	-837 m
Left turn number	8.0	Trip ascent	121 m
Right turn number	6.0	Trip descent	967 m
Departure time	03:28:41	Height above departure	22 m

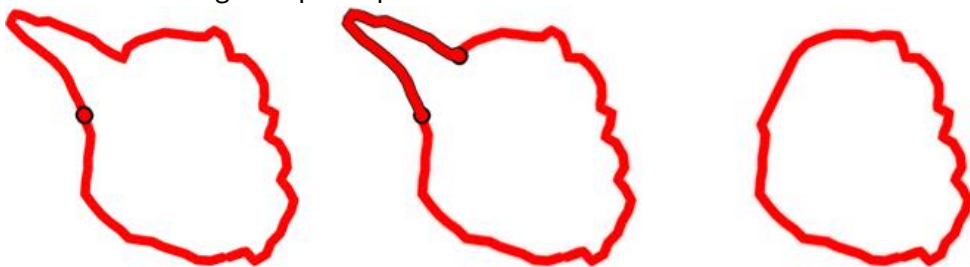
1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual al subtrack que acabeu de definir i seleccioneu '*Subtrack > Anàlisi del subtrack*'.
2. A continuació apareixerà una finestra nova mostrant els resultats de l'anàlisi (durada, velocitat, altitud, distància, ascens, descens, pendent...).

IMPORTANT: Recordeu que podeu reajustar l'àrea coberta pel subtrack en qualsevol moment, només haureu de fixar un nou inici i fi de subtrack.

ÚS: Podeu desar el subtrack que acabeu de definir de forma independent de la resta del track prement '*Subtrack > Guardar subtrack*'.

Operacions addicionals a subtracks

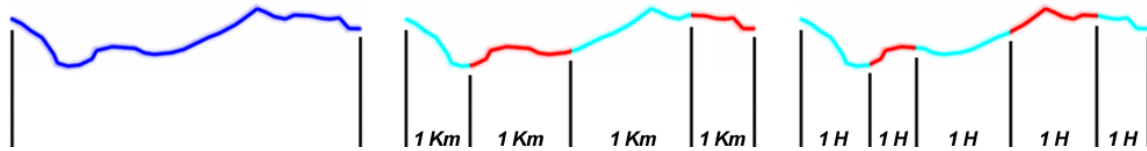
Per eliminar un subtrack seguiu aquests passos:



1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual al subtrack que acabeu de definir i seleccioneu "*Subtrack > Eliminar subtrack*".
2. Els punts del subtrack que heu seleccionat seran eliminats. Els dos punts adjacents s'uniran a una línia recta (aquesta línia recta no contindrà cap punt).

1.18.3.10 ANALITZAR TRAMS

Land us permet subdividir un track en diferents seccions anomenades 'Trams'. Subdividir el track en trams us resultarà molt útil per treballar en cada tram i així poder-los analitzar amb més precisió.

**TRAMS DE TRACK ORIGINALS****DIVISIÓ TRAMS: PER
DISTÀNCIA****DIVISIÓ TRAMS: PER TEMPS**

Durant la pràctica d'activitats a l'aire lliure, la majoria dels usuaris solen gravar un sol track ja que generar reports periòdics per controlar-ne el rendiment resulta complicat durant l'activitat. Land ofereix la possibilitat de generar aquests reportis periòdics des de casa poguent obtenir una anàlisi detallat del track dividint-lo en trams (porcions de track). Aquesta divisió pot ser per distància, temps o condicions aèries.

Els trams són divisions de track d'una mateixa mida, la divisió es realitza en base a un interval predeterminat establert per vosaltres mateixos (cada quilòmetre, cada hora... o d'acord amb les vostres necessitats). La divisió del track en trams idèntics és molt útil per analitzar tota mena d'informació, i així poder assolir un millor rendiment tram rere tram (funció principalment dissenyada per a entrenaments).

Definir trams automàticament

Per dividir el track en trams de forma totalment automàtica, reproduïu els passos següents:

**TRAMS DE TRACK
ORIGINALS
(SENSE DIVISIÓ)****TRAMS PER DISTÀNCIA
INTERVAL: 2 KM****TRAMS PER DISTÀNCIA
INTERVAL: 1 KM**

1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual sobre el track i seleccioneu '*Trams > Autolaps*'.
2. Seleccioneu el paràmetre que voleu utilitzar per dividir virtualment el track en trams:
 - **Trams originals:** No es mostrarà cap divisió (el track consistirà en un sol tram).

- **Autolaps per distància:** El track es dividirà en trams de 1 quilòmetre (1000 metres).
 - **Autolaps per temps:** El track es dividirà en trams d'1 hora (3.600 segons).
 - **Tèrmiques i transicions:** Els tracks aeris es dividiran entre tèrmiques i transicions de manera automàtica.
3. Si voleu augmentar l'interval utilitzat per dividir el track en trams canvieu-lo directament des de '*Menú principal > Arxiu > Opcions > Track*'.
 4. Land calcularà automàticament cada tram segons la configuració fixada anteriorment. Un cop superat el valor de l'interval, començarà un nou tram del mateix valor. Cada tram quedarà destacat amb un color diferent.

Definir trams manualment

Per dividir manualment el track en trams, reproduïu els passos següents:



1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual sobre el punt de track on voleu iniciar un tram i seleccioneu '*Trams > Canviar de tram aquí*'.
2. Podeu continuar dividint el track en trams reproduint l'anterior pas tantes vegades com necessiteu.
3. Cada tram quedarà destacat amb un color diferent.

IMPORTANT: Recordeu que podeu reajustar l'àrea coberta per cada tram en qualsevol moment, només haureu de fixar un nou inici i fi de tram prement '*Moure inici de tram a aquest punt*' o '*Moure final de tram a aquest punt*'.

Anàlisi de trams

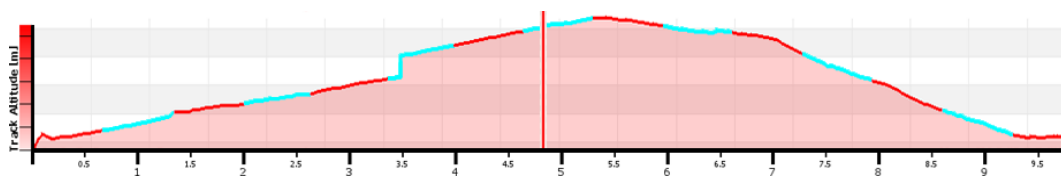
Aprofiteu l'oportunitat per analitzar cada tram de track amb més detall gràcies a diverses estadístiques i informació de gran rellevància.

Seguiu aquests passos per analitzar amb més precisió els trams que acabeu de definir:

Lap number	Projected distance [km]	Accum.climb [m]	Mean Speed [km/h]	Pace [min/km]	Duration	Slope [%]
1	1.000	49	15	4.2	00:04:10	1.8
2	1.000	11	16	3.9	00:03:49	1.2
3	1.000	0	18	3.5	00:03:25	0.1
4	1.000	7	17	3.6	00:03:36	0.6

1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual al track i seleccioneu '*Trams > Anàlisi trams*'.
2. A continuació apareixerà una finestra nova mostrant els resultats de l'anàlisi (distància projectada, ascens acumulat, velocitat mitjana, ritme, durada, pendent...).

També podeu analitzar tots els trams alhora amb les gràfiques de Land:



1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual al track i seleccioneu '*Gràfica*'.
2. A continuació, apareixerà una finestra nova amb una representació gràfica del track dividit en trams.

Seguiu aquests passos per analitzar un tram específic amb més precisió:



1. A la finestra de mapa, obriu el menú contextual al tram que voleu analitzar i seleccioneu '*Trams > Propietats tram*'.
2. A continuació apareixerà una finestra nova mostrant els resultats de l'anàlisi (distància projectada, ascens acumulat, altitud, rumb, color de línia, gruix de línia, tipus de línia...).

NOTA: *Podeu desar qualsevol dels trams que acabeu de definir de forma independent de la resta del track prement '*Trams > Guardar tram*'.*

Operacions addicionals en trams

Un cop hagi definit els trams, pot realitzar les operacions següents:

- **Eliminar un tram:** El tram seleccionat s'eliminarà i els dos punts adjacents s'uniran en una línia recta (aquesta línia recta no contindrà cap punt).
- **Unir trams contigus:** Tots els trams contigus es fusionaran en un sol track. Si dos trams estan separats entre si (sense estar units), romandran com a trams diferents.
- **Unir tots els trams:** Tots els trams es fusionaran en un sol track malgrat que dos trams o més estiguin separats entre si (sense estar units).

1.18.3.11 EXPORTAR UN INFORME DE TRACK

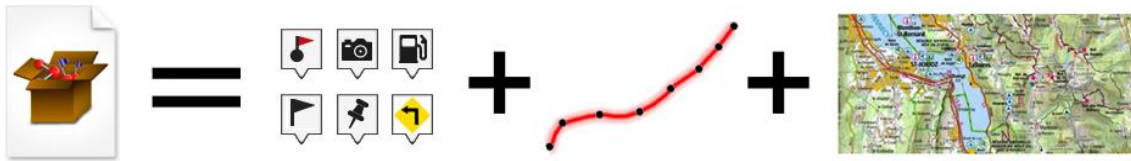
The image displays two screenshots from the TwoNav web interface. The left screenshot, titled 'My share track data', shows a form for sharing track information. It includes fields for 'Track title' (Jaca - Yesa), 'Activity' (Car), 'Difficulty' (Moderate), 'Rating' (Nice), 'Terrain' (Good road), and 'Cyclability' (checked). There is also a 'Description' field with text about Jaca, Spain, and a 'Public Tags' section with 'Jaca, Yesa, Huesca, Aragón'. The right screenshot, titled 'Track report', shows a detailed view of a track. It includes a profile picture, track details (Title: Jaca - Yesa, Track file name: Jaca Yesa.gpx, Departure time: 12-03-2012 15:09:05, Duration: 3h 45m, Distance with altitude: 54,15km, Accumulated climb: 1200m, Stopped time: 12m 1s, Mean moving speed: 10,31km/h, Moving pace: 5,82min/km, Energy: 5129,20kcal), a 'Share at' button, a summary box, a track elevation graph, and a gallery of attachments.

Land us ofereix la possibilitat d'exportar un informe detallat dels vostres tracks. Aquest tipus d'informes contenen la informació més essencial que heu de conèixer abans de realitzar aquesta activitat a l'aire lliure:

- **Avaluació de l'activitat:** Esport, dificultat, terreny, circular/lineal...
- **Camps de dades més destacats:** Dia de l'activitat, hora de sortida, durada, ascens acumulat, velocitat mitjana, distància..
- **Representació gràfica del track**
- **Fotografies addicionals**

Un cop generats, podreu compartir els vostres informes amb els vostres amics a les xarxes socials, enviar-los per correu electrònic o fins i tot imprimir-los.

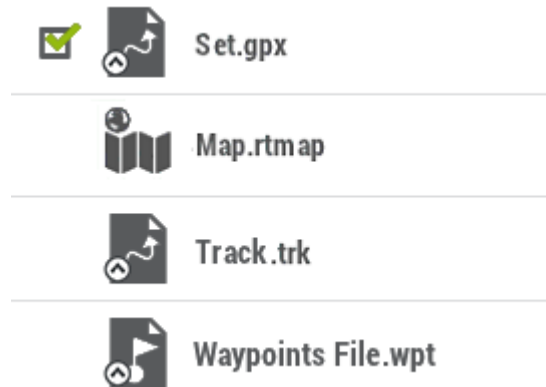
1.19 CONJUNTS



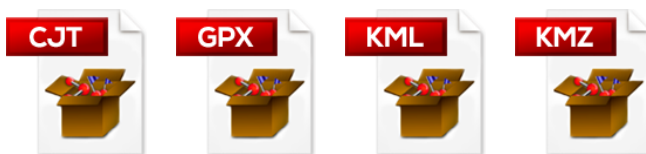
Un conjunt és un tipus de fitxer on podeu emmagatzemar diferents objectes en un sol fitxer:

- **Waypoints**
- **Rutes**
- **Mapes**

Els conjunts són una eina molt útil per als usuaris que acostumen a accedir sempre als mateixos mapes/waypoints/rutes. Utilitzeu conjunts per evitar obrir cadascun d'aquests fitxers un per un per separat.



Consulteu la llista de conjunts disponibles des de 'Arbre de dades > Conjunts'. Land pot obrir directament els formats de conjunts següents:



IMPORTANT: Els fitxers continguts en un conjunt es mostraran dues vegades a l'arbre de dades, a la branca 'Conjunts', així com cada tipus d'arxiu a les seves respectives branques temàtiques.

1.19.1 OPERACIONS BÀSIQUES EN CONJUNTS

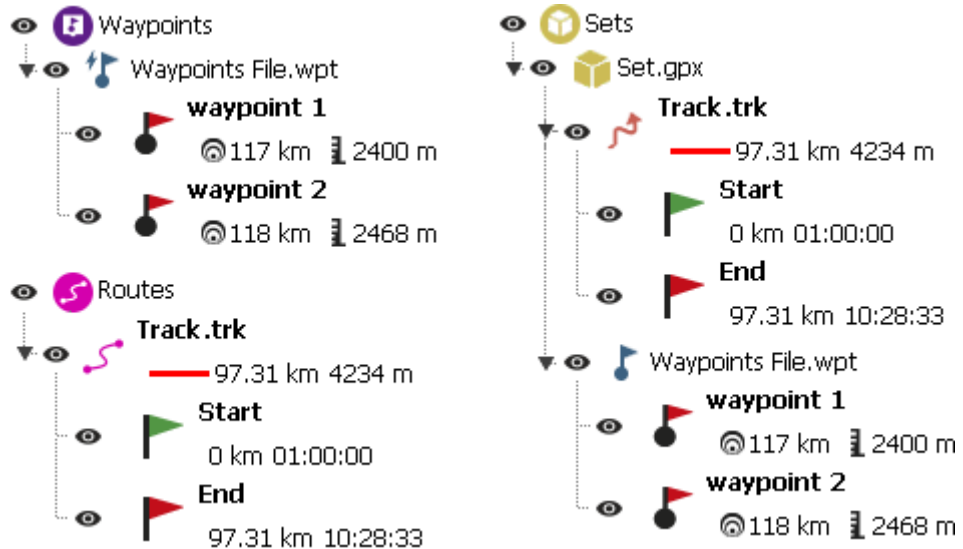
Operacions bàsiques que pot dur a terme en conjunts:

- **Obrir un conjunt:**



1. A l'arbre de dades, obriu el menú contextual a la categoria 'Conjunts'.
2. Seleccioneu el conjunt que voleu obrir.
3. Un cop obert, els fitxers continguts en el conjunt es mostraran a la finestra de mapa i quedaran llistats a l'arbre de dades (cada tipus de fitxer es mostrarà a la seva respectiva branca temàtica).

● **Crear un nou conjunt:**



1. Premeu '*Menú principal > Arxiu > Nou > Nou conjunt*'.
2. El conjunt que acabeu de crear no contindrà fitxers.
3. Obriu tots els objectes que voleu emmagatzemar al conjunt (mapa/waypoints/ruta).
4. Des de l'arbre de dades, arrossegueu i deixeu anar els objectes que voleu incloure al nou conjunt.

● **Desar un conjunt:**



1. A l'arbre de dades, seleccioneu el conjunt que voleu desar.
2. Obriu el menú contextual al conjunt i seleccioneu '*Fitxer > Desa conjunt*'.

- **Enviar a:** Land us ofereix la possibilitat de transferir qualsevol conjunt a diverses destinacions (email, dropbox, GPS, smartphone...):
 1. Obriu el menú contextual sobre l'element que voleu transferir.
 2. Un cop obert, seleccioneu 'Enviar a' i trieu on voleu enviar l'element. Si disposeu d'un GPS TwoNav d'última generació podreu triar entre transferir el fitxer connectant el vostre GPS a l'ordinador amb cable USB, o bé, transferir-lo via Wi-Fi sense necessitat de cables.
 3. A continuació s'iniciarà la transferència del fitxer.

IMPORTANT: Les opcions d'enviament poden variar segons el tipus d'ítem seleccionat.

1.20 NÚVOL GO



The screenshot shows the 'My Activity' page in the TwoNav GO app. At the top, there are navigation tabs for 'Routes' and 'My Activity', and the TwoNav logo. Below the navigation, there are four summary statistics: Total distance (946.23 km), Total duration (14h 28m 16s), Accumulated ascent (1.798.00 m), and Average speed (56.84 km/h). A table below lists individual activities with columns for Sport, Date, Distance (km), Duration, Ascent (m), and Mean speed (km/h).

Sport	Date	Distance (km)	Duration	Ascent (m)	Mean speed (km/h)
Running	30/01/2018 @ 9:47AM	1.18 km	00:40:31	836.00	13.34
Running	17/01/2018 @ 9:32AM	12.45 km	03:59:11	25.36	9.36
Car	17/01/2018 @ 9:32AM	120.45 km	02:16:33	101.23	102.64
Running	17/01/2018 @ 9:32AM	30.30 km	01:11:01	75.12	43.35
Running	17/01/2018 @ 9:32AM	11.21 km	03:59:00	360.98	13.39
Car	15/01/2018 @ 5:05AM	100.77 km	01:30:51	458.61	93.12
Running	08/01/2018 @ 9:09AM	8.43 km	00:23:04	779.00	13.54
Running	08/01/2018 @ 9:09AM	12.88 km	02:32:02	789.09	17.43
Running	05/01/2018 @ 7:20PM	36.44 km	00:23:28	120.00	86.42
Running	05/01/2018 @ 7:20PM	19.50 km	01:40:41	460.82	35.55

Com a usuari de Land, disposa d'un espai personal a GO. El núvol GO és un espai d'emmagatzematge virtual que us permetrà guardar les seves activitats i tenir-les sincronitzades a tots els seus dispositius:

- **Land**

- **GPS TwoNav**
- **Smartphone**
- **Go.TwoNav.com**

Activa la sincronització automàtica a Land i cada vegada creu una nova ruta, aquesta es pujarà automàticament al núvol sense necessitat de pujar el fitxer manualment. Utilitzeu el núvol GO com a dipòsit virtual on desar l'historial de tots els fitxers en un lloc segur i fiable. A més, també podreu accedir des de Land a l'historial d'activitats emmagatzemades i descarregar-ne qualsevol. D'aquesta manera, estalviarà temps i esforços ja que serà GO qui s'ocupa de mantenir els seus dispositius actualitzats i llestos per utilitzar.



Gràcies al portal web GO (<http://Go.TwoNav.com>) podrà accedir, a través d'internet i des de qualsevol part del món, a totes les activitats disponibles al núvol. Encara que estiguen lluny de casa, podreu consultar el traçat d'una activitat que vulgueu tornar a realitzar així com analitzar qualsevol de les vostres rutes amb les dades més significatives. A més, si ho desitja, també podrà descarregar-los o compartir-los amb altres amics allà on sigui.

1.20.1 SINCROITZACIÓ

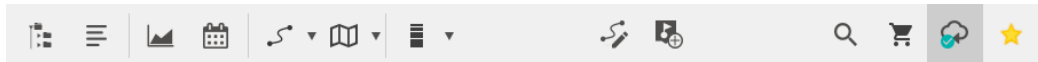
1.20.1.1 SINCROITZACIÓ A LAND



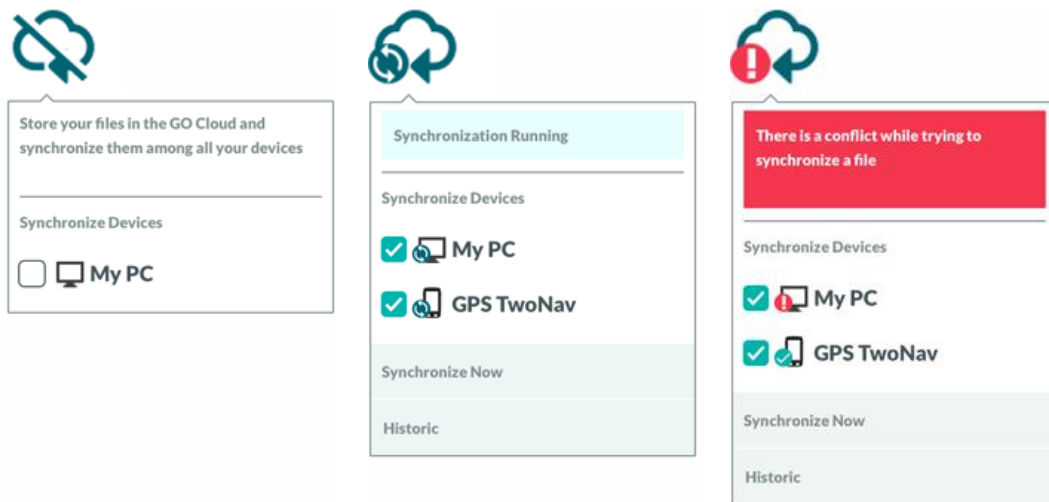
Quan acabeu de planificar les properes sortides, Land s'ocuparà de pujar-les automàticament al núvol GO. A més, si heu activat la sincronització automàtica al dispositiu GPS, quan arribeu a casa després d'una activitat, Land les descarregarà automàticament del núvol sense necessitat de connectar el dispositiu mitjançant cables. En menys d'un minut

estarà a punt per començar a analitzar-les. Seguiu aquests passos per activar la sincronització entre Land i el núvol:

1. Activeu la sincronització automàtica amb el núvol GO des de 'Barra de botons > Núvol GO'.



















2. A partir d'aquest moment, les noves activitats es pujaran automàticament al núvol GO. A més, si el núvol disposa de més activitats, les descarregarà al vostre ordinador.



IMPORTANT: Si suprimiu qualsevol fitxer, podreu decidir si només l'elimineu al vostre ordinador, o si, per contra, també voleu eliminar-lo del núvol GO i de tots els altres dispositius que estiguin sincronitzats amb el núvol.

Als llistats d'elements veureu l'estat de sincronització de cada fitxer:

 London.trk   441 m  67,13 km	SINCRONITZANT
 London.trk   441 m  67,13 km	ACTUALITZAT
 London.trk   441 m  67,13 km	PENDENT
 London.trk   441 m  67,13 km	ERROR

NOTA: Si ho necessiteu, forceu una sincronització instantània prement 'Barra de botons > Núvol GO > Sincronitzar ara'. A continuació, el dispositiu es sincronitzarà automàticament amb el núvol GO.

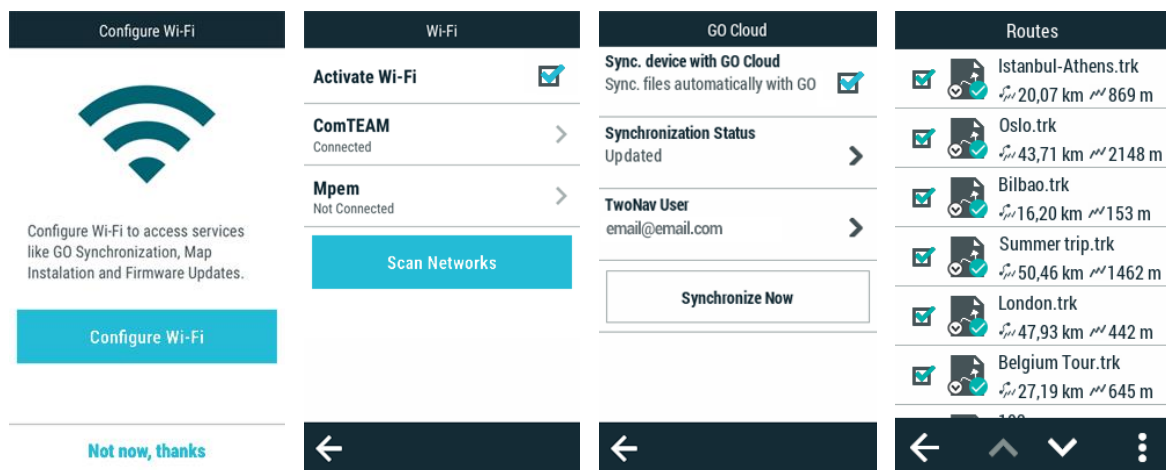
1.20.1.2 SINCRONITZACIÓ EN GPS TWONAV



IMPORTANT: Aquest tipus de sincronització només està disponible a GPS TwoNav d'última generació amb tecnologia Wi-Fi. Per saber-ne més visiteu <http://www.TwoNav.com>

La sincronització entre un dispositiu GPS TwoNav i el núvol GO es fa per Wi-Fi. Quan iniciu o finalitzeu una activitat, quan l'aparell detecti una xarxa Wi-Fi disponible, la vostra activitat es baixarà o pujarà automàticament al núvol GO sense necessitat d'interactuar amb el dispositiu. Seguiu aquests passos per configurar l'accés Wi-Fi al dispositiu GPS TwoNav:

1. Accediu a 'Menú principal > Configuració > Wi-Fi'.
2. Seleccioneu 'Escanejar' per localitzar una xarxa Wi-Fi disponible.
3. Seleccioneu la xarxa a la qual voleu connectar (i si cal, indiqueu la contrasenya).







Un cop connectat a una xarxa Wi-Fi, activeu la sincronització entre el dispositiu i el núvol GO:

1. Identifiqueu-vos amb el vostre compte d'usuari TwoNav des de 'Menú Principal > Configuració > Els meus comptes'.

2. Activeu la sincronització automàtica amb el núvol GO des de '*Menú Principal > Configuració > Núvol GO*'.
3. A partir d'aquest moment, les noves activitats pujaran automàticament al núvol GO. A més, si el núvol disposa de més activitats, les descarregarà al dispositiu.

Als llistats d'elements veureu l'estat de sincronització de cada fitxer:

	London.trk	SINCRONITZANT
	London.trk	ACTUALITZAT
	London.trk	PENDENT
	London.trk	ERROR

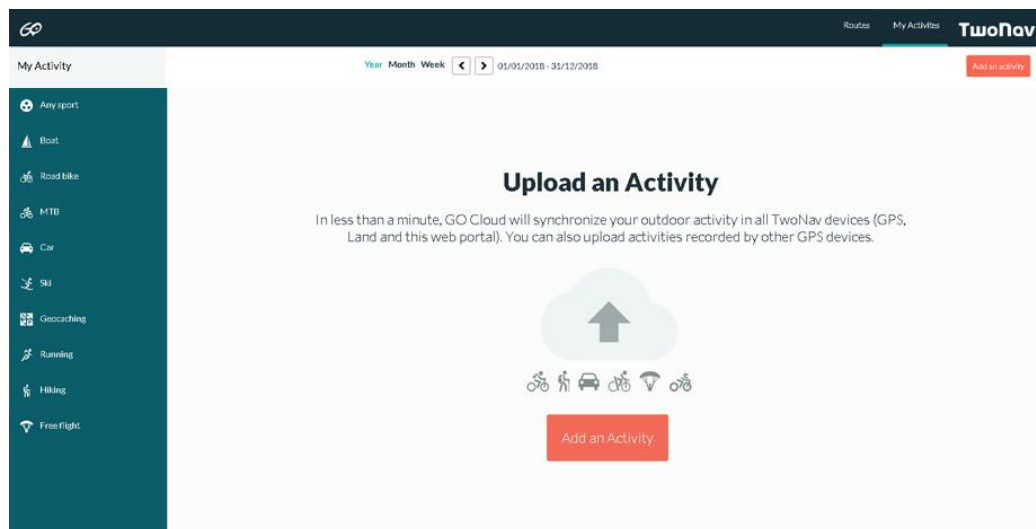
NOTA: Si ho necessiteu, forceu una sincronització instantània prement '*Menú principal > Configuració > Núvol GO > Sincronitzar ara*'. A continuació, el dispositiu se sincronitzarà automàticament amb el núvol GO.

1.20.1.3 SINCRONITZACIÓ A WEB

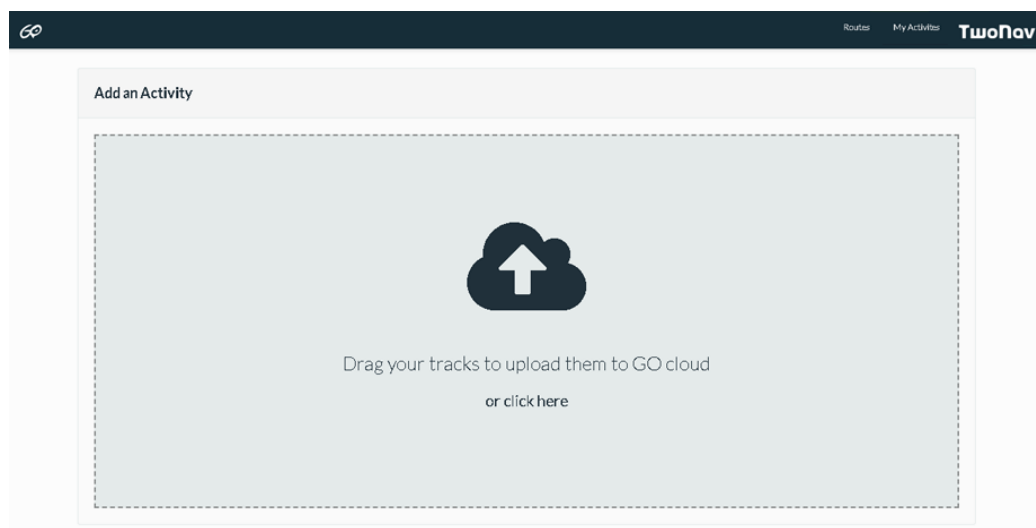


Encara que és recomanable utilitzar qualsevol dels mètodes anteriors per sincronitzar els fitxers, també podeu pujar rutes manualment al núvol GO, és a dir, un per un. Aquesta forma és més lenta i laboriosa però us pot resultar útil davant de qualsevol problema de connexió. Per pujar les vostres activitats manualment al núvol GO, seguiu aquests passos:

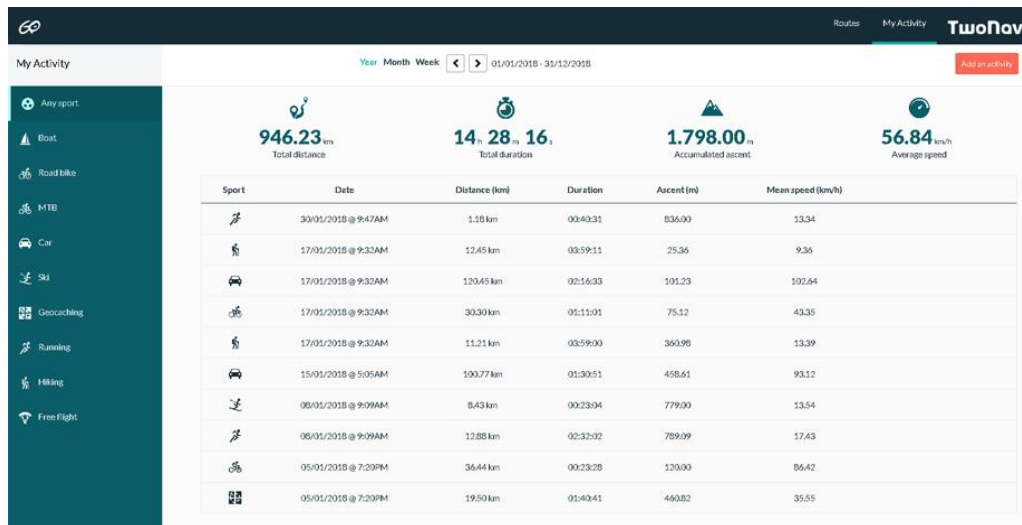
1. Connecteu el dispositiu a l'ordinador mitjançant connexió USB.
2. Accediu a <http://Go.TwoNav.com> i identifiqueu-vos amb el vostre compte d'usuari TwoNav.
3. A continuació premi '*Les meves activitats*' (si el que voleu és pujar un track gravat per vostè) o '*Rutes*' (si el que voleu és pujar una ruta que procedeixi d'una altra font ja sigui descarregat d'internet o compartit amb un amic).



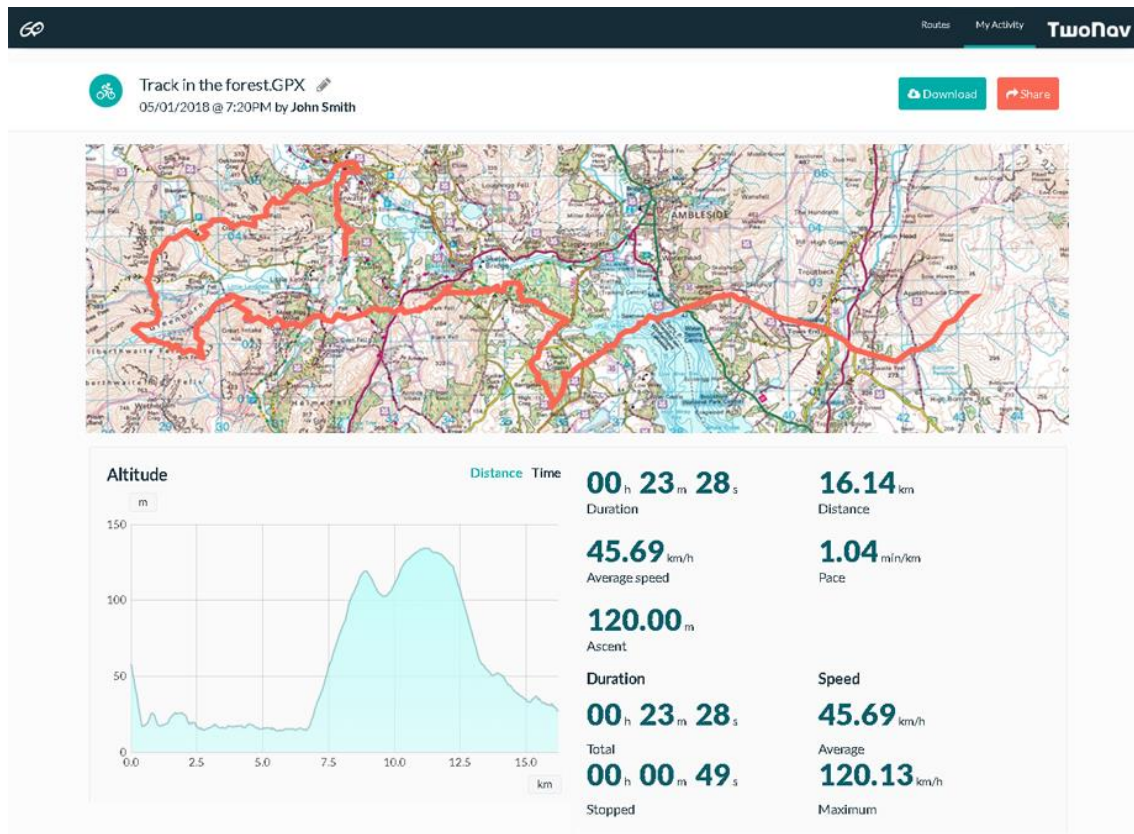
4. A continuació premi, 'Afegir una activitat' o 'Afegir una ruta' i localitzeu a l'ordinador l'element que voleu pujar al núvol GO.



5. A partir d'aquest moment les noves activitats pujaran automàticament al núvol GO i es sincronitzaran automàticament a la resta dels dispositius.
6. Un cop pujades, les noves activitats estaran guardades de forma segura al núvol GO, a més, podrà veure un llistat de totes les altres activitats que té disponibles al núvol.



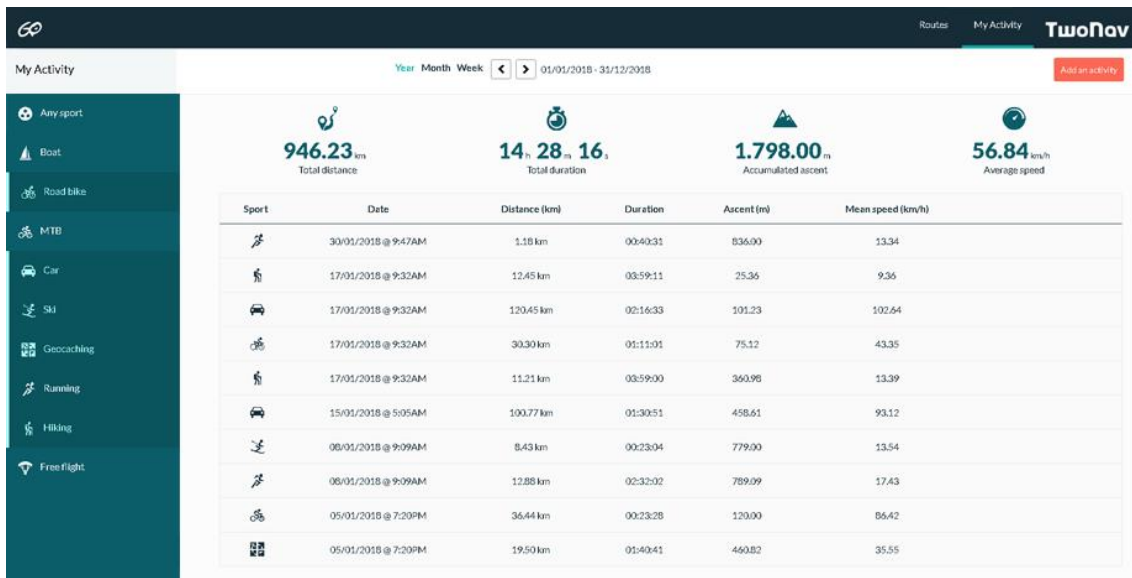
1.20.2 ANÀLISI DE DADES



A banda de ser un repositori on pujar les vostres activitats i sincronitzar-les amb altres dispositius, amb GO podrà consultar des d'internet totes les activitats disponibles al núvol. Ara no haurà d'esperar a arribar a casa per analitzar-ne l'última sortida. Accediu al portal web GO (<http://Go.TwoNav.com>) i cliqueu en qualsevol ruta per:

- Visualitzar el traçat de qualsevol itinerari sobre un mapa de la zona

- Analitzar múltiples camps de dades gravades al track (temps, distància total, velocitat mitjana, ritme, altitud, ascens...)
- Consulteu gràfiques d'altitud i velocitat
- Afegir una descripció per a cada activitat
- Classificar activitats per perfil esportiu
- Usar filtres de temps per gestionar activitats (setmana, mes i any)
- Descarregar el fitxer de l'activitat (format *.TRK o *.GPX)
- Compartir l'activitat per correu electrònic o a xarxes socials (Facebook i Twitter)



1.21 FUNCIONS ADDICIONALS

1.21.1 WIKILOC



Land us acosta tot tipus de tracks disponibles a <http://www.wikiloc.com>. Seguiu aquests passos per obrir i treballar amb qualsevol d'aquests elements en línia, per exemple rutes:

1. A la finestra de mapa, centreu el mapa a la zona on voleu obtenir elements on-line.



2. Seleccioneu 'Menu principal > Online > Wikiloc'.
3. A continuació, <http://www.wikiloc.com> començarà a cercar qualsevol tipus d'element disponible a prop d'aquesta posició.





The screenshot shows the Wikiloc interface for a trail titled "London tour" in West Brompton, England. The trail is marked on a satellite map with an orange line and yellow arrows. The author's profile, "Marc Us", is visible with 5,137 followers and 177 trails. Technical details for the trail include a distance of 15.24 miles, a maximum elevation of 4,357 feet, and a total time of 5 hours and 27 minutes. The trail is categorized as "Moderate" technical difficulty and was uploaded on January 6, 2014.

4. Descarregueu tantes rutes com vulgueu.
5. Obriu les vostres rutes amb Land i comenceu a treballar amb elles.

1.21.2 GEOCACHING.COM



Land us ofereix totes les eines necessàries per practicar geocaching 'sense papers', des de la lectura de fitxers *.GPX amb extensions Groundspeak fins a la generació de notes de camp que podeu publicar vostè mateix a <http://www.geocaching.com>. El geocaching és un joc d'orientació basat en la caça de tresors a l'aire lliure, aquest joc es fa mitjançant dispositius GPS. Els participants naveguen cap a unes coordenades on hauran de trobar un recipient amb un tresor amagat (el geocatxet). Aquest recipient pot incloure un premi en forma de recompensa pels participants. La moralitat d'aquesta experiència és compartir les seves històries de geocaching on-line així com divertir-se i gaudir de la natura a l'aire lliure.

 GEOCACHING.gpx	Name: Les Salines	Container: Small	Time: 09:00:00
 La Font de la Cabrassa	Description: Salines	Country: Spain	Altitude: 1125 m
 Coin Hotel	Difficulty: 1.5	Placed by: qespluga	Proximity: 177.1 km
 Les Salines	Terrain: 3.5	Owner: qespluga	Bearing to go: 010 °
	Type: Traditional Cache	Date: 28-03-2008	

Treballeu amb fitxers geocaching com qualsevol altre fitxer de waypoints, encara que els fitxers de geocaching inclouen informació addicional en comparació amb waypoints normals. Entre la molta informació, podeu consultar les notes d'altres usuaris ('logs') i fins i tot crear les seves pròpies notes.

Per ser plenament compatibles amb el geocaching sense papers, l'arxiu de waypoints ha de tenir extensions geocaching, les quals proporcionen informació sobre el geocaché (descripció, dificultat, terreny...). Land pot obrir directament els següents formats de geocaching:



NOTA: Els fitxers *.LOC també apareixeran llistats a l'hora de triar destinació 'Geocaching', però heu de recordar que aquests fitxers no poden ser considerats plenament compatibles amb geocaching ja que no inclouen extensions geocaching. Per tant, informació extra com descripcions o notes de camp no estaran disponibles.

Descarregar geocaixets

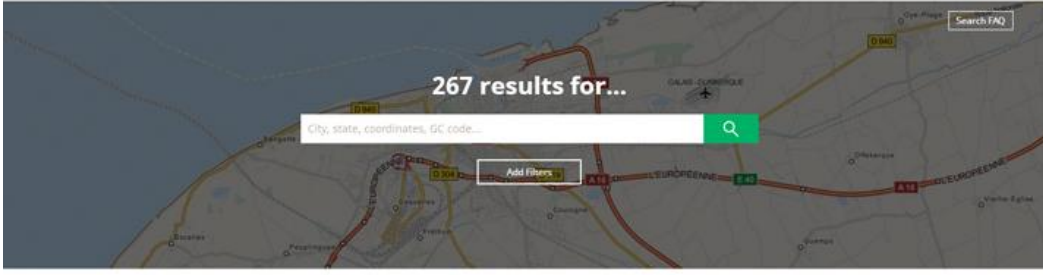
Per trobar fàcilment geocaixets prop de la seva posició actual, Land us ofereix la possibilitat de buscar-los dins de la base de dades de <http://www.geocaching.com>. Seguiu aquests passos per obrir i treballar amb qualsevol d'aquests elements en línia:







1. A la finestra de mapa, centreu el mapa a la zona on voleu obtenir elements on-line.



2. Seleccioneu "Menú principal > En línia > Geocaching".

3. A continuació, <http://www.geocaching.com> començarà a cercar qualsevol tipus d'element disponible a prop d'aquesta posició.



Geocache Name	Distance ^	Favorites	Size	Difficulty	Terrain	Last Found	Placed On
 La Z.A.C Curie #2 Traditional GC61RNQ by Kwiitte	0.9mi SW	0	Small	1.5	1.5	5/12/2016	8/18/2015
 Le Théâtre de Calais Mystery GC4X393 by Les-Infatigables	0.9mi W	10	Other	2.0	1.0	5/8/2016	1/17/2014
 À la Découverte de Calais Mystery GC5ABQD by Les-Infatigables	0.9mi W	4	Other	2.0	1.5	5/18/2016	8/6/2014
 VIA FRANCIGENA # 1 Les 6 bourgeois de Calais Multi-Cache GC2K0TJ by yeuse62	1mi W	2	Micro	1.5	1.5	11/10/2015	12/18/2010
 La Z.A.C Curie #1 Traditional GC61RR1 by Kwiitte	1mi SW	0	Small	1.5	1.5	5/12/2016	8/18/2015
 Hopital de calais Traditional GC5W752 by kessia et sa oherie	1mi SE	0	Micro	1.5	1.0	5/20/2016	5/25/2015

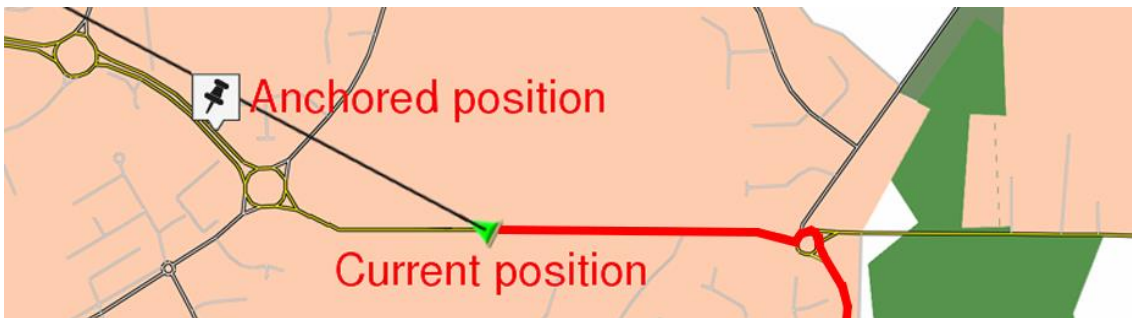
4. Descarregueu tants geocaxets com vulgueu.
5. Obriu els seus geocaxets amb Land i comenci a treballar amb ells (els geocaxets seran considerats waypoints).

Propietats de geocaxets

Comparant-los amb waypoints, els geocaxets solen incloure més informació addicional: hi podrà llegir les notes d'altres usuaris o crear les seves pròpies notes de camp.

- **Logs:** Notes d'usuaris que van intentar prèviament trobar aquest geocaché.
- **Estat:** L'estat actual d'aquest geocaxet per a vostè.
- **Comentari:** Més informació sobre l'estat d'aquest geocaxte.

1.21.3 ANCLAR



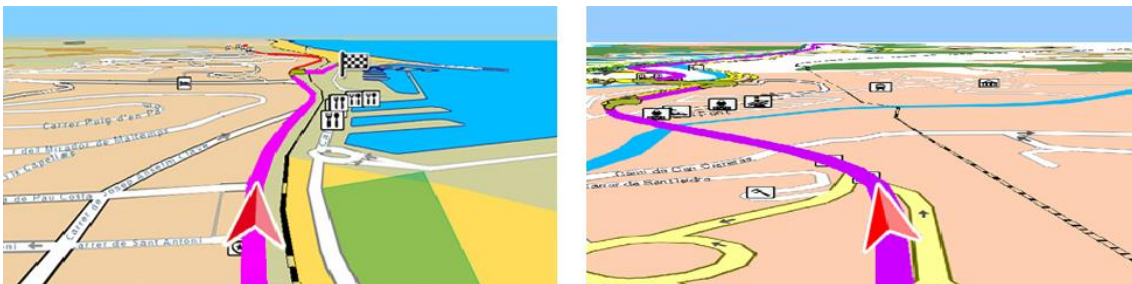
Fixar una posició virtual en algun lloc significa reemplaçar virtualment la seva posició actual per una nova posició al mapa. Un cop fixada, la informació que es mostri als camps de proximitat es basarà en la nova posició anclada, i no en la seva posició real. D'altra banda, si fixeu 'Anclar aquí', opcions com 'Centre' seran aplicades al punt de referència anclat en lloc de la seva posició actual.

Per anclar una posició només heu d'aplicar qualsevol d'aquestes opcions:

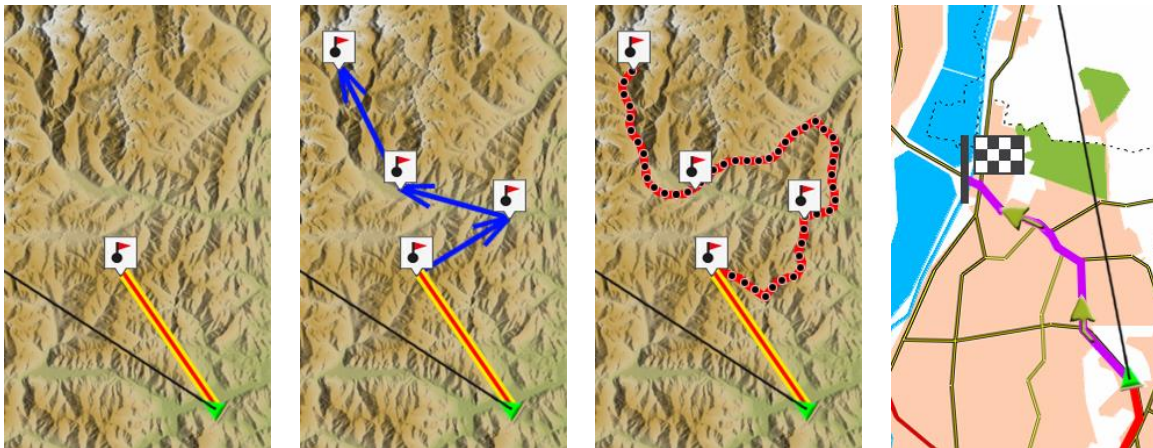
- **'Finestra de mapa > Menú contextual > Anclar aquí'**
- **'Arbre de dades > Element > Menú contextual de waypoint > Anclar aquí'**

Per desprendre la posició anclada i restaurar la posició actual com la predeterminada, premeu: 'Desanclar'.

1.21.4 NAVEGADOR ON-ROAD



Land també pot actuar com un GPS per a tot tipus d'activitats a l'aire lliure. Land us permet seguir gaudint d'aquest programari al mateix temps que practica la seva activitat outdoor favorita, per exemple, 4x4 utilitzant Land com a navegador en un ordinador portàtil. Tot el que ha de fer per utilitzar Land com a navegador és connectar el dispositiu GPS a l'ordinador portàtil. Land us proporcionarà tot tipus d'informació a temps real sobre els seus moviments i esforços.



**NAVEGACIÓ
WAYPOINT**

**NAVEGACIÓ
RUTA**

**NAVEGACIÓ
TRACK**

**NAVEGACIÓ
ON-ROAD**

Navegar un itinerari

Per començar a navegar amb Land seguiu aquests passos:

1. Connecteu el GPS a l'ordinador portàtil.
2. Si Land reconeix el dispositiu, tota la informació que el GPS detecti durant l'itinerari serà transferida a temps real a Land.
3. Un cop detectat, premi "*Menú principal > Navegació > Activa el GPS*" i seleccioneu la vostra destinació:
 - **Navegar cap a un waypoint:** Seleccioneu cap a quin waypoint voleu navegar de la llista de waypoints carregats a Land.
 - **Navegar cap a una ruta:** Seleccioneu cap a quina ruta voleu navegar de la llista de rutes carregades a Land.
4. Seguiu l'adreça indicada fins arribar al waypoint.
5. Si navega una ruta, Land establirà el primer waypoint de la ruta com a punt de destinació. Un cop superat, el següent waypoint de la ruta es convertirà en la nova destinació i així successivament fins a arribar a l'últim waypoint de la ruta.

Controlar la navegació

Un cop comenci a navegar, Land us mostrarà una barra de botons addicional. Gestioni la navegació utilitzant els botons següents:





"Recentrar el mapa": Recentrar a la posició actual.



'Centrar mapa en la posició actual'



'No desplaçar el mapa'



'Mostra més mapa al davant': La seva posició actual se situarà a la part inferior de la pantalla deixant més espai per visualitzar el mapa.



'Centrar el mapa quan arriba al 10% de la vora de la pantalla': La seva posició actual només es mourà un 10% del centre de la pantalla i quan això passi, el mapa es recentrarà automàticament en la seva posició actual.



'Orientació mapa': Nord cap amunt (el mapa no rotarà, quedant sempre orientat cap al nord) o Track a dalt (el mapa girarà per adaptar-se al rumb actual).



'Grabar track': 'Triplog' és l'ordre que permet controlar el registre del vostre itinerari. Estats possibles: gravant, pausat o detingut.



'Marcar waypoint': Creeu un nou waypoint en les vostres coordenades actuals.



"Mapes automàtics": Land obre automàticament el millor mapa en funció de la posició actual.



'Anell variable': Afegiu més anells al voltant de la seva posició. Definiu el radi de l'anell intern i el nombre d'anells successius que se situaran equidistants a partir de l'anell intern.



'Anell fix i paral·leles': Es dibuixarà una circumferència que envoltarà la posició.



'Veure vectors de velocitat i acceleració': Tres vectors indicaran la velocitat i l'acceleració tangencial i normal.



'Veure radi de gir': Una circumferència representarà el curs que hauríeu de seguir en cas de continuar amb el mateix radi de gir.



'Captura de pantalla': Creeu una fotografia amb el contingut actual de la finestra de mapa.



"Captura de vídeo": Creeu un fitxer de vídeo amb el contingut actual de la finestra de mapa.



'Veure la finestra de navegació': Es mostrarà una pàgina de dades lateral amb diversos camps de dades a temps real.



'Apuntar al waypoint següent': En navegar una ruta es dirigirà cap al waypoint situat a continuació del waypoint a què es dirigeix.



'**Apuntar al waypoint previ'**: Al navegar una ruta es dirigirà cap al waypoint situat posteriorment al waypoint a què es dirigeix.

Interactuar amb la pàgina de dades

Durant la navegació, Land registra en tot moment dades d'interès, aquesta informació (camps de dades) sol ser molt interessant per analitzar i comparar (velocitat, altitud, distàncies...).

Speed 60 km/h	Route percentage 67%	City London	Chronometer 00:42:19
Altitude 600 m	Maximum speed 84 km/h	Trip ascent 518 m	Dist. to next radar 951 m
Vertical speed 20 m/min	Minimum speed 10 km/h	Trip descent 355 m	Deviation from route 23 m
Bearing 211°	Maximum altitude 749 m	Slope 12%	Sunrise 08:46
Coordinates 42°33.124'N 25°11.234'E	Minimum altitude 0 m	GPS coverage 88%	Sunset 19:05

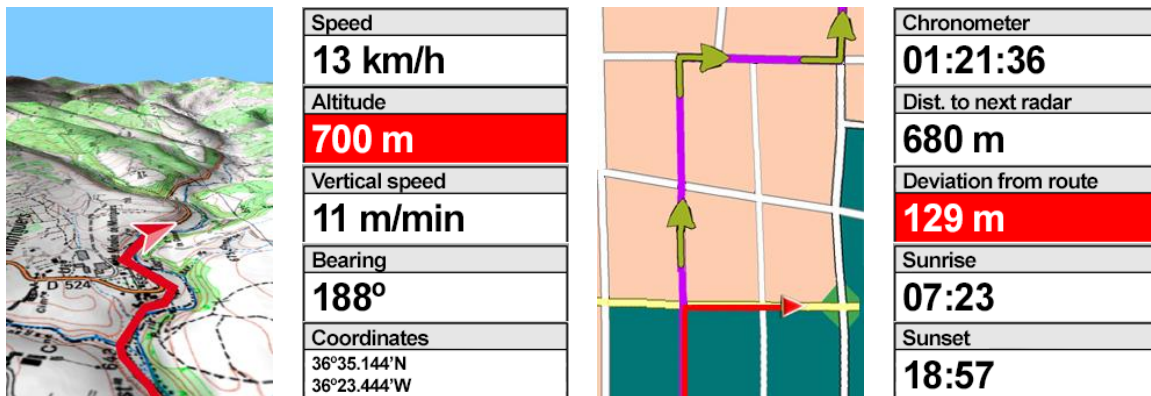
La pàgina de dades us ofereix un espai addicional on podreu revisar un nombre més gran de camps de dades. Si obriu el menú contextual als camps de dades, podreu utilitzar diverses funcions associades a aquests camps. La pàgina de dades es pot configurar segons les vostres preferències, personalitzeu Land d'acord amb les vostres necessitats: mostri només els camps de dades que realment necessiteu.

NOTA: També podeu canviar directament un camp obrint el vostre menú contextual i seleccionant 'Canviar aquest camp'.

IMPORTANT: Conegueu la utilitat de cada camp de dades a l'annex.

Programar alarmes d'avís

Durant la seva navegació, Land pot avisar-lo quan superi certs límits definits per vostè mateix. Per exemple, podeu programar una alarma que es mostra quan supereu els 100 km/h, o quan arribeu als 200 m d'altitud.



Alarmes per a camps de dades poden ser fixades d'acord amb les vostres preferències just abans d'iniciar l'itinerari:

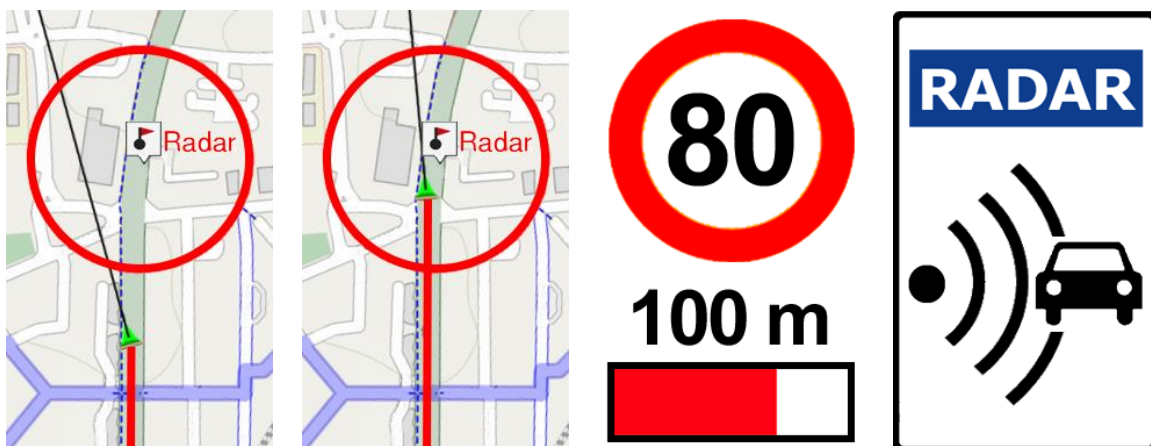
1. A la finestra de navegació, obriu el menú contextual sobre el camp de dades al qual voleu associar una alarma (per exemple: velocitat).
2. Seleccioneu '*Programar una alarma*' i fixeu un valor màxim i/o mínim per a cada camp. En cas de no fixar cap valor en determinats camps, aquestes alarmes quedaran automàticament desactivades sense efectes durant la navegació.
3. Determineu també un interval de repetició per a cada alarma.

Les alarmes es mostraran automàticament en una finestra durant la vostra navegació d'acord amb les preferències que hagueu establert prèviament.

- **Alarma en vermell:** En cas d'excedir el valor màxim o mínim.

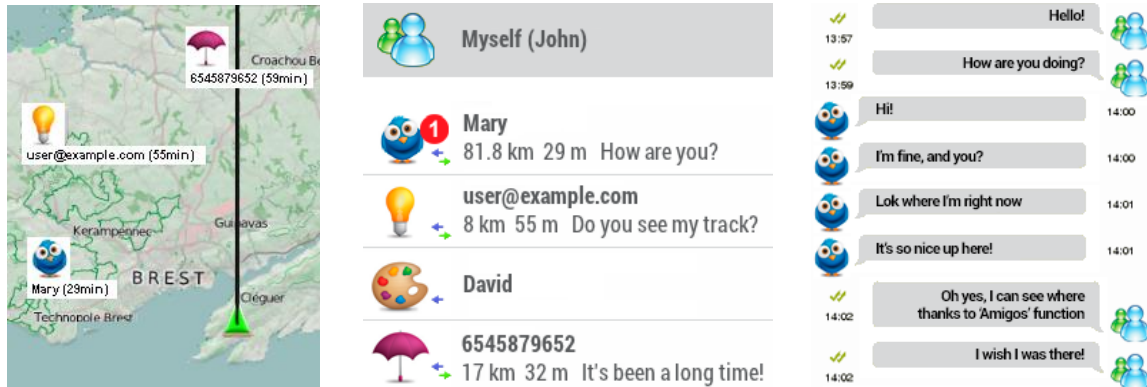
Configureu opcions addicionals des de '*Menú principal > Arxiu > Opcions > Navegació > Alarma waypoint*'.

1.21.5 RADARS DE TRÀFIC



Land us ofereix la possibilitat d'actualitzar els radars del vostre GPS en tan sols un clic, accediu a *'Arbre de dades > Obriu el menú contextual del GPS > Actualitzar radars'*.

1.21.6 AMIGOS



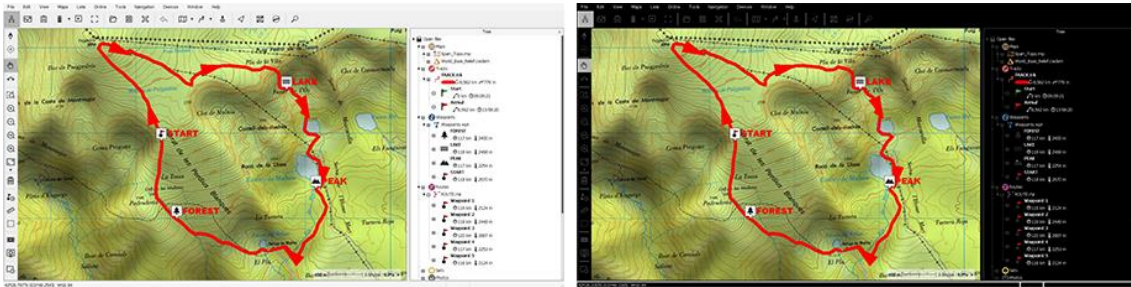
'Amigos' ('Menú principal > Online > Amigos') es basa en la localització de contactes permetent a l'usuari veure les posicions dels seus contactes al mapa a temps real (i viceversa). Amb 'Amigos' podreu interactuar amb els vostres contactes mentre feu servir la vostra aplicació preferida:

- **Afegeix contactes a la llista d'Amigos:** Només cal que afegiu els vostres contactes a la llista d'Amigos mitjançant adreça de correu electrònic o telèfon mòbil.
- **Xatejar amb contactes**
- **Localitzar els seus contactes al mapa:** Vegeu els tracks que els seus amics estan navegant a temps real. Feu clic sobre el track i podreu revisar la *'Revisió de sortida'* del seu track just fins a aquest precís moment.
- **Navegar fins a qualsevol contacte:** Trobeu l'amic que voleu assolir, obriu el menú contextual i feu clic a *'Navegar'*.
- **Definir l'interval de refresc de dades:** Si l'interval d'actualització és menor, els moviments dels vostres contactes al mapa s'actualitzaran amb més freqüència.
- **Personalitzar el perfil d'usuari:** Breu descripció sobre si mateix, foto... tota aquesta informació es mostrarà a la llista de contactes dels seus amics.

Per desconnectar-se de 'Amigos' només haureu d'obrir el menú contextual al vostre perfil d'usuari i prémer el botó *'Anul·la registre'*:

- **Desvincular aquest dispositiu:** Per tancar la sessió al dispositiu actual.
- **Eliminar compte de registre:** Si voleu eliminar definitivament el vostre compte de 'Amigos'.

1.21.7 VISIÓ NOCTURNA



Aquesta funció enfosqueix la pantalla perquè la visió es torni més còmoda en situacions amb poca il·luminació. Per canviar entre ambdós modes només heu d'accedir a '*Menú principal > Veure > Visió nocturna*'.

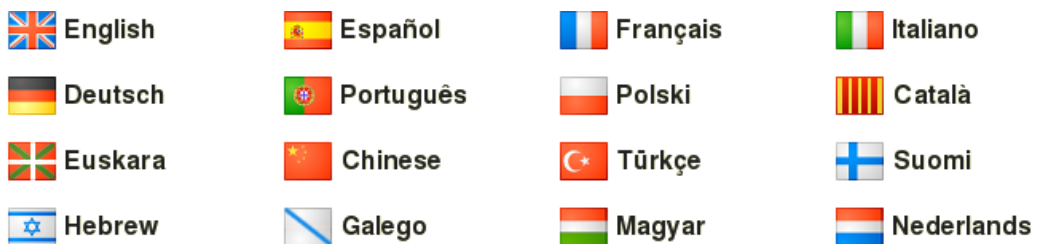
5 PREFERÈNCIES

1.22 GENERAL

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > General'

'General' li dona accés a funcions addicionals de certa complexitat que no es fan servir massa sovint:

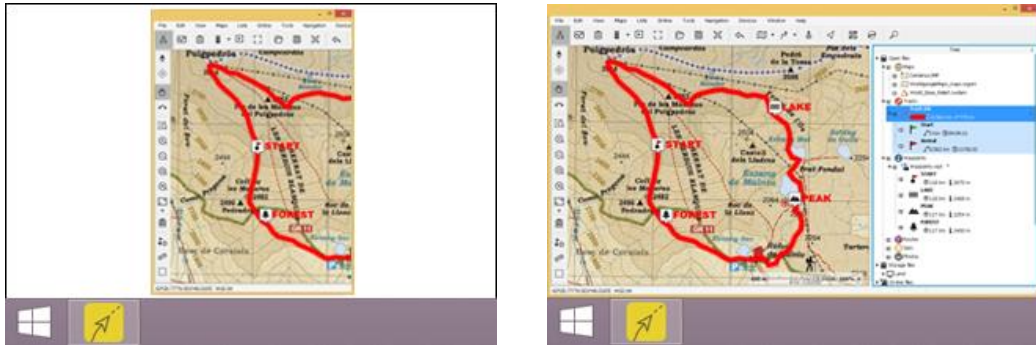
- **Idioma:** Fixeu l'idioma de l'aplicació. La interfície i les indicacions de veus utilitzaran aquest mateix idioma.



- **Mode de producte:** Land disposa de 2 modes d'ús segons el tipus d'activitat que practiqueu.



- **Land:** Preparació i anàlisi d'activitats terrestres (mode per defecte).
- **Air:** Preparació i anàlisi activitats aèries. Land adapta les seves funcions al llenguatge i les necessitats del món aeri (tèrmiques, transicions, gràfiques d'alçades, zones d'aterratge...).
- **Inici:** Definiu com s'ha d'executar la finestra de l'aplicació.



- **Recuperar dades al tornar a arrancar:** Land carrega les mateixes dades que tenia obertes l'última vegada que va tancar l'aplicació.
- **Arrencar Land quan es connecti un GPS TwoNav a l'ordinador:** Quan un GPS TwoNav està connectat a l'ordinador, Land s'iniciarà de manera totalment automàtica perquè pugui començar a treballar amb les dades registrades.
- **Comprovar si hi ha versió nova al arrancar:** Land comprova si hi ha noves versions del programari cada cop que s'executi l'aplicació. En cas que hi hagués una nova versió disponible, podrà descarregar-la i instal·lar-la en només un clic.



- **Guardat automàtic:** Cada vegada que editeu un track o feu canvis als seus waypoints, aquests canvis es guardaran en temps real sense necessitat de prémer 'Guardar' manualment.
- **Configuració inicial:** Restabliu tots els paràmetres configurables al vostre estat inicial. Totes les opcions que hagin estat modificades es tornaran a configurar per defecte.



1.23 VEURE

1.23.1 GENERAL

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > General'

Els mapes que es mostren a la finestra de mapa poden ser totalment personalitzats d'acord amb les vostres necessitats:

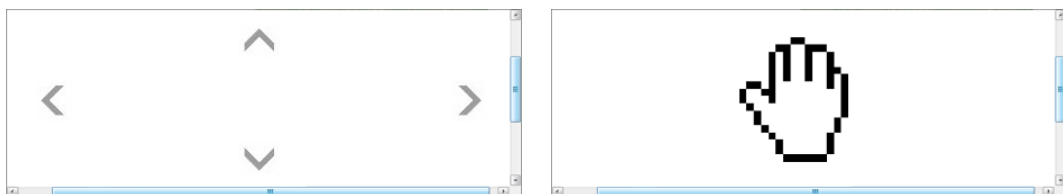
- **Sentit rodeta ratolí:** Depenent del programari que utilitzeu, la direcció de la rodeta del ratolí pot ser diferent (per exemple: quan s'utilitza la funció 'Zoom+' / 'Zoom-'). Land us ofereix la possibilitat de definir per defecte la direcció de la rodeta del ratolí: cap endavant o cap enrere.



- **Escala:** Mostreu/Oculteu l'escala a la finestra del mapa.



- **Fes servir fletxes de desplaçament a la vora de la finestra:** Quan us apropau a les vores del mapa, moveu el mapa manualment o mogueu-lo automàticament.



- **Mostra barres de desplaçament:** Mostreu/Oculteu les barres de desplaçament a la finestra del mapa.



- **Mapa amb inèrcia:** En gestionar mapes, Land pot mostrar un efecte d'inèrcia per desplaçar mapes de manera més ràpida o més suau.
- **Fricció a la inèrcia:** Definiu el valor de la inèrcia.
- **Mostra brúixola:** Mostreu/Oculte la brúixola a la finestra del mapa.



- **Veure marcs dels mapes:** Mostreu els marges dels vostres mapes carregats a la finestra del mapa.



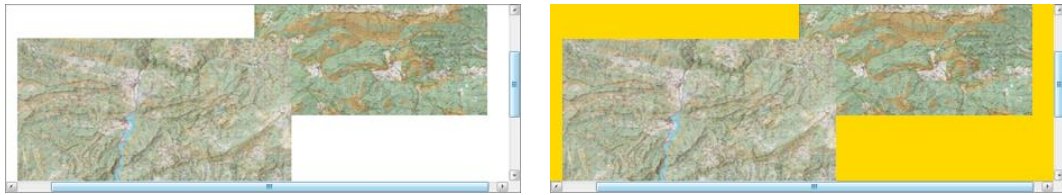
- **Dibuixar els marcs dels relleus en vista 2D:** Si activeu la visualització 2D, Land dibuixarà a la finestra de mapa els marcs per a tots els relleus carregats.



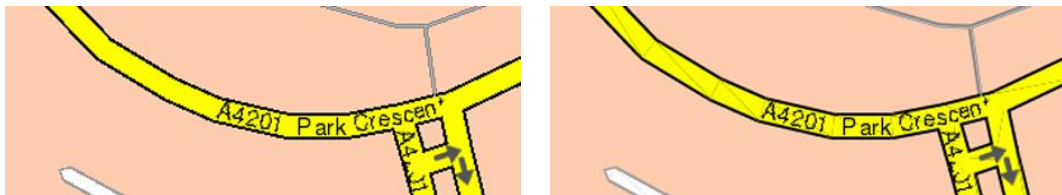
- **Mostra POIs al mapa:** Mostreu/Oculte certes categories de POIs a la finestra de mapa.



- **Color del fons:** Definiu el color de fons de la finestra de mapa segons les vostres preferències.



- **Anti-aliasing:** Mostreu línies més suaus als mapes vectorials (*.VAMP).



- **Utilitzar OpenGL en 2D:** Si habiliteu l'accelerador gràfic OpenGL, els mapes en 2D es representaran més ràpid i fluid.
- **Veure Hint d'objectes a la pantalla:** Si activeu la funció 'Hint', quan feu clic a qualsevol punt de la finestra de mapa, Land us mostrarà informació útil del punt seleccionat.



- **Camps Hint:** Personalitzeu aquesta funció segons les vostres necessitats: afegiu o exclou els camps de dades que posteriorment es mostraran a la finestra de mapa: informació del mapa, coordenades d'aquesta posició, rumb cap a aquesta posició, distància cap a aquesta posició, altitud d'aquesta posició...
- **Configura barra d'estat:** Configureu la barra d'estat per adaptar-la a les vostres necessitats, mostri els camps que realment necessiteu.

42°27,998'N 001°46,519'E 27-09-2001 09:27:09 2263 m 3,2 km/h 0,878 km 13,1 % 0 W WGS 84

1.23.2 RELLEUS

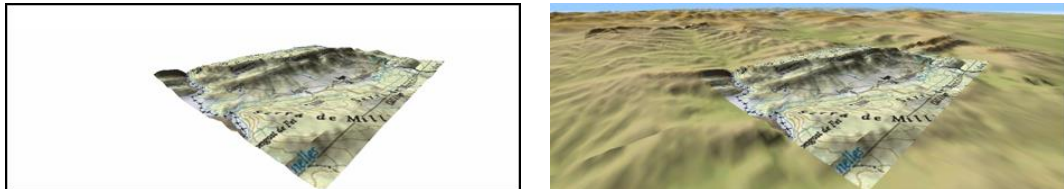
Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > Relleus'

Land pot utilitzar mapes d'elevació (malles de punts amb informació sobre l'altitud del sòl) per assignar de la dada d'altitud als seus mapes/waypoints/rutes, i així poder aquests elements dimensionalment.

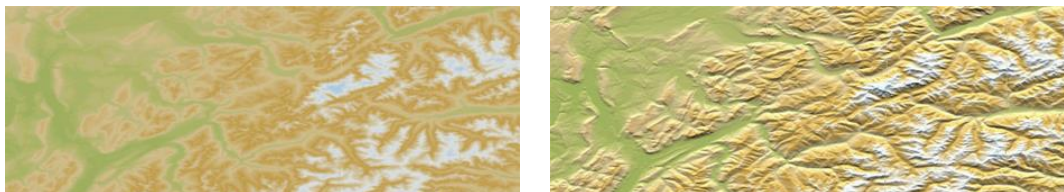
- **Dibuixar relleu:** Els mapes 2D poden mostrar ombres de relleu.



- **Dibuixar relleu a la vista 3D fins i tot si hi ha un mapa raster carregat:** Si activeu la visualització 3D, Land mostrarà el mapa relleu al costat de la resta de mapes raster.



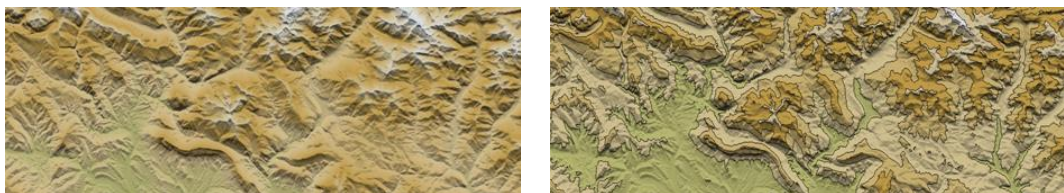
- **Dibuixar relleu amb ombrejat:** Opció visual que fa més atractiu el dibuix del relleu.



- **Graons de color pla:** En lloc de fer servir un difuminat, s'utilitzarà un únic color per a cada interval d'altitud.



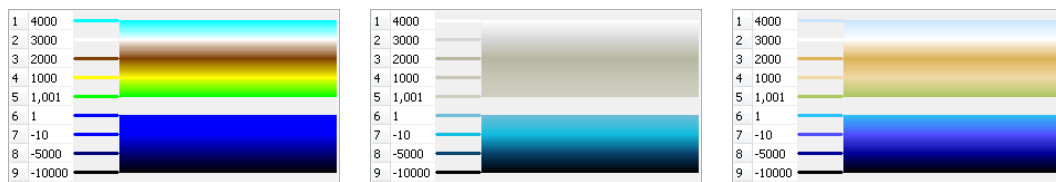
- **Pintar corbes de nivell:** Les línies d'alçada es dibuixaran al mapa.



- **Colors del relleu:** Seleccioneu entre diverses opcions de colors hipsomètrics per representar el vostre mapa: colors d'alt contrast, colors de baix contrast, paleta de colors per defecte...



- **Personalitza:** Definiu el color i els intervals d'alçada que es mostraran als mapes relleu.

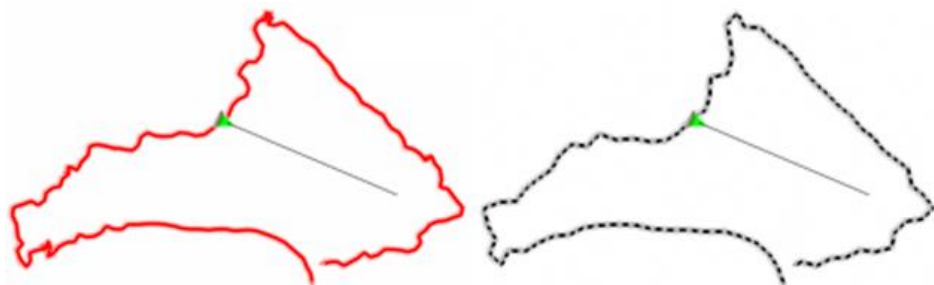


1.23.3 ANIMACIÓ

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > Animació'

Abans de començar a analitzar tracks, definiu d'acord amb les vostres necessitats quin tipus de simulació de track es mostrarà a la finestra de mapa:

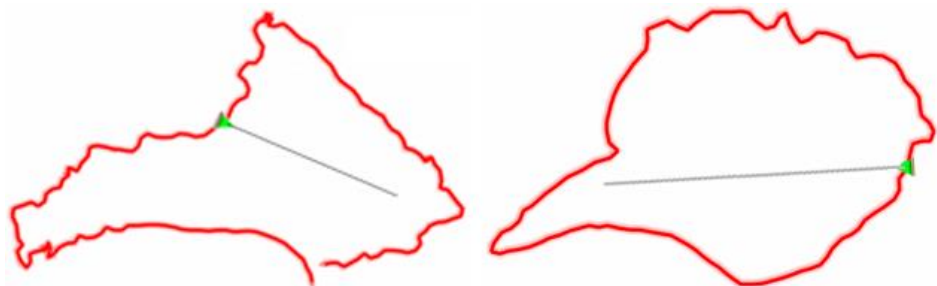
- **Velocitat d'animació:** Definiu la velocitat de l'animació del track en relació a la velocitat real del track.
- **Mode d'animació:** Escolliu entre diferents maneres de visualitzar el track i la icona de posició durant les seves animacions:



- **Moure les icones sobre el track:** Es representarà tot el track i la icona de posició es mourà juntament amb la representació del track.
- **No pintar tracks durant l'animació:** La icona de posició es mourà seguint el camí del track, però aquest no es representarà.



- **Moure les icones creant el track:** Land només dibuixarà la part del track que hagi estat coberta (el track que quedi al davant no es representarà).
- **Moure les icones ocultant el track:** Land només dibuixarà la part del track que encara no hagi estat coberta (el track que quedi per darrere no es representarà).
- **Mode de temps:** Trieu entre diferents formes de reproduir les simulacions de tracks:



- **Usar temps del track per a l'animació:** L'animació mantindrà la velocitat original del track, usant els valors de temps de cada punt del track.
- **Començar tots els tracks alhora:** Land simularà alhora tots els tracks que estiguin carregats en aquest mateix moment.
- **Punter animació:** Icona representativa de la vostra posició actual en vista 2D.



- **Punter animació 3D:** Icona representativa de la vostra posició actual en vista 3D.



- **Escala de les icones 3D:** Definiu la mida de la icona que representa la vostra posició actual en vista 3D.

1.23.4 QUADRÍCULES

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > Quadrícules'

Land compta amb una quadrícula de projecció que us pot resultar útil en treballar amb mapes:

- **Veure quadrícula de projecció:** Mostreu/Oculteu la quadrícula de projecció UTM a la finestra del mapa.



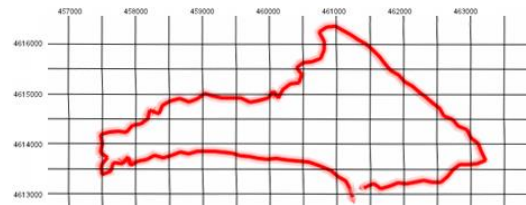
- **Color:** Definiu el color de la línia de la quadrícula de projecció.



- **Interval:** Definiu la distància de separació que es farà servir per crear una nova línia de projecció de la quadrícula.



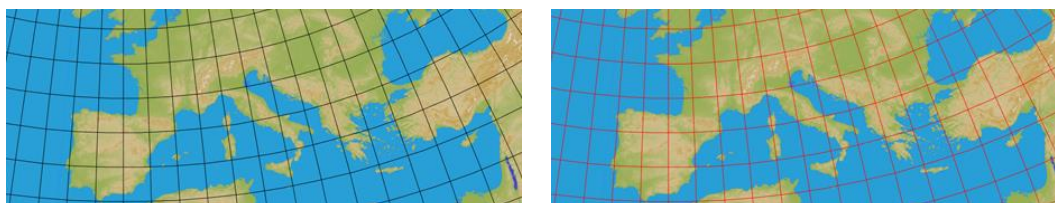
- **Mostra etiquetes de projecció:** Mostreu/Oculteu els valors de distància a la quadrícula de projecció.



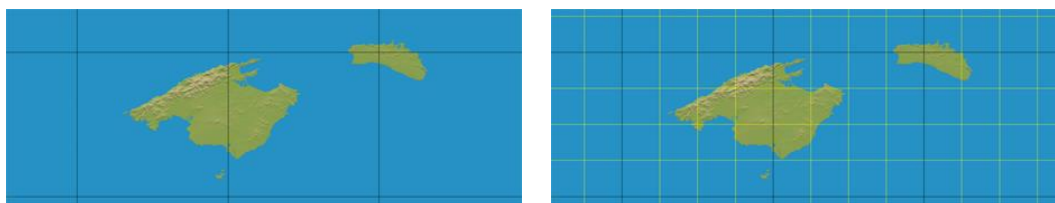
- **Veure quadrícula de graus:** Mostreu/Oculteu la quadrícula de projecció latitud/longitud a la finestra del mapa.



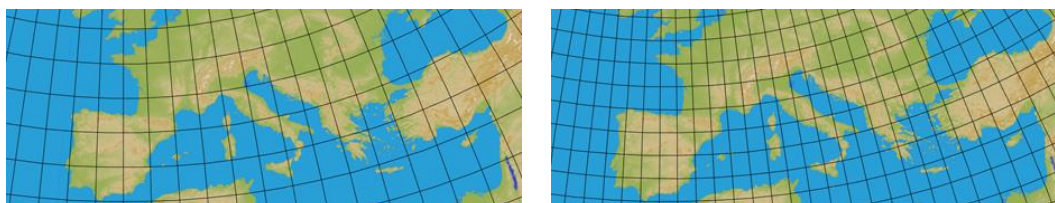
- **Color per a graus:** Definiu el color de la línia dels graus de la quadrícula UTM.



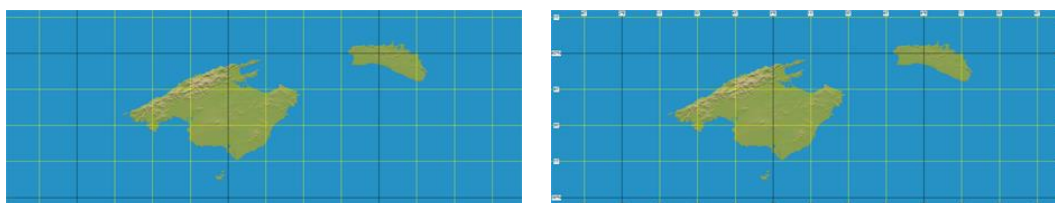
- **Color per a minuts:** Definiu el color de la línia dels minuts de la quadrícula UTM.



- **Interval:** Definiu els graus de separació de la quadrícula UTM.



- **Mostra etiquetes Lat/Lon:** Mostreu/Oculteu els valors dels graus a la quadrícula UTM.



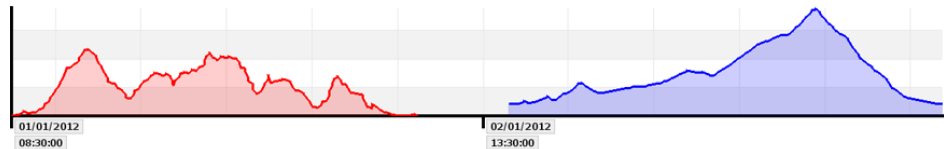
- **Usar datum del mapa primari:** Land utilitzarà per defecte el datum del mapa establert com a primari.

1.23.5 GRÀFIQUES

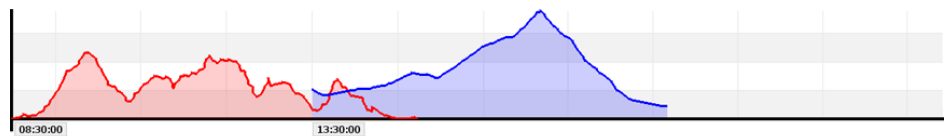
Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > Gràfiques'

Land compta amb un sistema de representacions gràfiques de gran utilitat per analitzar i visualitzar variacions en rutes:

- **Tenir en compte el dia:** Si es representen diversos tracks a la mateixa gràfica poden ser visualitzats de diferent forma:
 - **No ignorar dia:** Cronològicament tenint en compte el dia en què es van gravar.



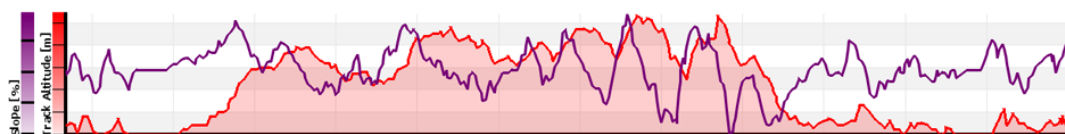
- **Salta el dia:** Cronològicament tenint en compte l'hora en què es van gravar.



- **Eix X:** Definiu el camp que es mostrarà a l'eix X.



- **Configura camps de l'eix Y:** Definiu els camps que es mostraran a l'eix Y (podeu triar més d'un camp).



1.23.6 ARBRE DE DADES

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Veure > Arbre de dades'

Des de l'arbre de dades podeu gestionar els vostres mapes/waypoints/rutes/conjunts accedint a les diferents branques temàtiques. Feu clic sobre els elements de l'arbre de dades per activar-los o accedir als vostres submenús:

- **Arbre de dades animat:** En carregar els elements des de qualsevol llista de dades, Land mostrarà un efecte d'animació per veure més fàcilment en quins elements s'està treballant.



- **Vista de 'Les meves activitats' i 'Rutes':** Land classifica els recorreguts en dos tipus segons l'ús que els faci:

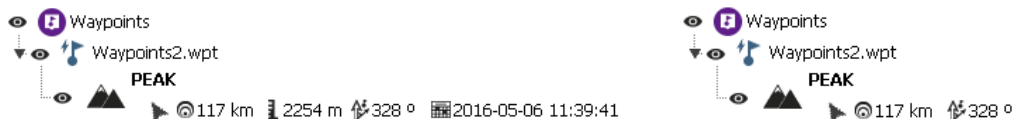
- **Les meves activitats / Rutes** (vista per defecte)

- **Les meves activitats:** Tracks gravats directament amb el GPS. Les activitats mostraran la icona de l'esport que tenia seleccionat al dispositiu durant el transcurs de la sortida (senderisme, bicicleta de muntanya, bicicleta de carretera, trail running...). Consulteu la vostra llista d'activitats disponibles des de '*Arbre de dades > Les meves activitats*'.
- **Rutes:** Tracks que hagueu obtingut d'altres fonts (recomanades per un amic o descarregades d'internet). Consulteu la llista de rutes disponibles des de '*Arbre de dades > Rutes*'.

- **Rutes / Tracks**

- **Rutes:** Tracks de qualsevol procedència gravats en format *.RTE. Consulteu la llista de rutes disponibles des de '*Arbre de dades > Rutes*'.
- **Pistes:** Tracks de qualsevol procedència gravats en altres formats diferents de *.RTE. Consulteu la llista de tracks disponibles des de '*Arbre de dades > Tracks*'.

- **Informació a llistes:** Mostreu informació addicional per als elements llistats a llistes de dades. La informació relacionada amb aquests fitxers es presentarà en una 2a línia just després del nom del fitxer. Definiu els camps de dades que voleu mostrar en aquesta 2a línia.



1.24 MAPES

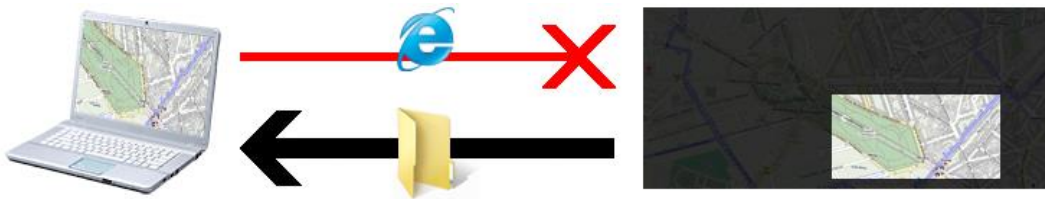
Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Mapes'

La manera com es mostren els mapes en finestra de mapa es pot personalitzar d'acord amb les vostres necessitats:

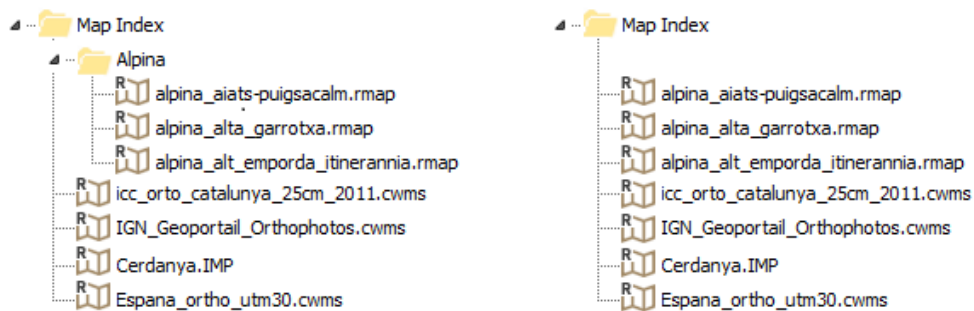
- **Nombre màxim de mapes carregats:** Definiu quants mapes es poden carregar com a màxim a la finestra de mapa.
- **Mida memòria cau mapa:** Definiu el màxim de memòria RAM que l'ordinador utilitzarà per gestionar mapes.

0 = Sense límit

- **Memòria màxima per a mapa:** Definiu el màxim de memòria RAM que Land utilitzarà per gestionar cada mapa.
- **Dipositar al disc local les seccions dels mapes remots:** Quan obriu un mapa en línia, podeu descarregar seccions del mateix mapa en una carpeta temporal (memòria cau) del dispositiu. D'aquesta manera podreu utilitzar aquest mateix mapa remot sense necessitat de connexió a internet. Land mantindrà el mapa de la zona que heu seleccionat a la memòria del dispositiu.



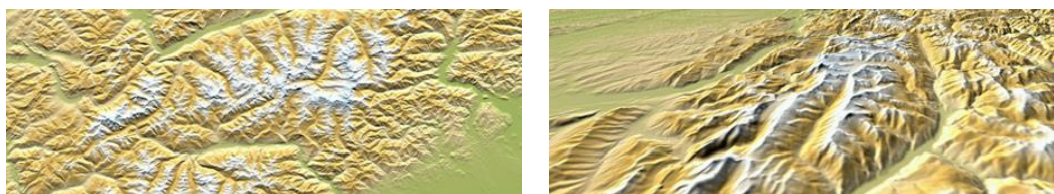
- **Carpeta memòria cau mapa:** Definir la carpeta on es guardaran els mapes a la memòria cau.
- **Grandària màxima d'emmagatzematge per a la carpeta en memòria cau:** Definiu la capacitat màxima de la carpeta on es desaran els mapes en memòria cau.
- **Mostra estructura de carpetes:** A l'arbre de dades, visualitzeu els mapes mantenint les vostres agrupacions originals en carpetes, o per contra, una llista de mapes sense estar agrupats en carpetes (tots els mapes junts).



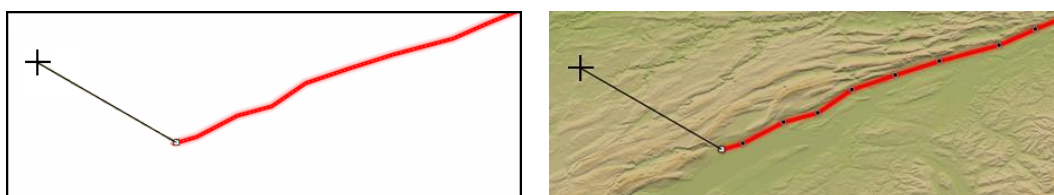
- **Auto-obrir mapes:** Land obre el mapa més adequat per a cada situació.



- **Auto-obrir mapes on-line:** Land obre el mapa d'internet més adequat per a cada situació.
- **Auto-obrir relleus (*.CDEM):** Land obre el mapa de relleu més adequat per a cada situació (pot activar aquesta opció independentment de 'Auto-obrir mapes').



- **Auto-obrir relleus a l'editar waypoints/rutes:** Land obre el mapa de relleu més adequat a l'editar waypoints/rutes.



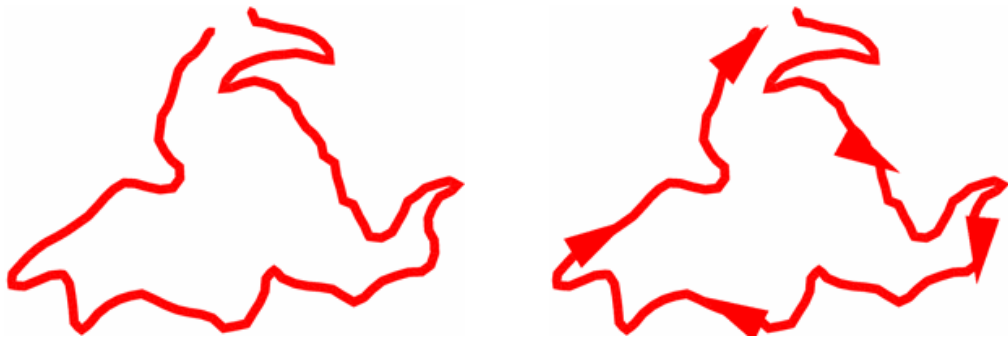
- **Fitxer perfil importació OSM:** Aquest fitxer s'utilitzarà per configurar la importació de mapes OSM.
- **Fitxer perfil importació IMG/MP:** Aquest fitxer s'utilitzarà per configurar la importació de mapes IMG/MP.

1.25 TRACKS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Tracks'

Els tracks que es mostren a la finestra de mapa poden ser totalment personalitzats d'acord amb les vostres necessitats:

- **Dibuixar fletxes de sentit sobre el track:** Conegueu fàcilment la direcció del vostre track.



- **Dibuixar ombrejat en tracks:** Dibuixeu una ombra als tracks per fer més evident el seu traçat.



- **Representació altitud:** Defineix la manera de representar el valor '*Representació altitud*':
 - **Dibuixar track amb la seva pròpia altitud**
 - **Dibuixar track amb la seva pròpia altitud i projectada**
 - **Dibuixar track projectat a terra**
- **Altitud mínima acumulada:** Definiu l'altitud mínima que serà considerada increment d'altitud. Altituds inferiors a aquest valor no es consideren increments.

	<u>Altitud actual:</u>	<input checked="" type="checkbox"/>	<u>Augment considerat:</u>
<u>Altitud mínima acumulada:</u>	4,7 m		0 m
5 m	<u>Altitud actual:</u>	<input checked="" type="checkbox"/>	<u>Augment considerat:</u>
	5,2 m		5,2 m

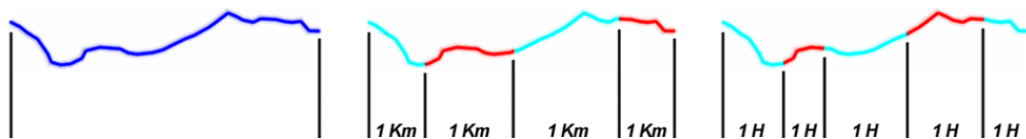
- **Velocitat mínima de moviment:** Definiu la velocitat mínima que serà considerada moviment. Velocitats inferiors a aquest valor no es consideren moviment. L'usuari estableix aquest paràmetre.

	<u>Velocitat actual:</u>	<input checked="" type="checkbox"/>	<u>Augment considerat:</u>
<u>Velocitat mínima de moviment:</u>	0,5 km/h		0 km/h
0,8 km/h	<u>Velocitat actual:</u>	<input checked="" type="checkbox"/>	<u>Augment considerat:</u>
	1,4 km/h		1,4 km/h

- **Distància càlcul pendent:** Utilitzat per calcular el valor actual del camp 'Pendent'.



- **Autolaps:** Anàlisi detallada del track. Divideixi virtualment el track en diferents trams (porcions de track), ja sigui per distància, per temps o condicions aèries.



TRAMS DE TRACK ORIGINALS

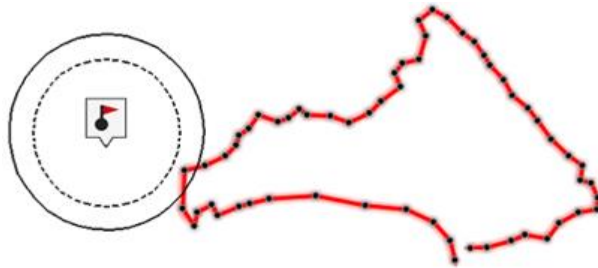
DIVISIÓ TRAMS: PER DISTÀNCIA

DIVISIÓ TRAMS: PER TEMPS

- **Interval per a l'anàlisi de trams:** Definiu el valor per defecte per crear la divisió del track en trams. Un cop assolit aquest valor, començarà un nou tram amb la mateixa durada del valor de l'interval.
- **Trams automàtics al mapa:** Definiu si voleu mostrar la divisió per trams del track en un color uniforme o en colors alterns.
- **Plantilla informe de track:** Definir el disseny de la plantilla que Land utilitzarà per defecte per crear informes de track.

- **Distància per assimilar waypoint:** Fixeu la distància que s'utilitzarà per considerar un waypoint prop de track (assimilant el waypoint al track). Quan un waypoint

estigui prou a prop d'un track, el pot convertir en un punt del track arrossegant-lo directament al track.



1.25.1 ESFORÇ

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Tracks > Esforç'



Definiu les vostres preferències per calcular automàticament les estimacions d'energia i esforç que utilitzareu en els vostres recorreguts:

- **Mètode de càlcul d'energia:** Segons les vostres preferències.
- **Gènere:** Informació utilitzada per calcular altres dades.
- **Pes:** Informació utilitzada per calcular altres dades.
- **Edat:** Informació utilitzada per calcular altres dades.

1.26 WAYPOINTS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Waypoints'

Els waypoints que es mostren a la finestra de mapa poden ser totalment personalitzats d'acord amb les vostres necessitats:

- **Mode de waypoints actius:** Definiu el mode de gestió per a Fixers de Waypoints Actius:
 - **Bàsic:** Waypoint actiu fix + carregar a l'inici.
 - **Avançat:** El primer waypoint obert és l'actiu.
- **Font waypoints:** Tipus de lletra per a tots els waypoints.



- **Símbols per als waypoints:** Definiu el conjunt d'icones que es faran servir per defecte en waypoints.



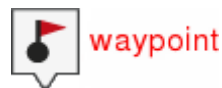
- **Símbols per a e-Roadbooks:** Definiu el conjunt d'icones que es faran servir per defecte a e-Roadbooks.
- **En cas d'un GPS amb només un camp per a nom de waypoint:** Alguns dispositius GPS només accepten un sol camp com a nom de waypoint. Per contra, Land utilitza diversos camps per descriure els seus waypoints. Definiu quin camp s'utilitzarà en carregar waypoints a dispositius GPS:

Icon	
Short name	Hotel in Paris
Description	That's the hotel where we stayed last time we were in Paris.

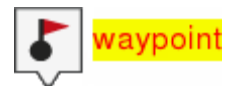
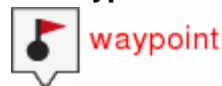
- **Enviar només el nom curt:** El nom curt del waypoint.
- **Enviar només la descripció:** La descripció del waypoint.
- **Enviar nom curt i descripció junts:** Ambdós camps s'utilitzaran com a nom del waypoint (el nom curt del waypoint + la descripció del waypoint).
- **Mida font waypoints:** Grandària de lletra per a tots els waypoints.



- **Color font waypoints:** Color d'etiqueta per a nous waypoints (els waypoints ja creats mantindran el color original).

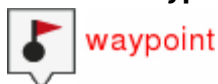


- **Fons etiqueta waypoints:** Color de fons per als waypoints.



- **Fons etiqueta transparent:** El fons pot ser transparent.

- **Posició icona waypoint:**



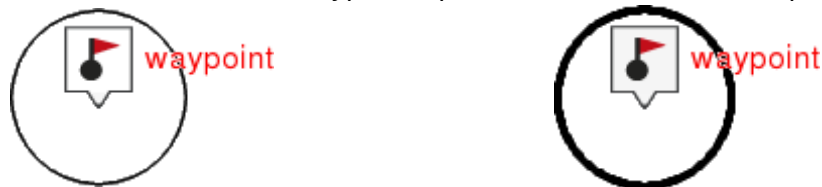
- **Mostrar radi:** Definiu a quins waypoints es dibuixarà el seu propi radi.



- **Radi en color:** Color del radi dels waypoints que mostren el seu radi al mapa.

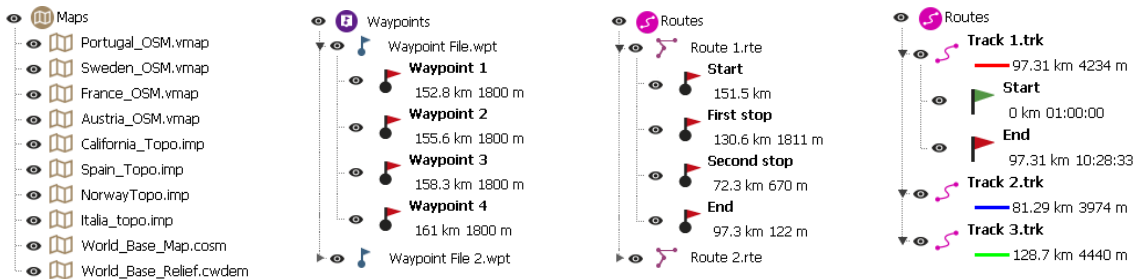


- **Grossor radi:** Gruix del radi dels waypoints que mostren el seu radi al mapa.



1.27 CARPETES

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Carpetes'



MAPES

WAYPOINTS

RUTES

RUTES

Per mostrar els vostres elements (mapes/waypoints/rutes/conjunts/fotos) a l'arbre de dades seleccioneu 'Obrir (CATEGORIA DE L'ELEMENT)'. A continuació, Land us oferirà la possibilitat d'obrir qualsevol element emmagatzemat a les carpetes que Land utilitza per defecte:

- **Carpeta per defecte mapes:** "Documents/CompeGPS/Mapes"
- **Carpeta per defecte waypoints:** "Documents/CompeGPS/Dades"
- **Carpeta per defecte rutes:** "Documents/CompeGPS/Dades"
- **Carpeta per defecte conjunts:** "Documents/CompeGPS/Dades"

- **Carpeta per defecte fotos:** "Documents/CompeGPS/Dades"

MyDocuments		
Maps	Maps folder 1	MyDocuments\CompeGPS\Maps
Italia_topo.imp	Maps folder 2	X MyDocuments\Extras\Maps II
3D_RELIEF.cwdem	Maps folder 3	X
Tracks	Maps folder 4	X
Track 1.trk	Track folder 1	MyDocuments\CompeGPS\Tracks
Track 2.trk	Track folder 2	X Tracks II
Extras	Track folder 3	X
Maps II	Track folder 4	X
Tracks II		

A més, si els seus elements es troben ubicats en diferents carpetes, no caldrà reagrupar-los en una mateixa carpeta per començar a treballar-hi. Definiu totes les carpetes on emmagatzema els vostres objectes i Land llistarà tots els objectes continguts a les diferents carpetes en una mateixa llista de treball.

NOTA: També podeu obrir elements arrossegant-los directament des del vostre ordinador a la finestra de mapa de Land.

1.28 SERVEIS CONNECTATS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Serveis connectats'



Aquesta secció centralitza tots els comptes on-line on està actualment connectat:

- **myTwoNav.com:** Àrea de client de TwoNav permetent-li:
 - Editar el seu perfil de client
 - Gestionar i instal·lar productes als dispositius
 - Validar productes
 - Gestió de tracks pujats a myTwoNav
- **Amigos:** Accessible des de 'Barra d'eines > Amigos'.
- **Dropbox:** Accessible des de 'Arbre de dades > Arxius on-line > Dropbox'.
- **Núvol GO:** Land sincronitzarà automàticament qualsevol nova ruta amb el núvol GO i viceversa.
- **Altres**

1.29 COORDENADES

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Coordenades'

Aquesta configuració serà utilitzada a l'hora d'introduir qualsevol coordenada o crear elements (waypoints/rutes):

- **Tipus de coordenades:** UTM, Latitud longitud, BGN...
- **Format graus:** Configureu l'ordre en què es mostren els graus de les coordenades.

dd.dddddd dd°mm.mmm' dd°mm'ss.s

- **Datum de visualització:** S'utilitza per traduir les posicions dels elements (waypoints/rutes) a les seves posicions exactes a la terra. Els sistemes de datums són necessaris pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfecte.
- **Dades internes:** Datum que es farà servir per a càlculs interns.
- **Mode mapa primari:** Definiu quin mapa es considerarà el mapa primari (mapa predominant sobre la resta dels mapes).
 - **El primer mapa carregat serà el mapa primari**
 - **El darrer mapa carregat serà el mapa primari**
 - **Utilitzar una projecció fixa, no un mapa primari**
- **Veure llista de datums:** Definiu una projecció fixa a partir d'una llista de projeccions de mapes, Land la usarà com a projecció primària.

1.30 UNITATS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Unitats'

Definiu les unitats de mesura que Land utilitzarà per defecte:

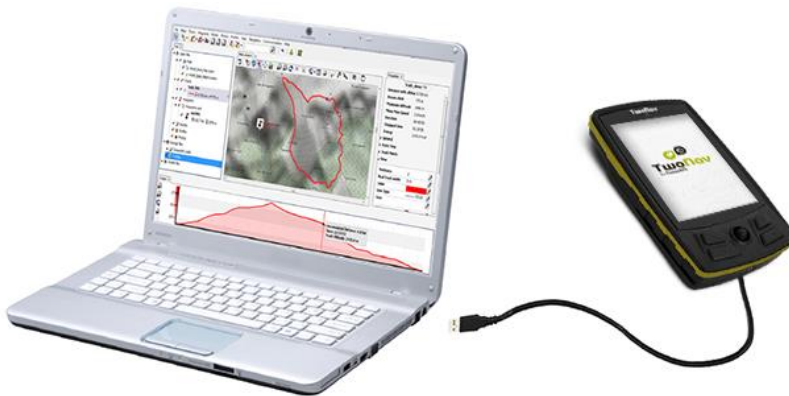
Distància:	km	peus, m, mi, nm
Altitud:	m	peus
Velocitat:	km/h	kt, min/km, mph
Distàncies curtes:	m	peus, mi, nm
Acceleració:	m/s ²	g, km/h/s

Velocitat vertical:	m/min	peus/min, m/h, m/s
Àrea:	m ²	hectàrees, km ²
Energia:	Kcal	cal, J, KJ, MJ, KWh

1.31 DISPOSITIU

1.31.1 GENERAL

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Dispositius > General'



Definiu la configuració predeterminada que s'utilitzarà per detectar fàcilment el dispositiu GPS:

Connectar GPS al iniciar: La connexió GPS pot ser establerta per defecte a l'iniciar Land.

Port de comunicacions: Definiu el port de la connexió receptor GPS-ordinador.

Protocol: Definiu el protocol utilitzat pel GPS.

NOTA: Si desconeixeu el protocol, premeu 'Autodetectar'. D'aquesta manera, Land identificarà el protocol original del GPS.

Velocitat: Definiu la velocitat de transferència de dades.

1.31.2 OPCIONS AVANÇADES DE COMUNICACIÓ

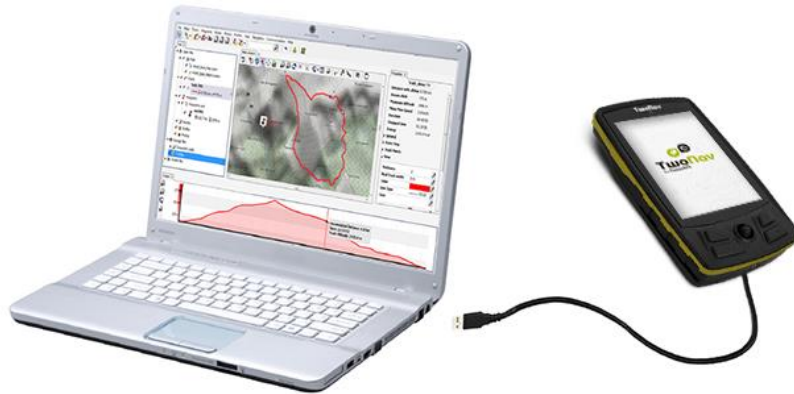
Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Dispositiu > Opcions avançades de comunicació'

A més dels paràmetres per defecte que es faran servir per detectar el dispositiu GPS, també podeu definir certes opcions avançades que s'utilitzaran un cop el dispositiu GPS hagi estat reconegut per Land:

Datum del GPS: Per aconseguir una representació més realista, definiu el datum utilitzat pel dispositiu GPS. Els datums s'utilitzen per traduir les posicions dels seus elements (waypoints/rutes) a la seva posició exacta a la terra. Els datums són una eina de referència pel fet que la terra és un el·lipsoide imperfecte. Definiu el datum més adequat per al mapa en què esteu treballant.

El GPS utilitza altituds el·lipsoïdals: Per aconseguir una representació més realista, marqueu aquesta opció si el dispositiu GPS utilitza altituds el·lipsoïdals.

- **Usar rumb GPS:** Land prendrà les dades de rumb proporcionades pel dispositiu GPS.



- **Separar tracks si es descarreguen en un fitxer:** Si Land detecta que està intentant descarregar diversos tracks continguts en un mateix fitxer, un cop descarregats a l'ordinador, Land els separarà en fitxers individuals.



- **Eliminar punts aturats a l'inici/final:** El track omet els punts repetitius del principi i el final, just on estava parat abans i després de fer el track.



1.31.3 2N GPS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Dispositius > 2n GPS'



Land no només us permet connectar un únic dispositiu GPS al programari. Definiu els valors per defecte que s'utilitzaran per detectar els altres dispositius:

Protocol: Definiu el protocol utilitzat pel 2n GPS.

Velocitat: Definiu la velocitat de transferència de dades pel 2n GPS.

Port de comunicacions: Definiu el port de la connexió receptor GPS-ordinador utilitzat pel 2n GPS.

1.32 NAVEGACIÓ

1.32.1 TRACKLOG

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Navegació > Tracklog'



Definiu d'acord amb les vostres preferències, l'enregistrament de track que es generarà de la vostra navegació:

Interval d'enregistrament:



- **Per temps:** Definiu el temps de creació per a cada nou punt de track.
- **Per distància:** Definiu la distància de creació per a cada nou punt de track.

- **Automàtic:** Els punts de track s'enregistraran automàticament en canviar de rumb i depenent de la velocitat.

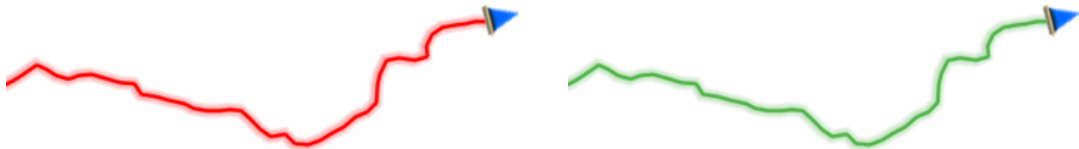
Temps de recuperació: En cas que el programari Land de sobte s'apagués, si encén de nou el dispositiu durant l'interval establert, les dades anteriors podran ser recuperades.

Format del fitxer: Definiu el format de fitxer resultant per als vostres tracks.

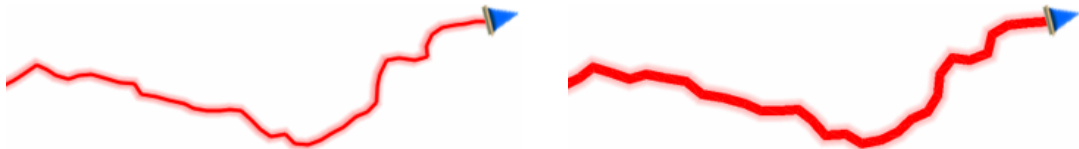


Filtre senyal baixa: Si el senyal GPS no és fiable, durant l'enregistrament del vostre track, els punts seran ignorats. Aquest simple acte impedirà l'enregistrament de dades no fiables.

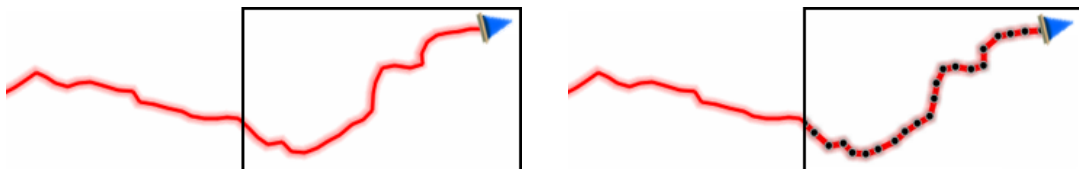
Color de la pista: Definiu el color dels nous tracks.



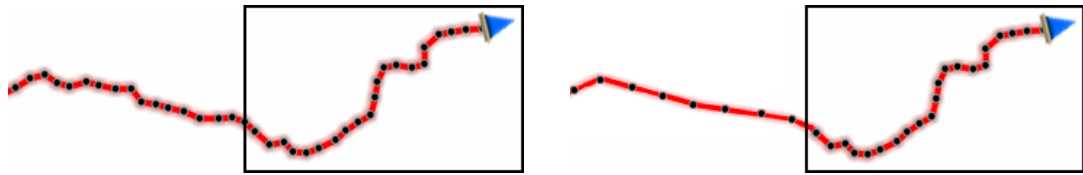
Gruix del track: Definiu el gruix dels nous tracks.



Punts mostrats sense reducció: El track gravat serà visible en pantalla, de manera que els darrers punts del track seran mostrats tal i com es graven (sense reducció de punts). Trieu la mida d'aquesta secció final del track.



Reducció per a punts anteriors: Si recomana fer una reducció de la resta del track mostrat a la pantalla. Definiu una reducció i el track mostrat (excepte els seus últims punts) serà reduït.



IMPORTANT: Aquesta reducció no afecta el fitxer de track resultant, aquest mantindrà tots els seus punts. Aquestes funcions només s'apliquen al track visualitzat a la pantalla amb l'únic propòsit d'estalviar energia.

1.32.2PUNTER

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Navegació > Punter'

La icona que es mostra a la finestra de mapa pot ser totalment personalitzada d'acord amb les vostres necessitats:

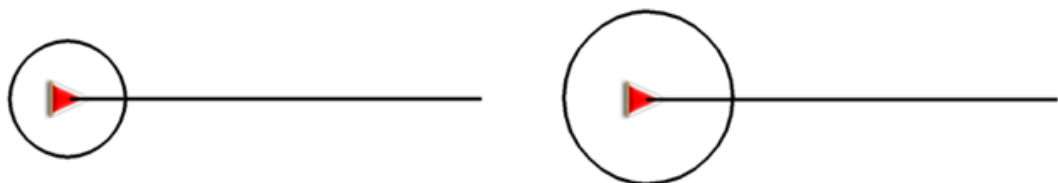
- **Punter/Punter animació:** Icona que mostra la vostra posició actual al mapa.



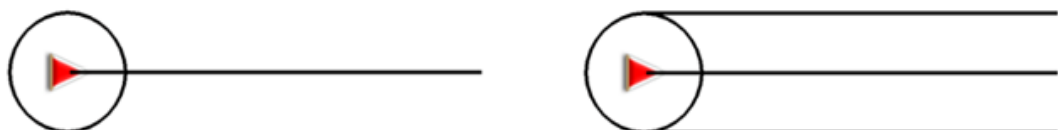
- **Anell fix i paral·leles:** Es dibuixarà una circumferència que envoltarà la posició.



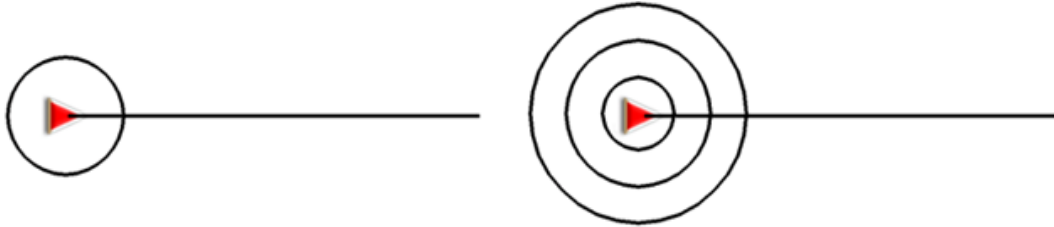
- **Radi de l'anell fix:** Determina la mida de la circumferència que envolta la posició.



- **Dibuixar línies de proa paral·leles:** Dibuixeu línies paral·leles a la línia de proa (línia directriu que indica la direcció del seu moviment).



- **Anell variable:** Afegiu més anells al voltant de la seva posició. Definiu el radi de l'anell intern i el nombre d'anells successius que se situaran equidistants a partir de l'anell intern.



- **Veure radi de gir:** Quan feu un gir, el radi corresponent a la circumferència que descriu es dibuixarà al mapa.
- **Veure línia de proa:** Definiu la longitud de la línia de proa que es dibuixarà al mapa.



Deshabilitat: No es dibuixarà la línia de proa.

Píxels: Definiu la longitud de la línia de proa en píxels.

Distància real: La línia de proa es dibuixarà al mapa a escala real.

Distància estimada en temps: Land calcularà la distància estimada per a aquest moment segons la velocitat actual.

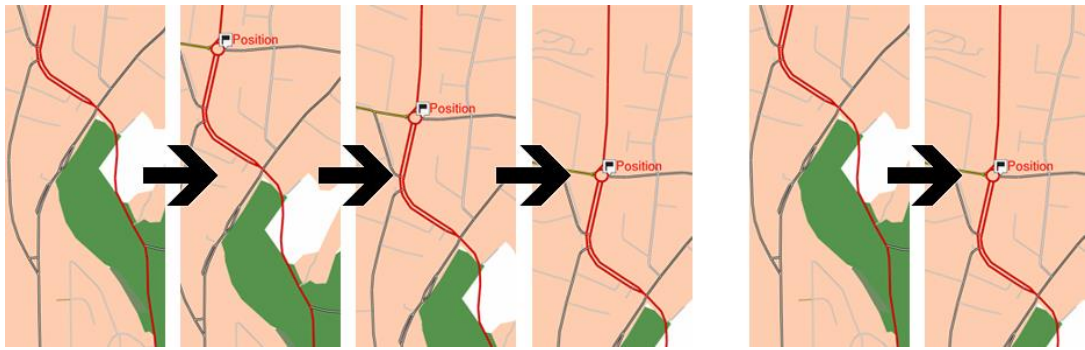
Infinít: La longitud de la línia de proa serà infinita.

1.32.3 TEMPS RECENTRAT

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Navegació > Temps recentrat'

Durant la navegació o l'edició podeu moure el mapa per visualitzar altres parts del terreny. Si així ho fes, perdria la referència actual, premeu el botó 'Recenter' perquè Land es centri de nou a la seva referència.

- **Centrar automàticament:** Land disposa d'un sistema automàtic de recentro, de manera que si no moveu el mapa manualment, aquest tornarà a centrar-se en la vostra posició actual d'acord amb el valor definit.
- **Centrat suau:** El recentrat es pot fer amb un moviment suau o de manera instantània.



- **Centrar en editar:** Recentre automàtic durant l'edició o la creació de nous punts de rutes. Si aquesta funció està desactivada per defecte, la finestra de mapa no serà refrescada automàticament, de manera que haureu de moure la finestra de mapa manualment.



- **Velocitat auto-rotació:** La funció d'auto-rotació es pot configurar per moure's més ràpida o més lenta.

1.32.4 SEGÜENT WAYPOINT

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Navegació > Següent waypoint'



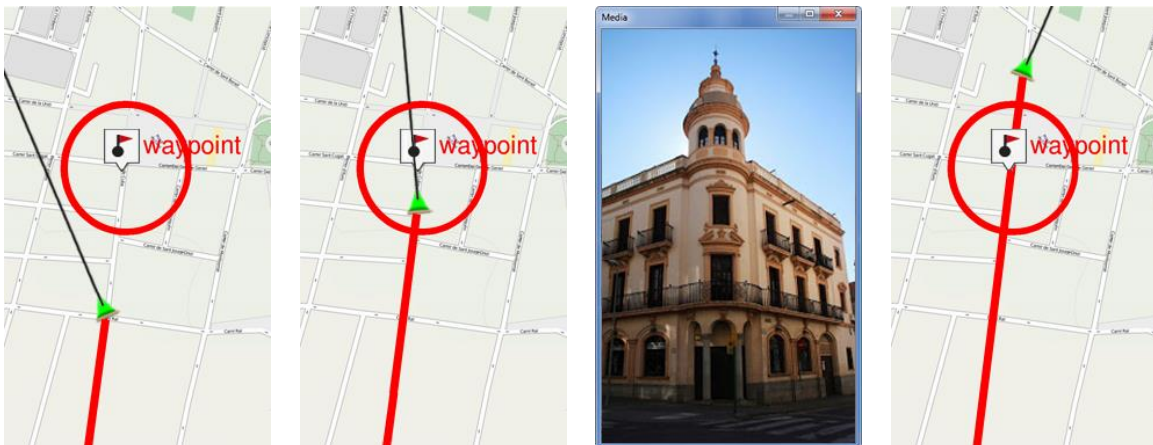
En navegar un itinerari, podeu seleccionar l'esdeveniment que ha de succeir per donar un waypoint per aconseguir i passar al següent waypoint de la ruta:

- **Passar al següent waypoint:**

- **Radi del següent waypoint:** Entri dins del radi del següent waypoint (només aquest serà vàlid).
- **Radi de qualsevol waypoint següent:** Entreu dins el radi de qualsevol dels següents waypoints (qualsevol waypoint després de l'actual serà vàlid).
- **Mode e-Roadbook:** A l'entrar al radi de qualsevol waypoint, s'hi apuntarà. En sortir-ne, s'apuntarà al següent waypoint. Al seguir un e-Roadbook cal mostrar la informació del waypoint actual mentre es trobi als seus voltants. D'aquesta manera podreu seguir correctament les instruccions per a cada punt.
- **Bisectriu dins del següent waypoint:** Entreu dins el radi del següent waypoint i creueu la bisectriu que forma amb l'anterior i el posterior.
- **Bisectriu dins següent waypoint o 10% del radi de qualsevol waypoint:** Igual que l'anterior, però en aquest cas si s'acosta molt a qualsevol waypoint (10% del vostre radi) es donarà com a aconseguit i s'apuntarà al següent waypoint.
- **Només barra botons:** No es canviarà automàticament al següent waypoint, només es podrà fer manualment des dels botons 'Següent waypoint' o 'Waypoint anterior' de la barra de botons.
- **Radi waypoints per defecte:** Assigneu un radi per defecte per als waypoints de les rutes, aquest serà el valor que s'assigni als waypoints que no disposin d'aquesta informació. Si un waypoint ja conté el seu propi valor de radi, aquest serà respectat. Però en cas que no en tinguis, s'utilitzaria el radi per defecte.

1.32.5ALARMA WAYPOINT

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Navegació > Alarma waypoint'



Durant la vostra navegació, Land us pot avisar quan us apropieu o arribeu a certs punts. Definiu una alarma perquè Land us avisi quan estigui a punt d'entrar en radi de qualsevol waypoint.

Alarma sonora a waypoints: Definiu també un so d'alarma.

Reproduir imatges/sons/textos/vídeos associats: Els fitxers associats es poden mostrar automàticament en entrar al radi d'aquest waypoint.

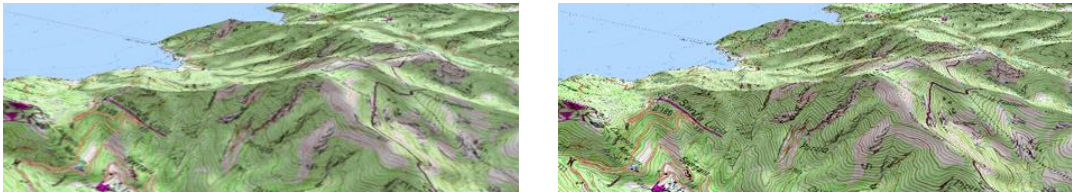
1.33 3D

1.33.1 GENERAL

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > 3D > General'

Land us ofereix una manera de visualització tridimensional que pot ser totalment personalitzada per aconseguir la millor perspectiva en cada moment:

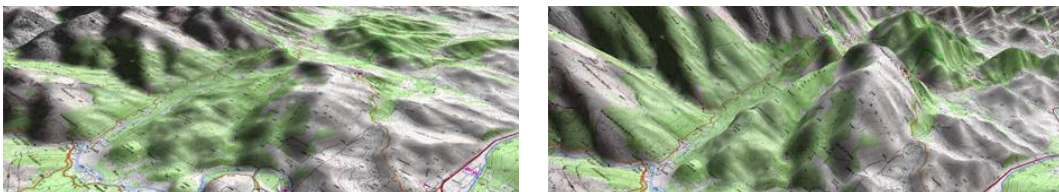
- **Qualitat 3D:** Personalitzeu la profunditat de la qualitat 3D a partir d'una llista de diferents graus.



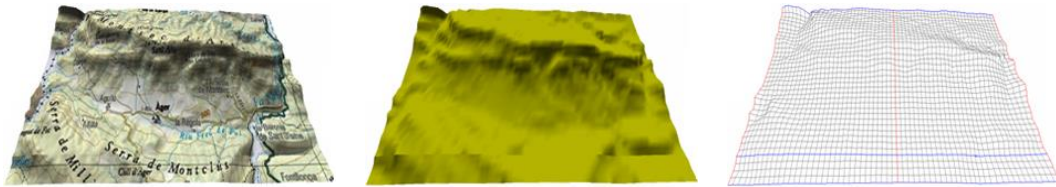
- **Màxim de tesselles a mostrar:** Definiu el nombre màxim de tesselles de mapa que voleu mostrar (com més tesselles mostri, més lentes es carregaran).



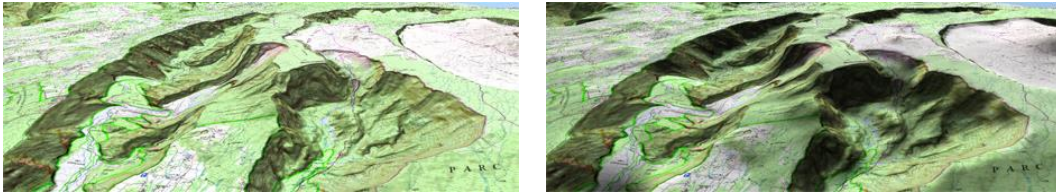
- **Exageració d'altitud:** Multipliqueu l'altitud del relleu per obtenir un efecte més clar en 3D.



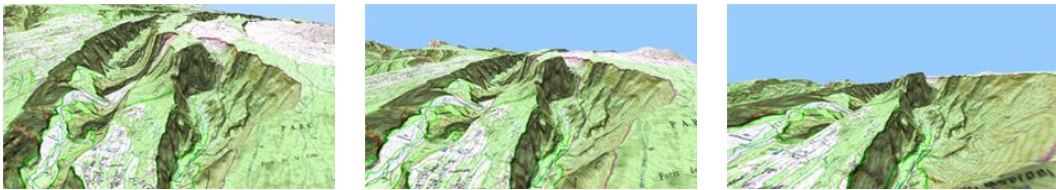
- **Mode de render:** Quan utilitzeu la visualització 3D, mostri la renderització dels mapes d'acord amb les vostres necessitats.



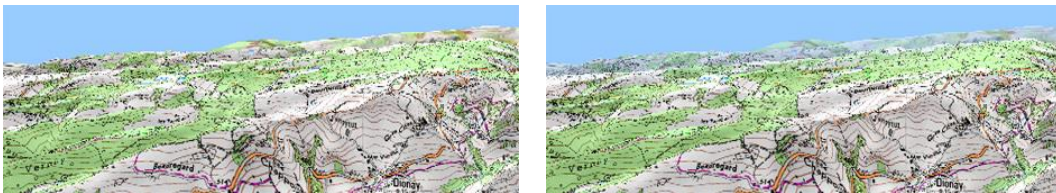
- **Ombrejat:** L'ombrejat del relleu es visualitzarà de manera més clara i atractiva en incorporar simulació d'ombres i realçant així les variacions del terreny.



- **Camp de visió:** Determineu l'angle des del qual es visualitzarà el mapa. En introduir angles superiors a 60 °, la vista simularà una càmera amb gran angular.



- **Horitzó nebulós:** La part més llunyana de la perspectiva es difuminarà, creant així un efecte de boira entre el cel i el mapa. Aquest efecte permet diferenciar ambdós elements amb més claredat.



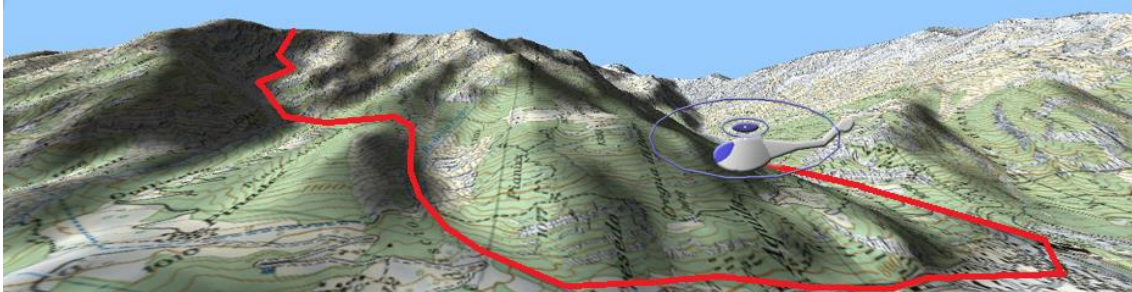
- **Buscar relleu en iniciar el visor 3D:** Quan utilitzeu la vista 3D, Land obrirà un mapa de relleu.



- **Nivell del mar:** Definiu el nivell actual del mar per representar situacions en què l'altitud actual és inferior al nivell del mar.

1.33.2 SIMULADOR

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > 3D > Simulador'

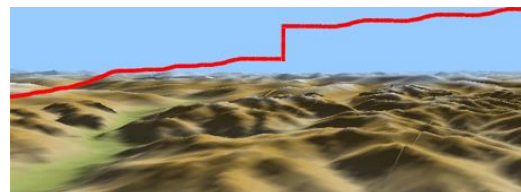
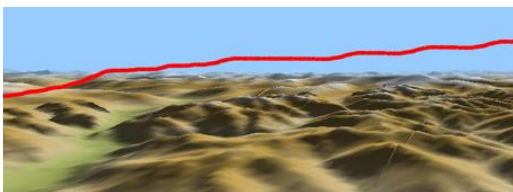


Land compta amb un simulador de vol que l'ajudarà a preparar les seves aventures com si estigués en aquesta localització, mogui's pel lloc com si volés en helicòpter. Configureu els controls de la funció '*Simulador de vol*':

- **Tipus de simulador:** Definiu el tipus de simulador que voleu utilitzar:



- **Simulador de vol:** La icona d'animació viatjarà lliurement a l'espai aeri.
- **Simulador de cotxe:** La icona d'animació viatjarà enganxada a la superfície del paisatge com si estigués atreta per la gravetat.
- **Mínima distància del sòl (només per a '*Simulador de vol*'):** Definiu l'altitud més baixa a la qual podeu volar el simulador de vol.



- **Velocitat vent:** Definiu la velocitat del vent durant les simulacions, augmenteu/reduïu la velocitat de la icona d'animació.
- **Velocitat sensor:** Moduleu la direcció de la velocitat que utilitzarà la icona d'animació durant les simulacions.



1.33.3 GIRA CONTÍNUAMENT 3D

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > 3D > Girar contínuament 3D'

Definiu com s'han de comportar els diferents modes de visualització de Land:

- **Velocitat de gir horitzontal:** Velocitat per a la component horitzontal de la rotació.
- **Velocitat de gir vertical:** Velocitat per a la component vertical de la rotació.
- **Velocitat de desplaçament:** Definiu la velocitat que Land utilitzarà per fer zoom en canviar a una altra posició.
- **Distància màxima:** Definiu la distància màxima sobre el nivell del terra en la qual el mapa quedarà fixat en fer zoom.

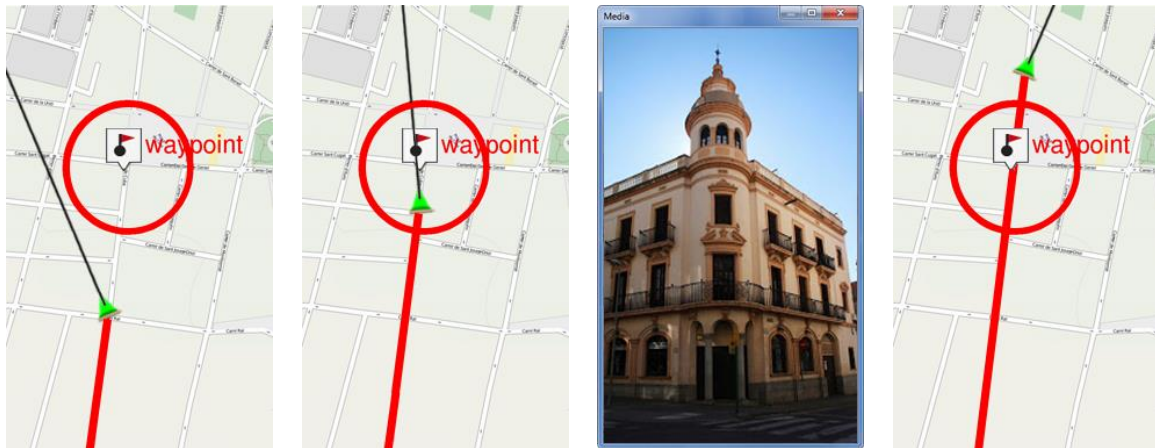


- **Distància mínima:** Definiu la distància mínima sobre el nivell del sòl en la qual el mapa quedarà fixat en fer zoom.



1.34 FOTOS

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Fotos'



Land us ofereix la possibilitat d'associar fàcilment a tot tipus de fotografies als seus waypoints/rutes. Personalitzi els seus itineraris associant fotos al lloc exacte on van ser preses.

- **Mostra miniatura al mapa:** Mostreu/Oculteu una fotografia en miniatura a la finestra del mapa.
- **Grandària de la miniatura:** Definiu la mida de la fotografia en miniatura a la finestra del mapa.
- **Imatge sempre visible durant animació:** La finestra amb la foto romandrà oberta durant les simulacions.
- **Mostrar la imatge:** Definiu l'interval de temps en què la finestra amb la foto romandrà oberta durant les simulacions.
- **Escriure nom de la foto:** Mostreu/Oculteu el nom de la foto al costat de la miniatura a la finestra del mapa.
- **Obrir fotos en subdirectoris:** Durant la importació de fotos, a més de la carpeta seleccionada, Land també pot obrir les imatges desades a subcarpetes.

1.35 VÍDEO

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Vídeo'



Land us ofereix una funció de vídeo que us pot resultar molt útil per gravar tot el que passi a la finestra de mapa. Enregistreu i revisqueu la creació, edició o simulació dels seus itineraris:

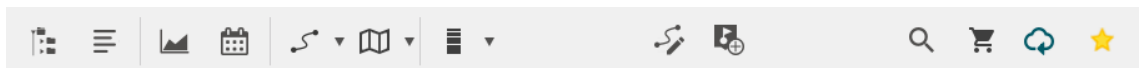
- **Capturadora de vídeo:** Si teniu algun dispositiu de vídeo, el captador de vídeo el detectarà.
- **Canal vídeo:** Detecció del senyal del canal de vídeo.
- **Capturadora àudio:** Si teniu algun dispositiu d'àudio, el captador d'àudio el detectarà.
- **Còdec de vídeo:** Definiu el tipus de còdec de vídeo que Land utilitzarà per defecte.
- **Còdec d'àudio:** Definiu el tipus de còdec d'àudio que Land utilitzarà per defecte.
- **Mode compressió:** Definiu el mode de compressió que Land utilitzarà per defecte.
- **Qualitat compressió:** Definiu la qualitat de la compressió que Land utilitzarà per defecte.
- **Imatges per segon:** Freqüència de presa de fotogrames durant les captures de vídeo.
- **Vista prèvia:** Mostreu/Oculteu una vista prèvia de la captura a temps real.
- **Camps a sobreposar:** Els camps de dades seleccionats es mostraran a la pantalla durant la captura de vídeo.

1.36 TECLES & BOTONS

Funciones accesibles desde: 'Menú principal > Archivo > Preferencias > Teclas & Botons'

Les barres i botons de Land poden ser configurats per adaptar-se a les seves necessitats, mostri només les eines que realment necessita:

- **Barra de botons:**



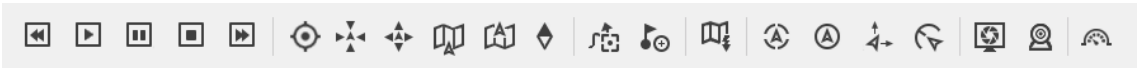
- **Barra de visualització 2D:**



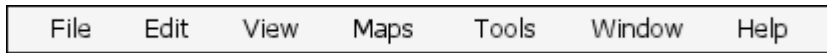
- **Barra de visualització 3D:**



- **Barra de navegació:**



- **Menú principal:**



- **Tecles ràpides:**

 Ctrl+P	Open Profile	 Ctrl+G	Altitude Graph
 Ctrl+S	Save all	 Shift+Ctrl+A	Close all
 Ctrl+D	Distance measurement	 Ctrl+F7	Previous zoom

- **Barra botons vertical:**



1.37 JOYSTICK

Funcions accessibles des de: 'Menú principal > Arxiu > Preferències > Joystick'



També podeu gestionar els diferents modes de visualització de Land connectant un joystick al vostre ordinador. Un cop Land hagi reconegut el nou perifèric, heu d'assignar la funció de cada botó i de l'eix del joystick. Personalitzeu l'ús del perifèric d'acord amb les vostres preferències:

- **Utilitza joystick aquí:** Definiu en quines vistes voleu utilitzar el joystick (el maneig del joystick pot ser diferent segons cada tipus de vista):

- **Simulació**
 - **Animació**
 - **Vista 2D**
 - **Vista 3D**
- **Eixos:** Definiu una funció per a cada eix del joystick (vista-rumb, motor, fre, vista-capseig...).
 - **Botons:** Definiu una funció per a cada botó (nou waypoint, disparar waypoint, només so de tret, frens, elevació ràpida, descens ràpid...).

6 ANNEX: CAMPS DE DADES

En aquesta secció podreu revisar la llista completa de tots els camps de dades de Land. Aquests camps es mostraran a les pàgines de dades i a les propietats dels objectes.

Distàncies

- **Desviació de ruta:** Distància respecte de la ruta activa.
- **Distància TrackAttack:** Distància entre la seva posició actual i la posició del 'TrackAttack'.
- **Distància a següent radar:** Distància fins al següent radar.
- **Distància al destí:** Distància a destí (últim waypoint de la ruta).
- **Distància a següent:** Distància fins al següent waypoint.
- **Odòmetre tram:** Distància transcorreguda des de l'inici del tram actual fins a la posició actual. Aquest valor es reinicia automàticament al començar un tram nou.
- **Hodòmetre perfil:** Distància acumulada del perfil actual (senderisme, bici de muntanya...). A l'apagar TwoNav, aquest valor no es reinicia automàticament.
- **Percentatge ruta:** Percentatge de la ruta que ja ha estat recorregut.
- **Hodòmetre total:** Distància acumulada de tots els itineraris. Al apagar el GPS, aquest valor no es reinicia automàticament. El GPS pot calcular la distància total usant càlculs de dades.
- **Hodòmetre sortida:** Distància acumulada del vostre itinerari actual. A l'apagar el GPS, aquest valor es reinicia automàticament.

Altituds

- **Altitud següent:** Altitud fins al següent waypoint.
- **Altitud:** Altitud per sobre del nivell del mar.
- **Desnivell a destí:** Diferència entre l'altitud de destí i l'altitud actual.
- **Desnivell a següent:** Diferència entre l'altitud del següent waypoint i l'altitud actual.
- **Altitud sobre el terra:** Altitud des del terra.
- **Ascensió a destinació:** Ascens fins arribar a destinació.
- **Altitud baromètrica:** Altitud actual percebuda per l'altímetre baromètric.
- **Productivitat real:** Profunditat actual segons la carta nàutica.
- **Profunditat a següent:** Profunditat del següent waypoint.
- **Profunditat en línia de proa:** Profunditat actual a la línia de proa.
- **Altitud GPS:** Altitud actual percebuda mitjançant satèl·lits pel sistema GPS.
- **Impremta:** Representació gràfica del track realitzat.
- **Altitud del sòl:** Altitud del sòl proporcionada pel mapa relleu 3D (*.CDEM).
- **Ascensió tram:** Suma de les ascensions realitzades des de l'inici del tram actual fins a la posició actual.
- **Descens tram:** Suma dels descensos realitzats des de l'inici del tram actual fins a la posició actual.
- **Altitud màxima:** Altitud màxima aconseguida en aquest itinerari.
- **Pendent:** Pendent del moviment actual.
- **Pendent a següent:** Pendent fins a la distància fixada al camp '*Distància pendent següent*'.
- **Ascensió de sortida:** Suma de les ascensions realitzades des de la sortida fins a la posició actual.
- **Descens de sortida:** Suma dels descensos realitzats des de la sortida fins a la posició actual.

Temps

- **Cronòmetre:** Començarà a comptar quan s'iniciï manualment.
- **Hora estimada a destí:** Hora estimada d'arribada a destí, últim punt de l'itinerari (a velocitat actual).
- **Hora estimada a següent:** Hora estimada d'arribada al següent waypoint (a velocitat actual).
- **Temps estimat a destí:** Temps estimat d'arribada a destí, darrer punt de l'itinerari (a velocitat actual).
- **Temps estimat a destí (creuer):** Temps estimat d'arribada a destinació, darrer punt de l'itinerari (a velocitat de creuer).
- **Temps estimat a següent:** Temps estimat d'arribada al waypoint següent (a velocitat actual).
- **Temps estimat a següent (creuer):** Temps estimat d'arribada al següent waypoint (a velocitat de creuer).
- **Cronòmetre tram:** Temps transcorregut des de l'inici del tram actual fins a la posició actual.
- **Temps aturat:** Temps total sense generar moviment.
- **Alba:** Hora de l'alba.
- **Posta de sol:** Hora de la posta de sol.
- **Hora:** Hora actual segons la zona horària seleccionada.
- **Temps TrackAttack:** Temps entre la seva posició actual i la posició del 'TrackAttack'.
- **Temps en moviment:** Total de temps en moviment.
- **Temps sense paquet:** Temps transcorregut des de la darrera vegada es va rebre senyal de GPS.

Velocitats

- **Ritme actual:** Velocitat en minuts/quilòmetre.
- **Velocitat mitjana tram:** Mitjana de tots els valors de velocitat des de l'inici del tram actual fins a la posició actual.
- **Ritme tram:** Mitjana de tots els valors de ritme des de l'inici del tram actual fins a la posició actual (velocitat en minuts/quilòmetre).

- **Velocitat màxima:** Velocitat màxima durant el vostre itinerari actual.
- **Velocitat mitjana en moviment:** Mitjana de totes les velocitats per sobre de la velocitat mínima de moviment.
- **Velocitat mitjana:** Mitjana de tots els valors de velocitat.
- **Ritme mitjà mitjana:** Mitjana de tots els valors de ritme per sobre de la velocitat en moviment.
- **Ritme mitjà:** Mitjana de tots els valors de ritme.
- **Ritme en moviment:** Mitjana de tots els valors de ritme per sobre de la velocitat mínima de moviment.
- **Velocitat següent radar:** Velocitat màxima permesa al següent radar.
- **Acceleració normal:** Valor d'acceleració en direcció perpendicular al moviment (en moviments circulars).
- **Velocitat mitjana parcial:** Mitjana de tots els valors de velocitat des de l'inici del vostre itinerari fins aquest moment.
- **Velocitat:** Velocitat actual.
- **Límit velocitat:** Límit de velocitat establert a la carretera actual.
- **Acceleració tangencial:** Acceleració tangencial a la mateixa direcció lineal del moviment.
- **Velocitat rumb bo:** Component de la velocitat a la direcció correcta cap al següent waypoint.
- **Velocitat vertical:** Velocitat de descens (component vertical de la velocitat).

Rumbs

- **Rumb:** Direcció segons el sistema GPS.
- **Rumb a següent:** Rumb fins al següent waypoint.
- **Brúixola:** Direcció següent sobre el pla horitzontal.
- **Fletxa GOTO:** Fletxa que indica la direcció al següent waypoint.
- **Rumb magnètic:** Direcció següent segons la brúixola interna del GPS.

Esforç

- **% FCR:** Freqüència cardíaca en repòs.
- **% Freqüència cardíaca màxima:** Freqüència cardíaca màxima.
- **Potència acumulada:** Suma de potència des de la sortida fins a la posició actual.
- **Cadència:** Cadència en aquest mateix moment(basat a la freqüència de pedaleig).
- **Potència actual:** Potència en aquest mateix moment (basat a la freqüència de pedaleig).
- **Zona freqüència cardíaca (%Màx.):** Zones predefinides d'intensitat cardíaca.
- **Zona freqüència cardíaca (%Màx.-Repòs):** Zones predefinides d'intensitat cardíaca (freqüència cardíaca en repòs).
- **Freqüència cardíaca:** Freqüència cardíaca en aquest mateix moment.
- **Cadència instantània:** Cadència en aquest mateix moment (basat en les dades del mesurador de potència).
- **Potència instantània:** Potència en aquest mateix moment (basat en les dades del mesurador de potència).
- **Suavitat pedal esquerre (o combinat):** Grau de suavitat amb què es transmet la potència al pedal esquerre.
- **Efectivitat per motor esquerre:** Quanta de la potència transmesa al pedal esquerre ho està empenyent realment cap endavant.
- **Potència màxima:** Potència màxima des de l'inici de l'itinerari.
- **Potència mitjana:** Mitjana de tots els valors de potència.
- **OCA:** Optimum chainring angle.
- **Potència pedal:** Potència relativa esquerra-dreta.
- **Potenciòmetre:** Potència de la darrera pedalada.
- **Suavitat pedal dret:** Grau de suavitat amb què es transmet la potència al pedal dret.
- **Efectivitat per motor dret:** Quanta de la potència transmesa al pedal dret ho està empenyent realment cap endavant.
- **Energia total:** Energia total de l'odòmetre.

- **Energia de sortida:** Energia parcial de l'odòmetre.

GPS

- **Coordenades:** Coordenades de la vostra posició actual.
- **Diferencial GPS:** Aporta informació complementària per corregir inexactituds del receptor de satèl·lits.
- **HDOP:** Horitzontal Dilution of Precision (estimació de la precisió actual del GPS).
- **PDOP:** Position Dilution Of Precision (estimació de la precisió de posició del GPS).
- **Precisió:** Marge d'error del GPS.
- **Satèl·lits en ús:** Quantitat de satèl·lits que percep el sistema.
- **VDP:** Vertical Dilution Of Precision (estimació de la precisió vertical del GPS).

Vol

- **Altitud sobre el terra:** Altitud des del terra.
- **L/D gol:** Quocient de planeig (glide ratio) mínim requerit per arribar a Gol (passant pels waypoints intermedis) (distància a Gol partit per altitud sobre el terra del gol).
- **L/D finesa instantània:** Quocient de planeig que calcula distància recorreguda horitzontalment entre la baixada (Glide ratio). Una relació L/D gran indica un bon planeig, mentre que una petita indica un descens ràpid.
- **L/D requerit:** Quocient de planeig (glide ratio) mínim requerit per arribar al següent waypoint (distància al waypoint partida per altitud sobre el nivell del terra del waypoint).
- **Altitud del sòl:** Altitud del sòl proporcionada pel mapa relleu 3D (*.CDEM).
- **Pendent a següent waypoint:** Pendent restant fins a assolir el proper waypoint.
- **Pendent a destí:** Pendent restant fins a assolir el destí.
- **Velocitat vertical:** Velocitat de descens (component vertical de la velocitat).

General

- **Pressió atmosfèrica:** Pressió atmosfèrica actual calculada mitjançant l'altímetre baromètric.
- **Bateria:** Estat de càrrega actual de la bateria.

- **Població:** Població actual.
- **Esbós:** Imatge sobre futures maniobres.
- **Tram actual:** Identifica el tram on es troba en aquest moment.
- **Nom del fitxer:** Nom del fitxer de track carregat en aquest moment.
- **Memòria lliure:** Memòria lliure del sistema.
- **Nom següent waypoint:** Nom del proper waypoint.
- **Icona waypoint següent2:** Icona associada al waypoint que segueix el següent waypoint.
- **Nombre de punts:** Nombre de punts desats fins a la posició actual.
- **Nom del lloc:** Nom de l'element a la posició actual.
- **Icona de radar:** Mostra una icona a l'entrar al radi d'un radar.
- **Radi de gir:** Radi de gir que està prenent en aquest moment.
- **Humitat relativa:** Taxa d'humitat actual.
- **Panell informatiu:** Si el vostre mapa disponible d'indicacions vials, aquestes seran mostrades.
- **Temperatura:** Temperatura actual.
- **Memòria virtual lliure:** Memòria virtual disponible al dispositiu.

NOTA: *A causa de les restriccions de cada plataforma, algunes funcions poden estar disponibles només a certes plataformes.*
