

LOWRANCE®

ELITE FS™

MANUEL UTILISATEUR FRANÇAIS



ELITE FS™ 7

ELITE FS™ 9

Préface

Clause de non-responsabilité

Comme Navico améliore continuellement ce produit, nous nous réservons le droit d'y apporter des modifications, sans que pour autant celles-ci soient indiquées dans la présente version du manuel. Pour toute information complémentaire, veuillez consulter votre distributeur.

Le propriétaire est le seul responsable de l'installation et de l'utilisation du matériel et doit s'assurer qu'il ne provoque pas d'accidents, de blessures ou de dommages matériels. L'utilisateur de ce produit est l'unique responsable du respect des règles de sécurité maritime.

NAVICO HOLDING AS. ET SES FILIALES, SUCCURSALES ET SOCIÉTÉS AFFILIÉES REJETTENT TOUTE RESPONSABILITÉ EN CAS DE MAUVAISE UTILISATION DE CE PRODUIT QUI SERAIT SUSCEPTIBLE DE PROVOQUER DES ACCIDENTS OU DES DOMMAGES, OU D'ENFREINDRE LA LOI.

Le présent manuel décrit la version du produit en cours au moment où ce document a été imprimé. Navico Holding AS. et ses filiales, succursales et sociétés affiliées se réservent le droit de modifier les spécifications sans préavis.

Langue gouvernante

la présente déclaration, les manuels d'instructions, les modes d'emploi et toute autre information relative au produit (la documentation) pourraient être traduits ou ont été traduits à partir d'une autre langue (Traduction). Dans le cas de conflits entre une traduction quelconque de la Documentation, la version anglaise de la Documentation sera la seule version officielle de la Documentation.

Marques

®Reg. U.S. Pat. & Tm. OFF et ™ marques de droit commun. Rendez-vous sur www.navico.com/intellectual-property pour consulter les droits de marque de Navico Holding AS.

- Navico® est une marque de Navico Holding AS.
- Lowrance® est une marque de Navico Holding AS.
- C-MAP® est une marque de Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ est une marque de Navico Holding AS.

- BEP® est une marque de POWER PRODUCTS, LLC.
- Bluetooth® est une marque de Bluetooth SIG, Inc.
- Broadband Radar™ est une marque de Navico Holding AS.
- C-Monster™ est une marque de JL Marine Systems, Inc.
- CZone® est une marque de Power Products LLC.
- DownScan Imaging™ est une marque de Navico Holding AS.
- DownScan Overlay® est une marque de Navico Holding AS.
- Easy Routing™ est une marque de Navico Holding AS.
- ELITE FS™ est une marque de Navico Holding AS.
- Evinrude® est une marque de Bombardier Recreational Products (BRP) US, Inc.
- FishReveal™ est une marque de Navico Holding AS.
- Genesis® est une marque de Navico Holding AS.
- Halo® est une marque de Navico Holding AS.
- Link™ est une marque de Navico Holding AS.
- LiveSight™ est une marque de Navico Holding AS.
- Mercury®, Mercury Marine®, VesselView® et SmartCraft® sont des marques de Brunswick Corporation.
- NAC™ est une marque de Navico Holding AS.
- Navionics® est une marque de Navionics S.r.l.
- NMEA® et NMEA 2000® sont des marques de la National Marine Electronics Association.
- Power-Pole® est une marque de JL Marine Systems, Inc.
- SD™ et microSD™ sont des marques commerciales de SD-3C, LLC.
- SiriusXM® est une marque de Sirius XM Radio Inc.
- SonicHub® est une marque de Navico Holding AS.
- StructureMap™ est une marque de Navico Holding AS.
- Suzuki® est une marque de Suzuki Motor Corporation.
- Yamaha® est une marque de Yamaha Corporation.

Copyright

Copyright © 2020 Navico Holding AS.

Garantie

Le contrat de garantie est un document fourni indépendamment de cette notice. Pour toute demande relative à la garantie, veuillez consulter le site Web concernant votre appareil ou système :

www.lowrance.com

Déclaration de conformité

Déclarations

Les déclarations de conformité correspondantes sont disponibles à l'adresse suivante :

www.lowrance.com

Europe

Nous, Navico, déclarons par la présente, sous notre responsabilité exclusive, que le produit est conforme :

- à la norme CE au titre de la directive RED 2014/53/EU ;

États-Unis d'Amérique du Nord

Nous, Navico, déclarons par la présente, sous notre responsabilité exclusive, que le produit est conforme :

- à la section 15 des directives FCC. L'utilisation de l'appareil est sujette au respect des deux conditions suivantes : (1) l'appareil ne doit pas générer d'interférences nuisibles et (2) l'appareil doit accepter toutes les interférences reçues, y compris celles susceptibles de provoquer un fonctionnement non souhaité.

⚠ Avertissement: Les changements apportés par l'utilisateur, non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité, sont susceptibles d'annuler l'autorisation d'utilisation de l'appareil.

➔ Remarque: Cet appareil génère, utilise et peut émettre de l'énergie en fréquence radio et pourrait, s'il n'était pas installé et utilisé selon les instructions, générer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, aucune garantie n'est donnée que des interférences ne seront pas générées dans une installation en particulier. Si cet appareil provoque des interférences nuisibles à la réception de radio ou de télévision, ce qui peut être constaté en allumant et en éteignant l'appareil, nous incitons l'utilisateur à tenter d'éliminer ces interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception
- Augmenter la distance entre l'appareil et le récepteur

- Connecter l'appareil sur une alimentation autre que celle sur laquelle est branché le récepteur
- Consulter le revendeur ou un technicien expérimenté.

ISDE Canada

Cet appareil est conforme aux normes CNR sans licence d'ISDE (Innovation, Sciences et Développement économique) Canada. Son utilisation est sujette au respect des deux conditions suivantes: (1) cet appareil ne peut pas émettre d'interférences et (2) cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences pouvant provoquer un fonctionnement indésirable.

Australie et Nouvelle Zélande

Nous, Navico, déclarons par la présente, sous notre responsabilité exclusive, que le produit est conforme :

- aux critères requis pour les appareils de niveau 2 de la norme 2017 sur les communications radio (compatibilité électromagnétique) ;
- à la norme 2014 sur les communications radio (appareils de courte portée).

Utilisation d'Internet

Certaines fonctionnalités de ce produit utilisent une connexion Internet pour effectuer des téléchargements de données.

L'utilisation d'Internet via une connexion Internet de téléphone portable ou via une connexion de type paiement par Mo peut nécessiter une utilisation importante de données. Votre fournisseur de service peut vous facturer des frais en fonction de la quantité de données que vous transférez. En cas de doute, contactez votre fournisseur de services pour vérifier le prix et les restrictions.

À propos de ce manuel

Les images utilisées dans ce manuel d'utilisation peuvent ne pas correspondre exactement à l'écran de votre appareil.

Version du manuel

Ce manuel est écrit pour la première version logicielle. Le manuel est continuellement mis à jour afin de l'adapter aux nouvelles

versions du logiciel. Il peut exister des addenda contenant la description des modifications.

Vous pouvez télécharger la dernière version disponible du manuel et les addenda existants sur le site Web suivant :

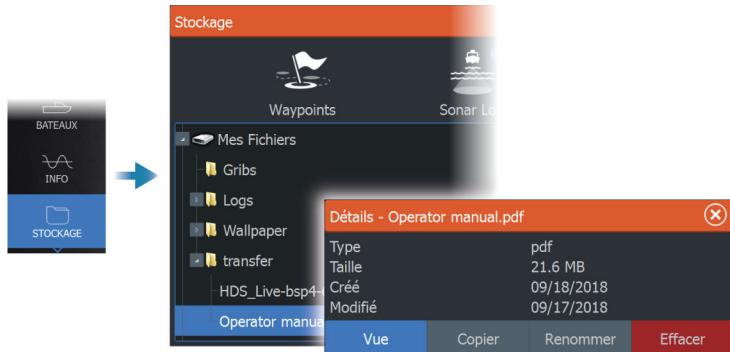
- www.lowrance.com

Affichage du manuel sur l'écran

Le lecteur de fichiers PDF intégré à l'appareil permet la lecture des manuels et des autres fichiers PDF à l'écran.

Les manuels peuvent être consultés à partir d'un périphérique de stockage connecté à l'appareil ou copiés sur la mémoire interne de l'appareil.

Voici un exemple de nom de fichier de manuel. Les noms de fichier des manuels peuvent varier en fonction de l'appareil.



Sommaire

17 Principes de base

- 17 Touches de contrôle
- 18 Activation et désactivation du système
- 19 Page Accueil (Home)
- 20 Pages d'application
- 21 Pages à plusieurs fenêtres
- 22 Menus
- 22 Boîte de dialogue Contrôles système
- 24 Capture d'écran

25 Personnalisation de votre système

- 25 Personnalisation de l'arrière-plan de la page Accueil
- 25 Ajustement du fractionnement dans les pages à plusieurs fenêtres
- 26 Calque de données
- 26 Personnalisation des pages favorites
- 27 Configuration des touches d'accès rapide
- 28 Activation ou désactivation des fonctionnalités

29 Cartes

- 29 Fenêtre de carte
- 29 Données Carte
- 30 Sélection d'une source de carte
- 30 Symbole du bateau
- 30 Zoom sur la carte
- 30 Déplacement panoramique sur une carte
- 31 Orientation de la carte
- 32 Voir Devant
- 32 Affichage des informations sur les éléments de la carte
- 32 Utilisation du curseur dans la fenêtre
- 34 Trouver des objets sur des fenêtres de carte
- 34 Cartes 3D
- 35 Superposition sur carte
- 37 Cartes C-MAP
- 42 Cartes Navionics
- 47 Paramètres de carte

50 Waypoints, routes et traces

- 50 Boîtes de dialogue Waypoints, Routes et Traces

50	Utilisation de la fonctionnalité de synchronisation
51	Waypoints
54	Routes
59	Traces

62 Navigation

62	À propos de la navigation
62	Fenêtre Pilote
63	Naviguer jusqu'à la position du curseur
63	Suivre une route
65	Navigation avec le pilotage automatique
65	Navigation Settings

68 Sondeur

68	Image
68	Sources multiples
69	Zoom sur l'image
69	Utilisation du curseur sur l'image
70	Affichage de l'historique
70	Enregistrement des données de journal
71	Téléchargement d'historiques de sondeur vers C-MAP Genesis
72	Configuration de l'image
74	Options avancées
76	Plus d'options
79	Réglages du sondeur

80 SideScan

80	À propos de la fonctionnalité SideScan
80	Fenêtre SideScan
80	Zoom sur l'image
81	Utilisation du curseur dans la fenêtre
81	Affichage de l'historique
81	Enregistrement des données SideScan
81	Configuration de l'image
83	Options avancées
83	Plus d'options

84 Downscan

84	À propos de la fonctionnalité DownScan
84	Fenêtre DownScan

- 84 Zoom sur l'image
- 85 Utilisation du curseur dans la fenêtre
- 85 Affichage de l'historique DownScan
- 85 Enregistrement des données DownScan
- 85 Configuration de l'image DownScan
- 87 Options avancées
- 87 Plus d'options

90 Sondeur 3D

- 90 À propos du sondeur 3D
- 90 Conditions requises
- 90 Fenêtre 3D
- 91 Zoom sur l'image
- 91 Utilisation du curseur sur une image 3D
- 91 Sauvegarder des waypoints
- 92 Options du mode 3D
- 93 Représentation des poissons
- 93 Visualisation de l'historique des images
- 94 Configuration de l'image
- 95 Options avancées
- 96 Plus d'options
- 97 Réglages du sondeur

98 LiveSight

- 98 Conditions requises
- 98 À propos
- 98 Assistant de démarrage
- 99 Fenêtres LiveSight
- 99 Zoom sur l'image
- 99 Utilisation du curseur dans la fenêtre
- 100 Arrêt du sondeur
- 100 Enregistrement de vidéos LiveSight
- 100 Personnalisation des paramètres de l'image
- 101 Plus d'options
- 102 Paramètres LiveSight

103 ActiveTarget

- 103 À propos d'ActiveTarget
- 103 Fenêtre Forward ActiveTarget
- 104 Fenêtre Down ActiveTarget

- 105 Fenêtre Scout ActiveTarget
- 105 Zoom sur l'image
- 105 Arrêt du sondeur
- 105 Utilisation du curseur dans la fenêtre
- 106 Enregistrement de vidéos ActiveTarget
- 106 Modes et paramètres d'image
- 108 Plus d'options
- 109 Paramètres ActiveTarget

110 StructureMap

- 110 À propos de StructureMap
- 110 Image StructureMap
- 110 Sources StructureMap
- 111 Conseils avec StructureMap
- 112 Utilisation de StructureMap avec des relevés cartographiques
- 112 Options structure

114 Instruments

- 114 À propos des fenêtres Instruments
- 114 Ajouter tableau de bord
- 116 Sélectionner un tableau de bord

117 Pilote automatique hors-bord

- 117 Sécurité d'utilisation du pilote automatique
- 118 Sélection du pilote automatique actif
- 118 Contrôleur de pilote automatique de moteurs hors-bord (NAC-1)
- 119 Activation et désactivation du pilote automatique
- 119 Indication du pilote automatique
- 119 Modes de pilotage automatique
- 126 Paramètres du pilote automatique

128 Pilote automatique de moteur électrique avant

- 128 Sécurité d'utilisation du pilote automatique
- 129 Pupitre de commande du pilote automatique pour moteur électrique avant
- 129 Activation et désactivation du pilote automatique
- 130 Indication du pilote automatique
- 130 Modes de pilotage automatique
- 134 Contrôle de la vitesse du moteur électrique avant
- 134 Enregistrement et sauvegarde d'une trace

135 Paramètres du pilote automatique

138 Audio

138 À propos de la fonction audio
138 Contrôleur audio
138 Configuration du système audio
139 Sélection de la source audio
139 Utilisation d'une radio AM/FM
140 Visionner un DVD

141 Radar

141 À propos du radar
141 Radar pris en charge
141 Fenêtre du radar
142 Radar double
143 Superposition du radar
143 Modes de fonctionnement du radar
144 Portée du radar
145 Réglage de l'image radar
147 Utilisation du curseur dans la fenêtre du radar
147 Options avancées de radar
149 Options vue du radar
155 Marqueurs EBL/VRM
157 Définition d'une zone de garde autour de votre bateau
158 Cibles MARPA
160 Paramètres Radar

162 AIS

162 À propos du système AIS
162 Sélection d'une cible AIS
162 Recherche de bateaux AIS
163 Affichage des informations relatives à une cible
164 Appel d'un bateau AIS
164 AIS SART
166 Alarmes du bateau
166 Symboles des cibles AIS
167 Réglages du bateau

169 Météo SiriusXM

169 Conditions requises

- 169 À propos du service météo SiriusXM
- 169 Fenêtre d'état Sirius
- 170 Fenêtre de météo Sirius
- 171 Affichage des informations météorologiques détaillées
- 172 Météo locale
- 172 Superposition cartographique Fish
- 173 Options météo
- 176 Alarmes météo

178 Alarmes

- 178 À propos du système d'alarme
- 178 Type de messages
- 178 Indication d'alarme
- 179 Confirmation d'un message
- 179 Réglage Alarmes
- 179 Boîtes de dialogue de l'alarme

181 Connexion Internet

- 181 Utilisation d'Internet
- 181 Connexion Ethernet
- 181 Connexion WiFi
- 181 Paramètres sans fil

185 Contrôle à distance de l'écran multifonctions

- 185 Options de contrôle à distance
- 185 Smartphones et tablettes

189 Utilisation de votre téléphone avec l'écran multifonctions

- 189 À propos de l'intégration du téléphone
- 189 Connexion et couplage avec un téléphone
- 190 Notifications de téléphone
- 192 Dépannage des problèmes liés au téléphone
- 194 Gestion des appareils Bluetooth

195 Maintenance

- 195 Maintenance préventive
- 195 Vérification des connecteurs
- 195 Nettoyage de l'unité d'affichage
- 195 Étalonnage de l'écran tactile

- 196 Enregistrement de données NMEA
- 196 Mises à jour logicielles
- 199 Rapport de service
- 200 Sauvegarde des données de votre système

204 Simulateur

- 204 À propos
- 204 Mode Retail (Démonstration de vente)
- 204 Fichiers source du simulateur
- 205 Réglages avancés Simulateur

206 Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants

- 206 Intégration SmartCraft VesselView
- 207 Intégration de moteur Suzuki
- 207 Intégration de moteur Yamaha
- 207 Evinrude
- 208 Ancrages Power-Pole
- 209 Module de charge Power-Pole
- 211 Intégration CZone de BEP
- 211 Commutation numérique CZone

214 Barre d'outils

- 214 Waypoints
- 214 Alarmes
- 214 Bateaux
- 214 Info
- 214 Stockage
- 215 Téléphone
- 215 Boutique

216 Configuration du système

- 216 Premier démarrage
- 216 Séquence de paramétrage du logiciel
- 216 Paramètres système
- 220 Option Features
- 221 Services
- 221 Alarmes
- 222 Réglages du sondeur
- 228 Paramètres du pilote automatique
- 233 Installation du radar

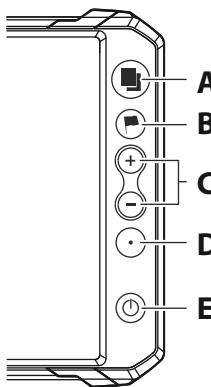
- 238 Paramètres carburant
- 242 Paramètres sans fil
- 242 Paramètres réseau

247 Données prises en charge

- 247 Liste des PGN compatibles NMEA 2000

Principes de base

Touches de contrôle



A Touche Pages

- Appuyez une fois sur la touche pour activer la page d'accueil ; appuyez brièvement à plusieurs reprises pour faire défiler les pages en favoris.

B Touche Waypoint

- Appuyez sur cette touche pour ouvrir la boîte de dialogue New waypoint.
- Appuyez deux fois sur cette touche pour enregistrer un waypoint.
- Maintenez la touche enfoncée pour activer la boîte de dialogue Find.

C Touches de zoom avant/arrière

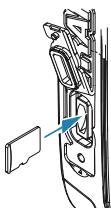
- Appuyez pour effectuer un zoom sur l'image.
- Appuyez simultanément sur les deux touches pour sauvegarder un waypoint Homme à la mer (MOB) à la position actuelle du bateau.

D Accès rapide

- Utilisez l'option d'accès rapide dans la boîte de dialogue System settings pour configurer la touche.

E Touche Marche/arrêt

- Appuyez sur cette touche pour mettre l'appareil sous tension.
- Maintenez la touche enfoncée pour éteindre l'appareil.
- Lorsque l'appareil est allumé, appuyez une fois sur cette touche pour afficher la boîte de dialogue System Controls ; appuyez brièvement à plusieurs reprises pour modifier la luminosité du rétroéclairage.



Lecteur de carte

Une carte mémoire peut être utilisée pour stocker :

- des données cartographiques ;
- Mises à jour logicielles
- des données utilisateur à transférer ;
- Enregistrement des données utilisateur
- une sauvegarde du système.

→ **Remarque :** Ne pas télécharger, transférer ou copier de fichiers sur une carte. Vous risqueriez d'endommager les informations cartographiques de la carte.

→ **Remarque :** Utilisez des cartes mémoire de 32 Go maximum. Certaines cartes de capacité supérieure peuvent également être utilisées, mais nécessitent un formatage NTFS.

Le clapet de protection doit toujours être refermé immédiatement après l'insertion ou le retrait d'une carte afin de garantir l'étanchéité parfaite du lecteur.

Activation et désactivation du système

Le système est mis sous tension en appuyant sur la touche Marche/arrêt.

Maintenez la touche Marche/arrêt enfoncée pour mettre l'appareil hors tension.

Si vous relâchez la touche Marche/arrêt avant la fin de la procédure d'arrêt, la mise hors tension est annulée.

Vous pouvez également désactiver l'appareil à partir de la boîte de dialogue Contrôles système.

Premier démarrage

Lors du premier démarrage de l'appareil ou après une remise à zéro, l'appareil affiche une série de boîtes de dialogue. Répondez à l'invite de la boîte de dialogue pour effectuer les réglages fondamentaux.

Vous pouvez personnaliser l'installation et modifier ultérieurement les paramètres à l'aide des boîtes de dialogue des paramètres système.

Mode Standby (Veille)

En mode Standby (Veille), le sondeur et le rétroéclairage de l'écran et des touches sont éteints pour des raisons d'économie d'énergie. Le système continue à fonctionner en arrière-plan.

Vous pouvez sélectionner le mode Standby depuis la boîte de dialogue Contrôles système.

Passez du mode Standby au fonctionnement normal en appuyant brièvement sur la touche Marche/arrêt.

Page Accueil (Home)



La page Accueil est accessible à partir de n'importe quel emplacement en appuyant brièvement sur la touche Pages.

A Paramètres

Ouvre la boîte de dialogue Paramètres. Permet de configurer le système.

B Applications

Sélectionnez un bouton pour afficher l'application en plein écran.

Maintenez un bouton enfoncé pour afficher les pages avec partage rapide prédéfinies pour l'application.

C Bouton Fermer

Sélectionnez ce bouton pour quitter la page Home (Accueil) et retourner à la page active précédente.

D Favoris

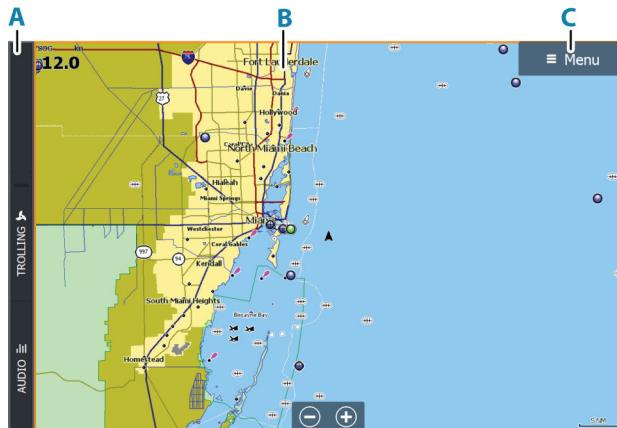
Sélectionnez un bouton pour afficher la combinaison des fenêtres.

Maintenez un bouton Favori enfoncé pour accéder au mode Éditer de la fenêtre Favoris.

E Barre d'outils

Sélectionnez un bouton pour accéder aux boîtes de dialogue utilisées pour exécuter une tâche ou pour consulter des informations enregistrées.

Pages d'application



A Barre de contrôle

B Fenêtre des applications

C Bouton Menu

Pages partagées prédéfinies

Une page partagée prédéfinie affiche plusieurs pages d'application par écran.

Vous pouvez ajuster le partage sur une page partagée prédéfinie. Reportez-vous à la section "*Ajustement du fractionnement dans les pages à plusieurs fenêtres*" à la page 25.



Barre des favoris

La barre des favoris répertorie les pages préconfigurées et les pages favorites que vous avez créées. Sélectionnez un bouton de page favorite pour ouvrir la page.

Les pages favorites peuvent être des pages à une ou plusieurs fenêtres.

La barre des favoris propose également des outils d'édition de page favorite. Toutes les pages favorites peuvent être modifiées. Pour plus d'informations sur l'ajout et la modification de pages favorites, reportez-vous à la section "*Personnalisation des pages favorites*" à la page 26.

Pages à plusieurs fenêtres

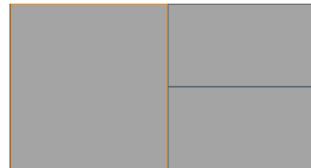
Vous pouvez ajuster la taille des fenêtres d'une page à plusieurs fenêtres dans la boîte de dialogue Contrôles système. Reportez-vous à la section "*Ajustement du fractionnement dans les pages à plusieurs fenêtres*" à la page 25.

Dans une page combinée, une seule fenêtre à la fois peut être active. La fenêtre active est signalée par un cadre.

Vous pouvez seulement accéder au menu d'une fenêtre active.



Page à 2 fenêtres



Page à 3 fenêtres

Menus

Pour afficher un menu de fenêtre :

- Sélectionnez le bouton Menu.

Pour retourner au niveau de menu précédent :

- Sélectionnez l'option Back (Retour) dans le menu.

Pour masquer un menu de fenêtre :

- Faites défiler le menu vers la droite

Boîte de dialogue Contrôles système

La boîte de dialogue Contrôles système permet d'accéder rapidement aux principaux paramètres système.

Les boutons affichés dans la boîte de dialogue peuvent varier selon le mode de fonctionnement et l'équipement connecté.

Pour les fonctions qui peuvent être activées ou désactivées, une barre orange au-dessus du bouton indique que la fonction est activée.

Pour afficher la boîte de dialogue, vous pouvez :

- appuyer sur la touche Marche/arrêt ;



Éclairage de l'affichage

Luminosité

Vous pouvez aussi faire défiler les niveaux de rétroéclairage prédéfinis en appuyant brièvement sur la touche Marche/arrêt.

Le rétro-éclairage de l'affichage peut être réglé à partir de la boîte de dialogue Contrôles système.

Mode nuit

Le mode nuit peut être activé à partir de la boîte de dialogue Contrôles système.

L'option Mode nuit optimise la palette de couleurs pour les conditions de faible éclairage.

Verrouillage de l'écran tactile

Vous pouvez verrouiller temporairement l'écran tactile pour éviter toute utilisation accidentelle du système.

Vous pouvez verrouiller l'écran tactile à partir de la boîte de dialogue Contrôles système.

Une fois l'écran tactile verrouillé, vous pouvez continuer d'utiliser l'appareil à l'aide des touches.

Pour annuler la fonction de verrouillage, appuyez sur la touche Marche/arrêt.

Application mobile Lowrance disponible

L'application mobile Lowrance est disponible au téléchargement à partir de l'App Store ou de Google Play.

Consultez l'application sur l'App Store pour connaître les versions du système d'exploitation prises en charge.

Utilisez l'application mobile Lowrance pour :

- Enregistrez votre appareil
- Obtenez l'assistance clientèle pour votre appareil
- Obtenez des cartes à jour et des cartes hors ligne
- Accédez à des manuels, des guides et bien plus encore
- Télécharger les mises à jour logicielles.
- Synchronisez tous les waypoints, itinéraires et traces grâce au Cloud

Capture d'écran

Pour faire une capture d'écran :

- Appuyez simultanément sur la touche Pages et sur la touche Marche/arrêt.

Les captures d'écran sont enregistrées dans la mémoire interne.

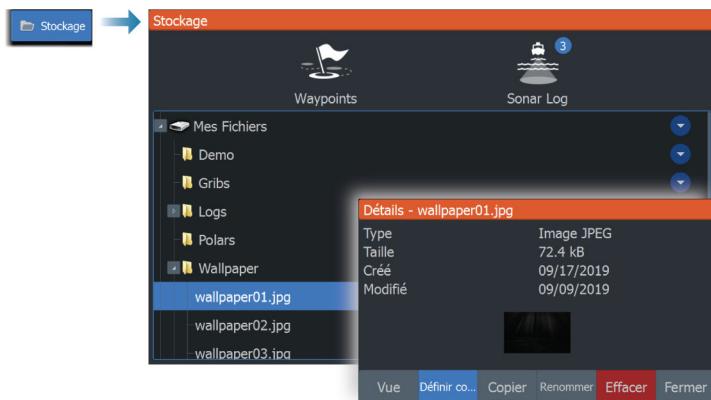
2

Personnalisation de votre système

Personnalisation de l'arrière-plan de la page Accueil

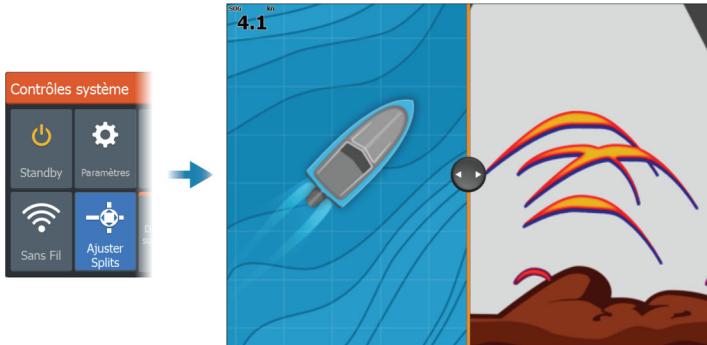
L'arrière-plan de la page Accueil (Home) peut être personnalisé. Vous pouvez sélectionner l'une des images incluses dans le système ou choisir votre propre image au format .jpg ou .png.

Les images sont accessibles à tout emplacement visible dans le navigateur de stockage. Lorsqu'une image est choisie comme arrière-plan, elle est automatiquement copiée dans le dossier Arrière-plan.



Ajustement du fractionnement dans les pages à plusieurs fenêtres

1. Ouvrez la page à plusieurs fenêtres.
2. Ouvrez la boîte de dialogue System Controls (Contrôles système).
3. Sélectionnez l'option Ajuster Splits. L'icône de réglage s'affiche sur la page à plusieurs fenêtres.
4. Sélectionnez l'icône de réglage et déplacez le fractionnement jusqu'à l'emplacement souhaité.
5. Utilisez les options de menu pour enregistrer ou annuler vos modifications.



Calque de données

Vous pouvez superposer n'importe quelles données sur les pages de carte et de sondeur. La superposition des données est définie individuellement pour chaque page par défaut ainsi que pour les pages favorites et les pages partagées prédefinies.

La superposition peut se composer de n'importe quelles données disponibles sur le réseau.

Pour activer ou désactiver la superposition de données, accédez à la boîte de dialogue Contrôles système.



Éditer les données en superposition

Utilisez le bouton Edit overlay (Éditer superposition) de la boîte de dialogue System Controls (Contrôles système) pour modifier les données de superposition.

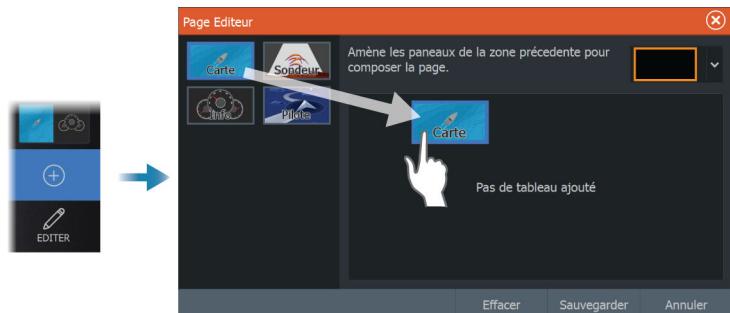
En mode édition, sélectionnez la superposition de données à modifier, puis :

- utilisez l'option de menu pour modifier ou configurer les données ;
- faites glisser la zone des données de superposition pour repositionner la superposition.

Personnalisation des pages favorites

Ajout de nouvelles pages favorites

Utilisez l'icône d'ajout dans la fenêtre de la page d'accueil pour ajouter une page favorite. Dans la boîte de dialogue Page Editor, faites glisser et déposez les fenêtres à inclure dans la page favorite.



Éditer des pages favorites

Selectionnez le bouton d'édition située dans la fenêtre des favoris, puis :

- sélectionnez l'icône X sur un bouton favori pour supprimer la page
- Sélectionnez l'icône Outil sur un bouton favori pour afficher la boîte de dialogue de l'éditeur de page



Configuration des touches d'accès rapide

Les touches d'accès rapide peuvent être configurées. Reportez-vous à "Paramètres système" à la page 216.

Activation ou désactivation des fonctionnalités

Un appareil compatible connecté à l'appareil devrait être automatiquement identifié par le système. Sinon, activez la fonctionnalité à partir de la boîte de dialogue des paramètres avancés. Reportez-vous à "*Avance*" à la page 219.

3

Cartes

Fenêtre de carte



- A** Indicateur Nord
- B** Bateau
- C** Échelle de la carte
- D** Grille*
- E** Cercles*

* Éléments de carte facultatifs. Pour activer ou désactiver individuellement des éléments de carte facultatifs, accédez à la boîte de dialogue Chart settings (Paramètres de la carte).

Données Carte

Le système peut également être fourni avec une cartographie préchargée.

Pour consulter la liste complète des cartes prises en charge, rendez-vous sur le site Web du produit.

→ **Remarque :** Les options du menu de la carte varient en fonction de la carte que vous utilisez.

Les cartes sur lesquelles est enregistrée la cartographie peuvent être partagées sur le réseau Ethernet, de sorte que vous n'avez besoin que d'une seule carte SD par bateau pour la cartographie.

→ **Remarque :** Si vous retirez la carte de données cartographiques, le système ne bascule pas automatiquement sur la cartographie préchargée. Une carte à basse résolution est affichée jusqu'à ce que vous réinsériez la carte ou que vous reveniez manuellement à la cartographie préchargée.

Selection d'une source de carte



Le menu répertorie les sources de carte disponibles.

Si des sources de carte identiques sont disponibles, le système sélectionne automatiquement la carte la plus détaillée pour la région affichée.

Affichage des sources de carte double

Si vous avez d'autres sources de cartes disponibles, vous pouvez afficher deux sources de cartes différentes simultanément sur une page qui dispose de deux fenêtres de carte.

Activez chaque page de carte et sélectionnez sa source dans le menu.

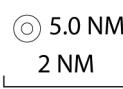
Symbole du bateau



Lorsque le système a une position GPS valide verrouillée, le symbole du bateau indique sa position. Lorsque le signal GPS est absent, le symbole du bateau affiche un point d'interrogation.

En l'absence d'information de cap, l'icône du bateau s'oriente d'elle-même à l'aide du COG (route fond).

Zoom sur la carte



L'échelle de portée de la carte et l'intervalle entre les cercles (lorsque la fonction est activée) sont affichés dans la fenêtre de carte. Pour modifier l'échelle de la carte, vous devez effectuer un zoom avant ou arrière.

Déplacement panoramique sur une carte

Vous pouvez déplacer la carte dans n'importe quelle direction :

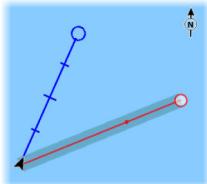
- Glissement de l'écran

Orientation de la carte



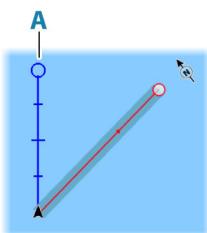
Vous pouvez spécifier la manière dont la carte est orientée dans la fenêtre.

North Up



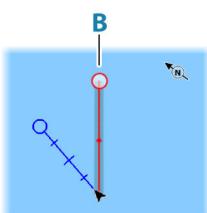
Affiche la carte avec le nord en haut de l'écran.

Head Up



Affiche la carte avec le cap du bateau (**A**) orienté vers le haut. Les informations de cap proviennent du compas. Si aucune donnée de cap n'est disponible, le cap par rapport au fond (COG) donné par le GPS est utilisé.

Course Up



L'orientation de la carte est différente selon que vous êtes en train de naviguer ou non :

- En cours de navigation : la ligne de cap souhaitée (**B**) est orientée vers le haut.
- En dehors de la navigation : la direction vers laquelle le bateau fait route (COG) est indiquée en haut.



Voir Devant

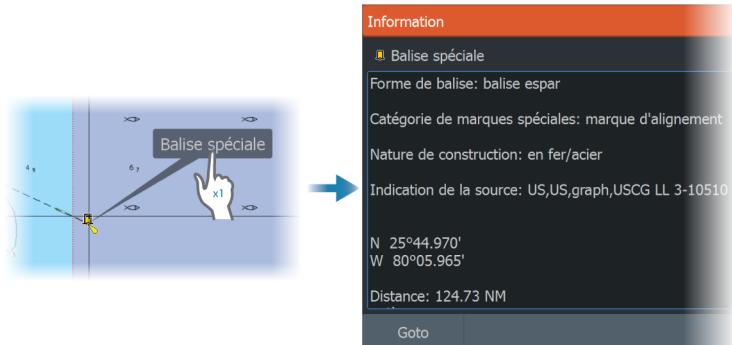
Déplace l'icône du bateau dans la fenêtre afin d'optimiser la vue à l'avant du bateau.

Affichage des informations sur les éléments de la carte

Lorsque vous sélectionnez un élément de la carte, un waypoint, une route ou une cible, les informations de base sur l'élément sélectionné s'affichent. Sélectionnez la fenêtre contextuelle de l'élément de la carte pour afficher toutes les informations disponibles pour cet élément. Vous pouvez également activer la boîte de dialogue des informations détaillées depuis le menu.

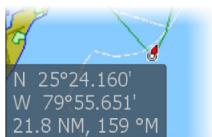
→ **Remarque :** Si vous visualisez des cartes C-MAP applicables sur votre système, vous pouvez sélectionner des objets marins pour afficher des informations sur les services et le contenu multimédia disponible (photos) associés à l'emplacement ou à l'objet.

→ **Remarque :** Les informations contextuelles doivent être activées dans les paramètres de la carte pour pouvoir afficher les principales informations de l'objet.



Utilisation du curseur dans la fenêtre

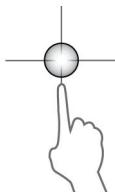
Par défaut, le curseur n'apparaît pas dans la fenêtre.



Lorsque le curseur est actif, la fenêtre de position du curseur s'affiche. Lorsque le curseur est actif, la carte n'effectue pas de mouvement panoramique ou rotatif pour suivre le bateau.

Goto Curseur

Vous pouvez commencer à naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option Go to Cursor (Aller au curseur) dans le menu.



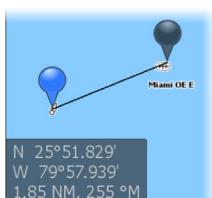
Fonction d'assistance du curseur

La fonction d'assistance du curseur permet un réglage et un placement précis du curseur sans recouvrir les détails avec votre doigt.

Activez le curseur sur l'écran et maintenez votre doigt appuyé sur l'écran pour passer du symbole de curseur à un cercle de sélection apparaissant au-dessus de votre doigt.

Sans retirer votre doigt de l'écran, faites glisser le cercle de sélection sur la position souhaitée.

Lorsque vous retirez votre doigt de l'écran, le curseur revient à la normale.



Mesure de distances

Vous pouvez utiliser le curseur pour mesurer la distance entre votre bateau et une position sélectionnée ou entre 2 points de la fenêtre de carte.

1. Positionnez le curseur à l'endroit jusqu'auquel vous voulez mesurer la distance. Démarrerez la fonction de mesure à partir du menu
 - Les icônes de mesure apparaissent avec une ligne tracée entre le centre du bateau et la position du curseur, et la distance s'affiche dans la fenêtre d'information du curseur.
 2. Vous pouvez repositionner les points de mesure en faisant glisser l'une des icônes alors que la fonction de mesure est active.
- **Remarque :** Le cap est toujours mesuré de l'icône grise à l'icône bleue.

Vous pouvez également démarrer la fonction de mesure alors que le curseur n'est pas actif. Les deux icônes de mesure sont alors initialement situées à la position du bateau. L'icône grise suit le

bateau lorsque celui-ci se déplace, tandis que l'icône bleue reste à la position définie lorsque vous avez activé la fonction. Vous pouvez ensuite repositionner les points de mesure en faisant glisser l'une des icônes.

Pour mettre fin à la fonction de mesure, sélectionnez l'option Mesure terminée.

Trouver des objets sur des fenêtres de carte

Vous pouvez rechercher d'autres bateaux et différents éléments de carte à partir d'une fenêtre de carte.

Activez le curseur sur la fenêtre pour effectuer une recherche à partir de la position du curseur. Si le curseur n'est pas actif, le système recherche les éléments à partir de la position du bateau.



→ **Remarque :** Vous devez disposer d'un abonnement au service SiriusXM Marine pour pouvoir chercher les stations de ravitaillement.

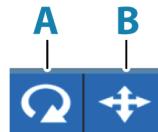
→ **Remarque :** Pour rechercher des bateaux, vous devez disposer d'un récepteur AIS connecté.

Cartes 3D

L'option 3D offre une vue graphique tridimensionnelle des contours des zones de terre et de mer.

→ **Remarque :** Tous les types de cartes fonctionnent en mode 3D, mais sans la cartographie 3D pour la zone appropriée, la carte apparaît plane.

Lorsque l'option de carte 3D est sélectionnée, les icônes de rotation (**A**) et de panoramique (**B**) apparaissent sur la fenêtre de carte.



Contrôler l'angle de vue

Vous pouvez contrôler l'angle de vue en sélectionnant l'icône de rotation, puis de panoramique dans la fenêtre de carte.

- Pour changer la direction dans laquelle vous visionnez, faites un déplacement panoramique horizontal
- Pour changer l'angle d'inclinaison de la vue, faites un déplacement panoramique vertical

→ **Remarque :** Lorsque la vue est centrée sur le bateau, seul l'angle d'inclinaison peut être modifié. Le sens de la vue est contrôlé par le réglage de l'orientation de la carte. Reportez-vous à la section "*Orientation de la carte*" à la page 31.

Déplacement panoramique sur une carte 3D

Vous pouvez déplacer la carte dans toutes les directions en sélectionnant l'icône de panoramique et en faisant un déplacement panoramique dans la direction souhaitée.

Pour remettre la carte en position bateau, utilisez l'option Retour au bateau.

Superposition sur carte



Vous pouvez ajouter des superpositions à la fenêtre de carte.

Lorsqu'une superposition est sélectionnée, le menu de la carte se développe pour inclure les principales options de menu disponibles pour la superposition sélectionnée.

Des informations sur les options des superpositions sont décrites plus en détail ci-dessous ou dans des sections distinctes de ce manuel.

Genesis Live

→ **Remarque :** Uniquement disponible lors de l'affichage d'une carte Lowrance ou C-MAP.

Genesis Live est une fonctionnalité en temps réel qui permet à l'appareil de créer une superposition de lignes de sonde basée sur les relevés en temps réel. Les relevés Genesis Live sont enregistrés sur la carte mémoire de l'appareil et consultés sur celle-ci.

En cas de retrait de la carte mémoire ou de manque d'espace libre sur celle-ci, la fonctionnalité se désactive et l'option n'est plus accessible dans le menu.

- Plus une zone est couverte dans les relevés en temps réel, plus les résultats seront précis sur les cartes Genesis Live.
- Genesis Live présente une précision jusqu'à 20 noeuds.
- Genesis Live peut enregistrer des données à partir d'une sonde.
- L'appareil doté d'une carte mémoire se charge de l'enregistrement et de l'affichage des données. Les cartes Genesis Live ne sont pas partagées sur le réseau.

→ **Remarque :** Les données Genesis Live ne sont pas corrigées en fonction des marées.

requis

Une carte mémoire vierge ou une carte mémoire avec de l'espace libre est nécessaire pour enregistrer et superposer Genesis Live.

→ **Remarque :** N'utilisez pas de cartes graphiques pour enregistrer des données Genesis Live.

Options du menu Genesis Live



Transparence

Permet de régler la transparence de la superposition.

Intervalle de contour

Définit la densité des lignes de sonde qui s'affichent en temps réel.

Palette Profondeur

Permet de contrôler la palette de couleurs utilisée pour colorer les zones de profondeur.

- Synchronisation avec la carte : permet de synchroniser la couche Genesis Live avec la même palette de couleurs que la palette de profondeur de carte définie dans le menu de la carte (dans les options Carte, Vue, Palette Profondeur). Cette option permet également de définir les palettes personnalisées dans le menu de la carte et de les appliquer à la couche Genesis Live.
- Navigation : utilise la palette de navigation.
- Ombrage des profondeurs : utilise la palette d'ombrage des profondeurs.

- Carte papier : utilise la palette de la carte papier.
- Ombrage de sécurité : utilise la profondeur de sécurité pour ombrer la couleur de la zone qui est inférieure à la profondeur de sécurité définie. Permet également d'utiliser l'option Profondeur de sécurité dans le menu Genesis Live.

Profondeur de sécurité

Permet de définir la profondeur de sécurité. Les zones qui sont moins profondes que la profondeur minimale de sécurité sont ombrées. Cette option est uniquement disponible lorsque la palette d'ombrage de sécurité est sélectionnée.

Cartes C-MAP

Toutes les options de menu possibles pour les cartes C-MAP sont décrites ci-dessous. Les fonctions et les options de menu peuvent varier selon les cartes utilisées. Cette section présente les menus d'une carte C-MAP.

→ **Remarque :** Les options de menu sont grises sur la carte lorsque la fonctionnalité correspondante n'est pas disponible.

Courants et marées C-MAP

Le système peut afficher un aperçu des courants et marées C-MAP. Grâce à ces informations, il est possible de prédire les horaires, le niveau, la direction et la force des marées et des courants. Cet outil est important pour la planification d'un trajet et la navigation.

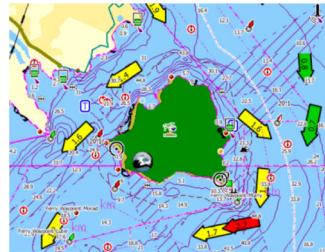
À des niveaux de zoom élevés, les marées et les courants sont représentés sous la forme d'une icône carrée comprenant la lettre **T** (« Tides », marées) ou **C** (« Current », courant). Lorsque vous sélectionnez l'une des icônes de marée ou de courant, les informations actuelles pour cette position s'affichent.

Vous pouvez afficher les données de courant dynamiques en effectuant un zoom avant avec une portée de zoom de 1 mille nautique. Avec ce niveau de zoom, l'icône de courant devient une icône animée et dynamique qui affiche la vitesse et la direction du courant. Les icônes dynamiques sont colorées en noir (6 noeuds ou plus), rouge (2 noeuds ou plus, et inférieur ou égal à 6 noeuds), jaune (1 noeud ou plus, et inférieur ou égal à 2 noeuds) ou vert (inférieur ou égal à 1 noeud), selon le courant à cette position.

S'il n'y a pas de courant (0 noeuds), l'icône sera blanche et carrée.



Icônes de courants et de marées statiques



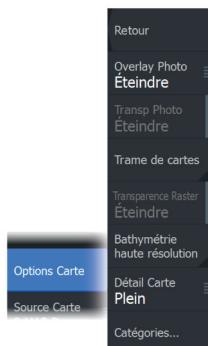
Icônes de courants dynamiques

Options spécifiques de cartes C-MAP

Overlay Photo

La fonction Overlay Photo vous permet d'afficher des photos satellite d'une zone en superposition sur la carte. La disponibilité de ces photos est limitée à certaines régions et aux versions cartographiques.

Vous pouvez visualiser les superpositions de photos en mode 2D ou 3D.



Pas d'Overlay Photo



Overlay Photo, terre seule



Overlay Photo intégral

Transparence photos

La transparence photos définit le niveau d'opacité de la superposition de photo. Avec un réglage de transparence minimum, les détails de la carte sont presque masqués par la photo.



Transparence minimum



Transparence à 80

Cartes raster

Bascule la vue sur un mode similaire à une carte papier traditionnelle.

Transparence Raster

Contrôle la transparence des images Raster.

High resolution bathymetry (Bathymétrie haute résolution)

Active et désactive une plus grande concentration des lignes de sonde.

Détails de la carte

- Full (Complet) : fournit toutes les informations disponibles pour la carte utilisée.
- Medium (Moyen) : fournit un minimum d'informations suffisant à la navigation.
- Low (Bas) : fournit des informations de base qui ne peuvent être supprimées, dont les informations requises dans toutes les zones géographiques. Il n'est pas suffisant pour garantir une navigation sûre.

Catégories de cartes

Plusieurs catégories et sous-catégories sont incluses. Vous pouvez activer ou désactiver chaque catégorie individuellement selon les informations que vous souhaitez afficher.

Les catégories répertoriées dans la boîte de dialogue dépendent des cartes utilisées.

Relief ombré

Applique un effet ombré au relief des fonds marins.

Pas de contours

Supprime les lignes de sonde de la carte.

Palette Profondeur

Contrôle la palette de profondeur palette utilisée sur la carte.



Filtre de profondeur

Masque les valeurs de profondeur inférieures à la limite de filtre de profondeur sélectionnée.

Profondeur de sécurité

Les cartes utilisent différentes nuances de couleurs pour distinguer les eaux peu profondes des eaux profondes. Après avoir activé la palette de profondeur/la profondeur de sécurité, spécifiez la limite de profondeur de sécurité désirée et la couleur/l'ombrage pour différentes profondeurs.

Ombrage

Ombre différentes zones des fonds marins, selon la catégorie d'ombrage sélectionnée.

→ **Remarque :** L'ombrage des couches de composition et de végétation ne s'applique pas aux cartes C-MAP.



Profondeur 1 et Profondeur 2

Valeurs de profondeur prédéfinies qui ombrent différentes profondeurs avec des couleurs différentes.

Personnalisation

Sélectionnez une ligne dans la boîte de dialogue Custom Shading ou l'option Add Point pour ouvrir la boîte de dialogue Edit. Dans la boîte de dialogue Edit, sélectionnez un champ (Depth, Color ou Opacity) pour spécifier le seuil de profondeur, la couleur ou l'opacité (transparence) de la nuance de couleur pour la profondeur.



Dans l'exemple suivant, une profondeur d'eau de 5 à 10 mètres est représentée par une nuance de jaune sur la carte lorsque Depth 1 est la nuance sélectionnée dans le menu.



Renfort 3D

Les paramètres graphiques sont uniquement disponibles en mode 3D. Le renfort est un multiplicateur appliqué aux collines sur terre et aux dépressions en mer pour les faire apparaître plus grandes ou plus profondes.

→ **Remarque :** Cette option est grisée si les données ne sont pas disponibles sur la carte insérée.

Couche Genesis

La couche Genesis affiche des contours haute résolution grâce aux contributions des utilisateurs de Genesis ayant passé un contrôle qualité.

Cette option permet d'activer et de désactiver la couche Genesis sur l'image de la carte.

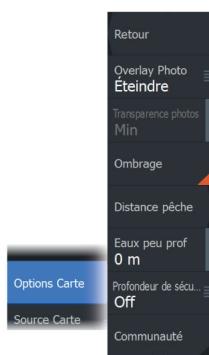
Disponible uniquement si la carte C-MAP contient des données de couche Genesis.

Cartes Navionics

Certaines fonctions Navionics nécessitent les données les plus récentes de Navionics. Pour ces fonctions, un message s'affiche indiquant que la fonction n'est pas disponible si vous ne disposez pas des cartes Navionics appropriées ou si la carte n'est pas dans l'appareil. Pour plus d'informations sur les éléments requis pour ces fonctions, consultez www.navionics.com.

Un message peut également s'afficher si vous essayez d'utiliser une fonction restreinte lorsque la carte des cartes Navionics n'est pas activée. Pour activer la carte, contactez Navionics.

Options spécifiques de cartes Navionics



Overlay Photo (*Superposition de photos*)

La fonction Overlay Photo vous permet d'afficher des photos satellite d'une zone en superposition sur la carte. La disponibilité de ces photos est limitée à certaines régions et aux versions cartographiques.

Vous pouvez visualiser les superpositions de photos en mode 2D ou 3D.



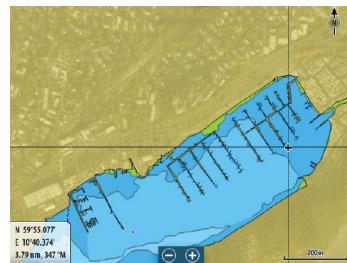
Pas d'Overlay Photo

Overlay Photo, terre seule

Overlay Photo intégral

Transparence photos

La transparence photos définit le niveau d'opacité de la superposition de photo. Avec un réglage de transparence minimum, les détails de la carte sont presque masqués par la photo.



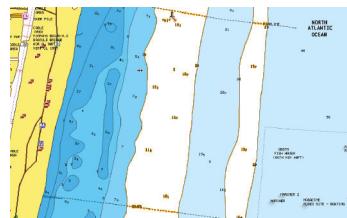
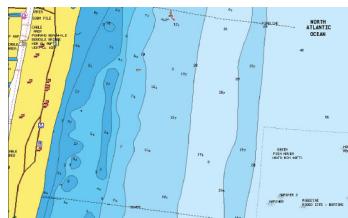
Ombrage de la carte

L'ombrage ajoute des informations de terrain à la carte.

Échelle de pêche

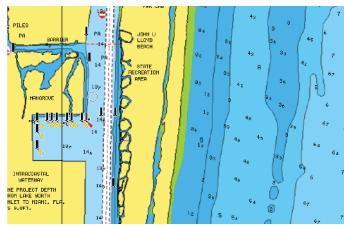
Sélectionnez une échelle de profondeur pour laquelle Navionics utilise une couleur blanche.

Cela vous permet de mettre en surbrillance une échelle spécifique de profondeurs pertinentes aux activités de pêche. L'échelle est précise dans la mesure où les données cartographiques de sondes le sont aussi. Autrement dit, si la carte contient des intervalles de 5 mètres seulement pour les lignes de sonde, l'ombrage de profondeur est arrondi à la ligne de sonde la plus proche disponible.

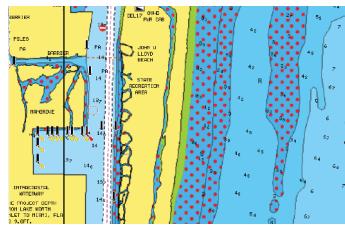


Hauts-fonds en surbrillance

Cette option permet de mettre en évidence les eaux peu profondes dont la profondeur se situe entre 0 et la profondeur sélectionnée (jusqu'à 10 mètres/30 pieds).



Sans fond en surbrillance



Haut-fonds en surbrillance : 0 m - 3 m

Profondeur de sécurité

Les cartes Navionics représentent les différentes profondeurs par différentes teintes de bleu.

La profondeur de sécurité, sur la base d'une limite sélectionnée, est représentée sans nuance de bleu.

→ **Remarque :** La base de données intégrée à Navionics fournit des données jusqu'à une profondeur de 20 m, limite au-delà de laquelle tout est représenté en blanc.

Modifications de la communauté

Bascule sur le calque de carte incluant les modifications Navionics. Il s'agit d'informations utilisateur ou de modifications chargées dans la communauté Navionics par des utilisateurs et rendues disponibles dans les cartes Navionics.

Pour en savoir plus, reportez-vous aux informations Navionics fournies avec votre carte ou consultez le site Web de Navionics : www.navionics.com.

SonarChart

Le système prend en charge la fonction Navionics SonarChart.

SonarChart affiche une carte bathymétrique montrant un détail de contour en haute résolution et des données de navigation standard. Pour plus d'informations, consultez www.navionics.com.



SonarChart Live

SonarChart Live est une fonction en temps réel qui permet à l'appareil de créer une superposition de lignes de sonde basée sur vos propres relevés.

Lorsque vous sélectionnez une superposition SonarChart Live, le menu se développe et affiche les options de SonarChart Live.

Transparence

La superposition SonarChart Live est dessinée au-dessus des autres données de la carte. Les données de la carte sont entièrement recouvertes avec une transparence minimale. Réglez la transparence pour mieux voir les détails de la carte.

Profondeur minimum (Minimum depth)

Règle ce que SonarChart Live considère comme profondeur de sécurité. Cela affecte les couleurs de la zone SonarChart Live.

Lorsque le bateau approche de la profondeur de sécurité, la zone SonarChart Live passe progressivement du simple gris/blanc au rouge.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Historique SCL

Sélectionnez pour afficher les données précédemment enregistrées sur la superposition de carte.

➔ **Remarque :** SonarChart Live n'enregistre pas pendant l'affichage des fichiers d'historique SCL.

Densité SC

Contrôle la densité des contours SonarChart et SonarChart Live.

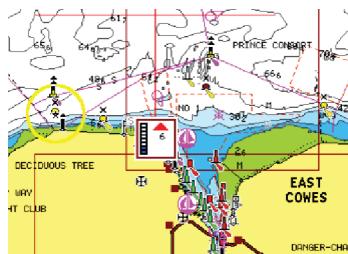
Fonds marins en couleur

Permet d'activer/de désactiver les fonds marins colorés en rouge.

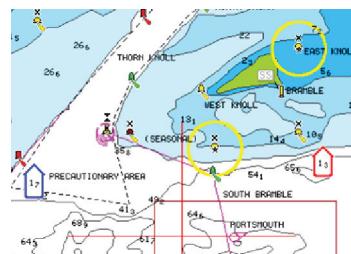
Icônes Marées et courants dynamiques Navionics

Affiche les marées et les courants avec une valeur et une flèche au lieu des icônes losange utilisées pour les informations de marées et de courants statiques.

Les données de marée et de courant disponibles dans les cartes Navionics sont associées à une date et une heure spécifiques. Le système anime les flèches et/ou jauge pour afficher l'évolution des marées et des courants dans le temps.



Informations de marées dynamiques



Informations de courants dynamiques

Les icônes et symboles suivants sont utilisés :

Vitesse du courant



La longueur de la flèche dépend de la vitesse, et le symbole pivote en fonction de la direction du flux. Le taux de flux est indiqué à l'intérieur du symbole de flèche. Le symbole rouge est utilisé lorsque la vitesse du courant augmente et le symbole bleu est utilisé lorsqu'elle diminue.

Hauteur de marée



La jauge présente 8 étiquettes et est définie en fonction de la valeur max/min absolue du jour évalué. Le symbole rouge est utilisé lorsque la marée monte et le symbole bleu est utilisé lorsqu'elle descend.

→ **Remarque :** Toutes les valeurs numériques sont affichées dans les unités de système appropriées (unité de mesure) définies par l'utilisateur.

Filtre rochers

Masque les rochers identifiés sur la carte en dessous d'une certaine profondeur.

Cela vous permet de désencombrer les cartes dans les zones où se trouvent un grand nombre de rochers à des profondeurs largement au-delà du tirant d'eau de votre bateau.

Contours profondeur

Détermine les contours affichés sur la carte jusqu'à la valeur sélectionnée comme profondeur de sécurité.

Type de présentation

Affiche des informations de cartographie marine, telles que les symboles, les couleurs de la carte de navigation et la formulation utilisée pour les types de présentation International et États-Unis.

Annotation

Détermine quelles informations de zone, telles que le nom des positions et les notes de zone, sont affichées.

Détails carte

Permet de sélectionner différents niveaux d'informations géographiques.

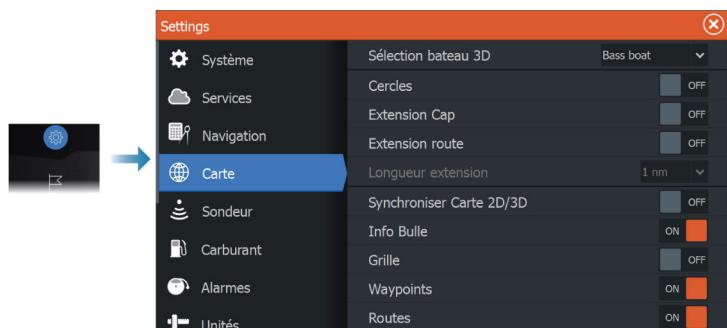
Easy View

Cette fonction d'agrandissement augmente la taille des éléments et du texte de la carte.

→ **Remarque :** Il n'est indiqué nulle part sur la carte que cette fonction est active.

Paramètres de carte

Les options de la boîte de dialogue des paramètres de carte dépendent de la source de carte sélectionnée dans le système.



Sélection bateau 3D

Permet de spécifier quelle icône utiliser sur les cartes en 3D.

Cercles

Les cercles peuvent être utilisés pour représenter la distance qui sépare votre bateau des autres objets de la fenêtre.

L'échelle de distance est automatiquement définie par le système en fonction de l'échelle de la fenêtre.

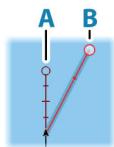
Lignes d'extension

Heading extension (Extension de cap) et Course extension (Extension de route)

Indiquez si vous souhaitez afficher ou masquer les lignes d'extension de route et de cap de votre bateau.

Longueur d'extension

Définit les longueurs des lignes d'extension et de cap de votre bateau. Pour paramétriser la longueur des lignes d'extension d'autres bateaux affichés à l'écran comme cibles AIS, consultez la section "*Extension Cap*" à la page 168 relative à l'AIS.



A : En-tête

B : Cap sur le Fond (COG)

La longueur de la ligne d'extension est définie sous forme de distance fixe ou pour indiquer la distance que parcourra le bateau pendant la période sélectionnée. Si aucune option n'est activée pour le bateau, aucune ligne d'extension n'est affichée.

Le cap de votre bateau est calculé d'après les informations du compas actif et le COG est basé sur les informations fournies par le capteur GPS actif.

Correction de marée SonarChart Live

Une fois sélectionnée, la fonction de correction de marée utilise les informations des stations de marée proches (si disponibles) pour ajuster les valeurs de profondeur utilisées par SonarChart Live lors des sondages.

Synchroniser Carte 2D/3D

Lie la position affichée sur une carte à celle de l'autre carte en mode d'affichage 2D et 3D côte à côte.

Informations contextuelles

Permet de spécifier si les informations de base des éléments de la fenêtre doivent s'afficher lorsque vous sélectionnez l'objet.

Grille

Active/désactive l'affichage de la grille de longitude et de latitude dans la fenêtre.

Waypoints

Active/désactive l'affichage des waypoints sur les cartes.

Routes

Active/désactive l'affichage des routes sur les cartes.

Traces

Active/désactive l'affichage des traces sur les cartes.

→ **Remarque :** Pour afficher les traces sur la fenêtre de carte, l'option Display de la boîte de dialogue Trails et l'option Trails de la boîte de dialogue des paramètres de carte doivent être activées. Reportez-vous à "*Modification ou suppression des traces*" à la page 60.

Masquer la carte

→ **Remarque :** Cette option n'est disponible que lorsque les cartes Lowrance sont affichées.

Si l'option est activée, la carte (fond) n'apparaît pas dans la fenêtre de carte. Au lieu de cela, le bateau, les extensions du bateau, les waypoints et les itinéraires s'affichent sur un fond blanc.

Waypoints, Routes, Traces

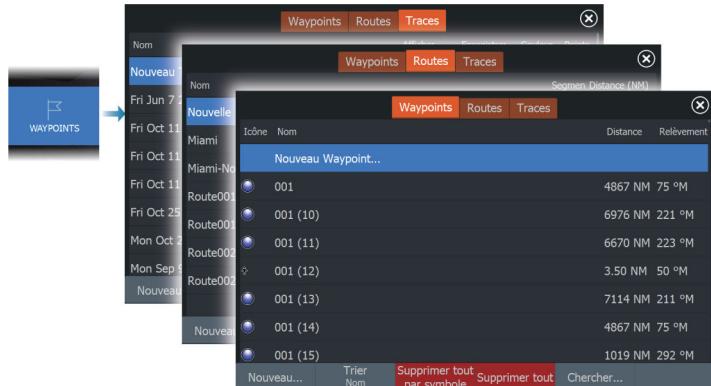
Ouvre la boîte de dialogue des waypoints, routes et traces permettant de créer, modifier, supprimer et rechercher tous ces éléments.

4

Waypoints, routes et traces

Boîtes de dialogue Waypoints, Routes et Traces

Ces boîtes de dialogue donnent accès à des fonctions d'édition et des paramètres avancés pour ces éléments.



Utilisation de la fonctionnalité de synchronisation

Vous pouvez utiliser un navigateur pour vous connecter sur www.letsembark.io ou vous pouvez vous connecter à votre compte sur l'application Lowrance depuis votre appareil mobile ou tablette pour effectuer des tâches de gestion (créer, modifier, déplacer et supprimer) :

- Waypoints
- Routes
- Traces

Utilisez la fonctionnalité Synchroniser mes données de l'écran multifonction pour effectuer une synchronisation entre l'écran multifonction et votre compte Lowrance.

Conditions requises

- Un compte avec l'application mobile Lowrance

→ **Remarque :** Vos identifiants de connexion à l'application C-MAP Embark ou C-MAP peuvent être utilisés pour vous connecter à l'application mobile. Vous n'avez pas besoin de créer un autre compte pour l'application mobile.

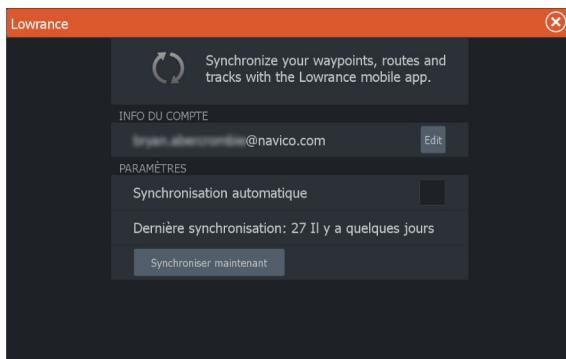
- Pour la synchronisation des données, l'appareil doit être connecté à Internet. Pour connecter l'appareil à Internet, reportez-vous à la section "*Connexion Internet*" à la page 181.

Synchronisation

Pour synchroniser les données MFD et les données de votre compte d'application Lowrance (y compris vos données sur www.letsembark.io), ouvrez la fonctionnalité Synchroniser mes données dans la boîte de dialogue Contrôles système ou Paramètres des services.

Après la connexion, le système vous indique la date de la dernière synchronisation et vous propose les options suivantes :

- Modifier - cette option modifie les identifiants de connexion
- Synchronisation automatique - la synchronisation s'effectue régulièrement en arrière-plan lorsque vous êtes connecté à Internet
- Synchroniser maintenant - la synchronisation s'effectue immédiatement



Waypoints

À propos des waypoints

Un waypoint est un repère généré par l'utilisateur qui est placé aux endroits suivants :

- carte
- image du sondeur
- image radar
- fenêtre Pilote

Chaque waypoint comporte la position exacte indiquée par ses coordonnées de latitude et longitude.

Un waypoint positionné sur une image de sondeur donne une valeur de profondeur, en plus des informations de position.

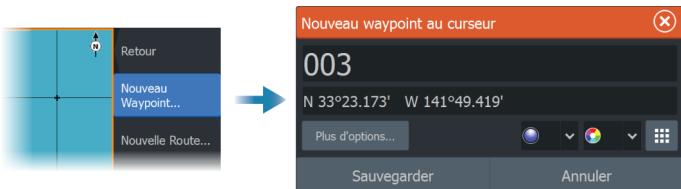
Un waypoint est utilisé pour marquer une position à laquelle vous pourriez souhaiter retourner ultérieurement. Vous pouvez également utiliser plusieurs waypoints pour créer une route.

Sauvegarder des waypoints

Enregistrez un waypoint à la position du curseur si ce dernier est actif, ou à la position du bateau si le curseur n'est pas actif.

Pour enregistrer un waypoint :

- Appuyez sur la touche Waypoint. Appuyez une fois sur cette touche pour afficher la boîte de dialogue Nouveau waypoint. Appuyez deux fois pour sauvegarder rapidement un waypoint.
- Sélectionnez l'option Nouveau waypoint dans le menu



Icône Nouveau waypoint



Selectionnez cette icône pour accéder à la boîte de dialogue répertoriant les choix de symbole de waypoint. Sélectionner un symbole de waypoint permet de créer un waypoint au niveau du curseur ou de la position du bateau avec le symbole sélectionné. Ce mode est permanent. La prochaine fois que vous voudrez créer un waypoint, la même boîte de dialogue s'ouvrira et si vous sélectionnez un symbole, un waypoint sera créé avec ce symbole.

Au lieu de sélectionner un symbole, sélectionnez le bouton de menu dans l'angle inférieur droit pour revenir à la page précédente de la boîte de dialogue Nouveau waypoint. Cette sélection devient le mode permanent, la prochaine fois que vous voudrez créer un waypoint, la boîte de dialogue Nouveau waypoint s'affichera.

Déplacement d'un waypoint

Un waypoint peut être changé de position s'il est actif et si le waypoint est sélectionné dans le menu.

Pour déplacer un waypoint vers une nouvelle position, sélectionnez l'option de menu Déplacer le waypoint, puis sélectionnez la nouvelle position du waypoint sur l'image.

Pour enregistrer le waypoint à la nouvelle position, sélectionnez l'option de menu Fin du déplacement

Éditer un waypoint

Vous pouvez éditer toutes les informations concernant un waypoint à partir de la boîte de dialogue Editer Waypoint.

Pour activer la boîte de dialogue, sélectionnez le waypoint, puis sélectionnez l'option Éditer dans le menu.

La boîte de dialogue est également accessible à partir de l'outil Waypoint, disponible sur la page d'accueil.

Suppression de waypoints

Vous pouvez supprimer un waypoint en sélectionnant l'option de menu Supprimer lorsque le waypoint est activé sur la fenêtre.

Vous pouvez également supprimer un waypoint en le sélectionnant dans la boîte de dialogue Routes, puis en le supprimant dans la boîte de dialogue Éditer waypoint.

Vous pouvez supprimer tous les waypoints ou les waypoints par symboles du système à l'aide de la boîte de dialogue Waypoints.

Vous pouvez supprimer des waypoints MOB de la même façon.

Vous pouvez sauvegarder vos waypoints, routes et traces avant de les supprimer. Pour cela, reportez-vous à la section "**Maintenance**" à la page 195.

Position Homme à la Mer (MOB)

En cas de situation d'urgence, vous pouvez placer un waypoint Homme à la mer (MOB) sur la position actuelle du navire.

Création d'un waypoint Homme à la mer (MOB)

Pour créer un waypoint MOB (Homme à la mer) :

- Appuyez simultanément sur les touches Zoom In (+) (Zoom avant) et Zoom Out (-) (Zoom arrière)

Lorsque vous activez la fonction MOB, les actions suivantes sont automatiquement effectuées :

- Un waypoint MOB est créé à la position du bateau.
- L'écran affiche une vue agrandie de la page de carte, centrée sur la position du bateau
- Le système affiche les informations de navigation du waypoint MOB

Plusieurs waypoints MOB peuvent être créés. Le bateau continue d'afficher les informations de navigation du waypoint MOB initial. La navigation vers les waypoints MOB suivants doit être effectuée manuellement.

Suppression d'un waypoint MOB

Pour supprimer un waypoint MOB, accédez à l'option correspondante dans le menu alors que le MOB est activé.



Arrêt de la navigation vers un waypoint MOB

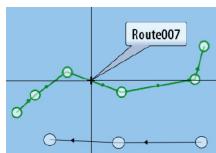
Le système continue d'afficher les informations de navigation vers le waypoint MOB jusqu'à ce que vous annuliez la navigation à partir du menu.

Réglages de l'alarme de waypoints

Vous pouvez déterminer un rayon d'alarme pour chaque waypoint individuel que vous créez. Pour définir une alarme, accédez à la boîte de dialogue Edit Waypoint (Éditer Waypoint).

➔ **Remarque :** L'alarme du rayon WPT doit être activée dans la boîte de dialogue des alarmes pour que l'activation de l'alarme soit possible lorsque votre bateau pénètre dans le rayon défini. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Boîtes de dialogue de l'alarme*" à la page 179.

Routes



À propos des routes

Une route consiste en une série de points de route qui doivent être entrés dans l'ordre suivant lequel vous souhaitez naviguer.

Lorsque vous sélectionnez une route sur la fenêtre de carte, celle-ci apparaît en vert et le nom de la route s'affiche.



Création d'une nouvelle route sur la fenêtre de carte

1. Activez le curseur dans la fenêtre de carte
2. Sélectionnez l'option Nouvelle route dans le menu
3. Placez le premier waypoint sur la fenêtre de carte
4. Continuez à positionner les nouveaux points de route sur la fenêtre de carte jusqu'à ce que la route soit terminée
5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu.

Éditer une route à partir de la fenêtre de carte

1. Sélectionnez la route pour l'activer.
 2. Sélectionnez l'option Éditer route dans le menu.
 3. Placez le nouveau point de route sur la fenêtre de carte :
 - Si vous définissez un nouveau point de route sur un segment, un nouveau point est ajouté entre les points de route existants.
 - Si vous définissez un nouveau point de route en dehors de la route, le nouveau point de route est ajouté après le dernier point de la route.
 4. Faites glisser un point de route jusqu'à une nouvelle position.
 5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option de sauvegarde dans le menu.
- **Remarque :** Le menu change selon l'option d'édition sélectionnée. Toutes les éditions sont confirmées ou annulées à partir du menu.

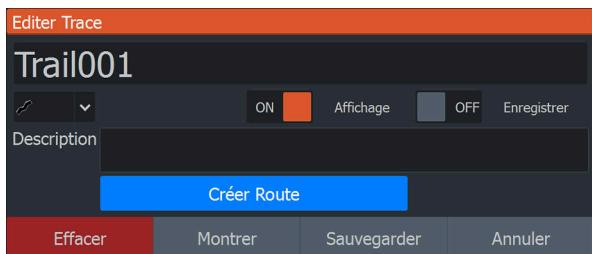
Création de routes à l'aide de waypoints existants

Pour créer une nouvelle route, vous pouvez associer des waypoints existants dans la boîte de dialogue Routes. La boîte de dialogue est activée par l'utilisation de l'outil Waypoints sur la page Accueil et en sélectionnant l'onglet Routes.

Conversion de traces en routes

La boîte de dialogue Éditer Trace (Edit Trail) permet de transformer une trace en route. Lorsque vous activez la trace et que vous sélectionnez la fenêtre contextuelle de la trace ou l'option Trace, la boîte de dialogue s'active.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue Edit Trail en sélectionnant l'outil Waypoints sur la page d'accueil, puis l'onglet Trail avant de sélectionner la trace dans la boîte de dialogue Trail.



Autorouting Dock-to-Dock et Easy Routing

Les fonctionnalités Dock-to-dock Autorouting et Easy Routing suggèrent de nouvelles positions de points de route en fonction d'informations sur la carte et de la taille de votre bateau. Avant d'utiliser ces fonctionnalités, le tirant d'eau, la largeur et la hauteur du bateau doivent être saisis dans le système. La boîte de dialogue des réglages du bateau s'affiche automatiquement si des informations sont manquantes lorsque vous démarrez l'une de ces fonctions. Pour saisir les paramètres du bateau, reportez-vous à la section "*Paramètres système*" à la page 216.

➔ **Remarque :** Il n'est pas possible de démarrer la fonction Autorouting Dock-to-Dock ou Easy Routing si l'un des points de route sélectionnés se trouve dans une zone à risque. Une boîte de dialogue d'avertissement s'affiche et vous devez déplacer les points de route concernés vers une zone sûre pour pouvoir démarrer l'Autorouting.

➔ **Remarque :** Les options de menu Autorouting Dock-to-Dock ou Easy Routing ne sont pas disponibles en cas d'absence de cartographie compatible. La cartographie compatible inclut les cartes C-MAP MAX-N+, Navionics+ et Navionics Platinum. Pour

une sélection complète des cartes disponibles, reportez-vous aux sites www.c-map.com ou www.navionics.com.

- 1.** Positionnez au moins deux points de route sur une nouvelle route ou ouvrez une route existante pour la modifier.
- 2.** Sélectionnez l'option de menu Autorouting Dock-to-Dock, puis :
 - Route entière, si vous voulez que le système ajoute de nouveaux points de route entre le premier et le dernier de la route ouverte.
 - Sélection, si vous voulez sélectionner manuellement les points de route définissant les limites de la fonctionnalité Autorouting, puis sélectionner les points de route correspondants. Les points de route sélectionnés sont de couleur rouge.
 - Seuls deux points de route peuvent être sélectionnés et le système exclut tous les points de route entre les points de départ et d'arrivée sélectionnés.
- 3.** Sélectionnez l'option Accepter pour démarrer le routage automatique.
- 4.** Lorsque le routage automatique est terminé, la route s'affiche dans le mode de prévisualisation et les segments présentent un code couleur indiquant les zones sûres et les zones à risque.
 - Navionics utilise le rouge (zone à risque) et le vert (zone sûre), alors que C-MAP utilise le rouge (zone à risque), le jaune (zone dangereuse) et le vert (zone sûre).
- 5.** Si nécessaire, déplacez des points de route lorsque la route est en mode de prévisualisation.
- 6.** Sélectionnez l'option Garder pour accepter les positions des points de route.
- 7.** Répétez l'étape 2 (Sélection) et l'étape 3 si vous voulez que le système positionne automatiquement les points de route pour d'autres parties de la route.

Exemples d'Autorouting Dock-to-dock et d'Easy Routing

- Option Route entière utilisée lorsque le premier point et le dernier point de route sont sélectionnés.



Premier et dernier points de route



Résultat après routage automatique

- Option Sélection utilisée pour le routage automatique d'une partie de la route.



Deux points de route sélectionnés



Résultat après routage automatique

Boîte de dialogue Edit Route (Éditer Route)

Vous pouvez gérer des routes et points de route et modifier des propriétés de route à l'aide de la boîte de dialogue Éditer route. Pour activer cette boîte de dialogue, sélectionnez la fenêtre contextuelle d'une route active ou accédez au menu en sélectionnant l'itinéraire, puis l'option Détails.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue à l'aide de l'outil Waypoints sur la page Accueil et en sélectionnant une route dans la boîte de dialogue.

Sélectionnez un point de route dans la boîte de dialogue d'édition pour insérer un nouveau point de route après celui-ci ou supprimer le point de route.

Sélectionnez l'option Affichage pour afficher la route sur la carte.

Edit Route

Route 001

ON Affichage

Segment	Waypoint	Distance (mi)	Direction (°M)
0	Rpt039		
1	Rpt040	119.1	093
2	Rpt041	68.8	176
3	Rpt042	92.8	231

Enlever **Inserer...**

Suppression des routes

Vous pouvez supprimer une route en sélectionnant l'option de menu Supprimer lorsque la route est activée sur la fenêtre.

Vous pouvez également supprimer une route en la sélectionnant dans la boîte de dialogue Routes, puis en la supprimant dans la boîte de dialogue Éditer route.

Vous pouvez supprimer toutes les routes du système à l'aide de la boîte de dialogue Routes.

Vous pouvez sauvegarder vos waypoints, routes et traces avant de les supprimer. Pour cela, reportez-vous à la section "*Maintenance*" à la page 195.

Traces

À propos des traces



Les traces sont une représentation graphique de l'historique du trajet parcouru par le bateau. Elles permettent de retracer le parcours de votre bateau. Les traces peuvent être converties en routes à partir de la boîte de dialogue d'édition.

À la sortie d'usine, le système est configuré pour suivre et tracer automatiquement les déplacements du bateau sur la fenêtre de carte. Le système continue d'enregistrer les traces jusqu'à ce que la longueur atteigne le nombre maximal de points. Il efface ensuite automatiquement les points les plus anciens.

Vous pouvez désactiver la fonction d'enregistrement automatique des traces via la boîte de dialogue Trails (Traces).

Création d'une nouvelle trace

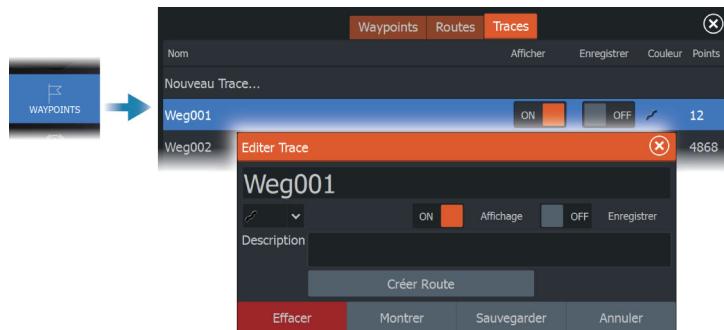
Vous pouvez créer une trace à partir de la boîte de dialogue Traces. Pour activer cette boîte de dialogue, accédez à l'outil Waypoints sur la page d'accueil et sélectionnez l'onglet Trails (Traces).

Modification ou suppression des traces

Utilisez la boîte de dialogue Editer Trace pour modifier ou supprimer une trace.

Pour ouvrir la boîte de dialogue Editer Trace, vous pouvez :

- sélectionner la trace sur la carte pour afficher la fenêtre contextuelle de la trace ;
- sélectionner la trace sur la carte, puis sélectionner la trace dans le menu ;
- sélectionner la trace dans la boîte de dialogue Traces.

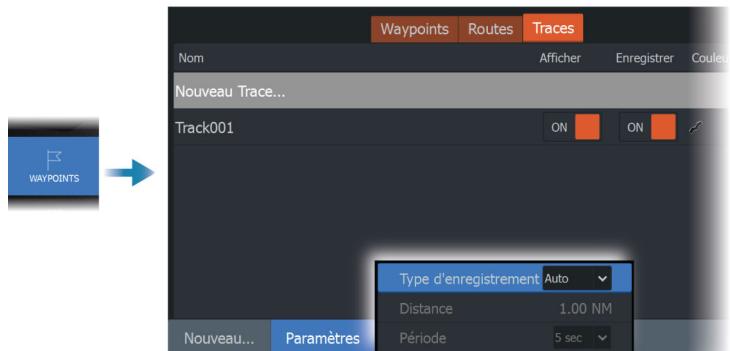


Paramètres des traces

Les traces se composent d'une série de points reliés par des segments de ligne dont la longueur dépend de la fréquence d'enregistrement.

Vous pouvez choisir de positionner les points de trace sur la base des réglages de temps, de la distance ou en laissant au système le soin de placer automatiquement un point de trace lorsqu'un changement de cap est enregistré.

→ **Remarque:** Pour être visible, l'option Traces doit également être activée dans la boîte de dialogue des paramètres de la fenêtre.



5

Navigation

À propos de la navigation

La fonction de navigation intégrée au système vous permet de naviguer vers la position du curseur, vers un waypoint ou le long d'une route prédefinie.

Si votre système comprend la fonction Pilote Auto, le pilote automatique peut être réglé pour diriger automatiquement le bateau.

Pour plus d'informations sur le positionnement de waypoints et la création de routes, reportez-vous au chapitre "*Waypoints, routes et traces*" à la page 50.

Fenêtre Pilote

La fenêtre Pilote permet d'afficher des informations pendant que vous naviguez.



- A** Champs de données
- B** Cap du bateau
- C** Cap au waypoint
- D** Point de destination

- E** Ligne de cap avec limite d'écart de cap autorisée
Lorsque vous suivez une route, la ligne de cap indique la direction souhaitée à partir d'un waypoint vers le suivant.
Lorsque vous naviguez vers un waypoint (position du curseur, MOB ou position de latitude/longitude spécifiée), la ligne de cap indique la direction souhaitée à partir du point de départ de la navigation vers le waypoint.
- F** Symbole du bateau
Le symbole du bateau indique la distance et le cap par rapport à la direction souhaitée. Lorsque le XTE (Cross Track Error) dépasse la limite d'écart de route définie, il est matérialisé par une flèche rouge indiquant la distance à la route définie
Reportez-vous à la section "*Limite XTE*" à la page 67.

Naviguer jusqu'à la position du curseur

Vous pouvez naviguer jusqu'à la position du curseur sur n'importe quelle fenêtre de carte, de radar ou de sondeur.

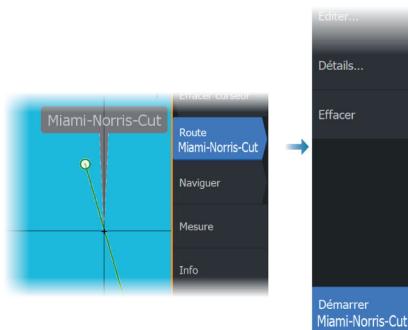
Placez le curseur sur la destination sélectionnée dans la fenêtre, puis sélectionnez l'option Go to Cursor (Aller au curseur) dans le menu.

➔ **Remarque :** L'option Go to Cursor (Aller au curseur) n'est pas disponible si vous êtes déjà en cours de navigation.

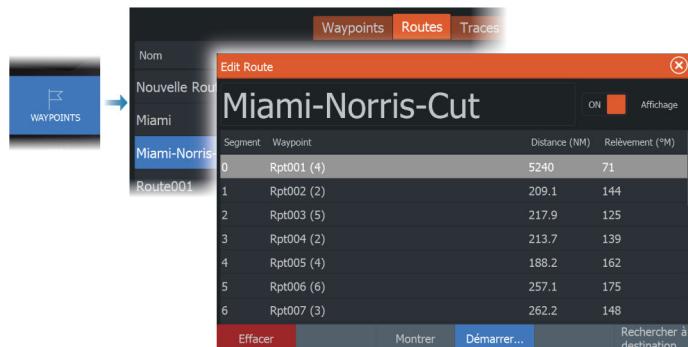
Suivre une route

Vous pouvez commencer à suivre une route à partir :

- de la fenêtre carte



- de la fenêtre de pilotage
- de la boîte de dialogue des routes



Lorsque la navigation sur la route s'affiche, le menu se déroule et affiche les options permettant d'annuler la navigation, de passer un waypoint et de recommencer la route à partir de la position actuelle du bateau.

Lancement d'une route à partir de la fenêtre de carte

Activez une route sur la fenêtre, puis sélectionnez l'option Navigation sur route dans le menu.

Vous pouvez sélectionner un point de route pour commencer à naviguer à partir d'une position choisie.

Lancement d'une route à partir de la fenêtre de guidage

Sélectionnez l'option Start route dans le menu, puis l'itinéraire que vous souhaitez suivre dans la boîte de dialogue Select route.

Lancement de la navigation sur une route à partir de la boîte de dialogue Edit Route (Éditer Route)

Vous pouvez démarrer la navigation à partir de la boîte de dialogue Edit route (Éditer Route). Pour accéder à la boîte de dialogue, vous pouvez :

- sélectionner l'outil Waypoint dans la page d'accueil, puis l'onglet Routes ;
- sélectionner l'option Route details (Détails de route) dans le menu.

Nom	Démarre	Fin	Segment	Distance (mi)
Route 001	Rpt039	Rpt042	3	280.7
Route 002				
Route 34				
Route x				
Route003				
Route003Ja				
Route004				
Route005				
Nouveau.				

Route 001

Segment	Waypoint	Distance (mi)	Direction (°M)
0	Rpt039		
1	Rpt040	119.1	093
2	Rpt041	68.8	176
3	Rpt042	92.8	231

ON Affichage

Effacer Montrer Démarrer...

Navigation avec le pilotage automatique

Lorsque vous lancez la navigation sur un système disposant de la fonction Pilote Auto, un message vous demande de configurer le pilote en mode navigation.

Même si vous ne souhaitez pas employer le pilotage automatique pour le moment, vous pourrez toujours le régler en mode navigation ultérieurement, à partir des Commandes du Pilote Auto.

Pour plus d'informations sur la fonctionnalité de pilotage automatique, reportez-vous au chapitre "*Pilote automatique de moteur électrique avant*" à la page 128.

Navigation Settings

Settings

- Système
- Services
- Navigation**
- Carte
- Sondeur
- Carburant
- Alarms
- Unités

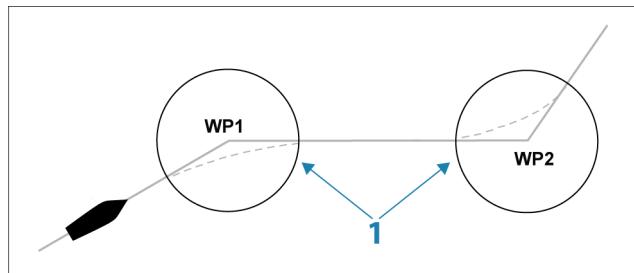
Rayon d'arrivée...	0.05 NM
Limite XTE...	0.05 NM
Alarm XTE	<input checked="" type="checkbox"/> OFF
Traces...	
Type d'enregistrement	Auto
Distance	1.00 NM
Période	5 sec
Phantom Loran	<input checked="" type="checkbox"/> OFF
Réglages Loran...	

Rayon d'arrivée

Place un cercle invisible autour du waypoint de destination.

Lorsqu'il se trouve dans ce rayon, le bateau est considéré comme étant arrivé au waypoint.

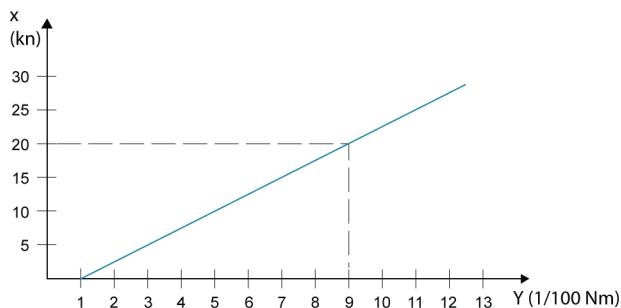
Lorsque vous suivez une route, le rayon d'arrivée définit le point auquel un virage est amorcé.



Le rayon d'arrivée (1) doit être adapté à la vitesse du bateau. Plus la vitesse est élevée, plus le rayon d'arrivée doit être grand.

Le but est de faire en sorte que le pilote automatique initie le changement de cap au moment opportun afin d'exécuter un virage en douceur jusqu'au segment suivant.

Le tableau ci-dessous peut être utilisé pour sélectionner le rayon d'arrivée au waypoint approprié lors de la création de la route.



→ **Remarque :** la distance entre deux waypoints d'une route ne doit pas être inférieure au rayon d'arrivée au waypoint.

Limite XTE

Définit la distance sur laquelle le bateau peut dévier de la route sélectionnée. Si le bateau dépasse cette limite, une alarme est activée.

Alarme XTE (erreur transversale)

Permet d'activer/de désactiver l'alarme XTE.

Traces

Ouvre la boîte de dialogue Traces qui permet d'ajuster les paramètres des traces et de convertir celles-ci en routes pour la navigation. Reportez-vous au chapitre "*À propos des traces*" à la page 59.

Type d'enregistrement

Vous pouvez choisir d'enregistrer les points de trace sur la base des paramètres de temps, de distance ou en laissant l'unité placer automatiquement un waypoint lorsqu'un changement de cap est enregistré.

Spécifiez l'un des types de connexion suivants dans la boîte de dialogue Réglages de navigation :

- Auto - l'unité place automatiquement un waypoint lorsqu'un changement de cap est enregistré.
- Distance - permet de sélectionner le champ de distance et de saisir la distance que vous souhaitez enregistrer.
- Heure - permet de sélectionner le champ Heure et de saisir la durée que vous souhaitez enregistrer.

Phantom Loran

Permet d'utiliser le système de positionnement Phantom Loran.

N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 °M

Définit les chaînes Loran (GRI) et la station préférée pour la saisie de waypoint, la position du curseur et la fenêtre de position.

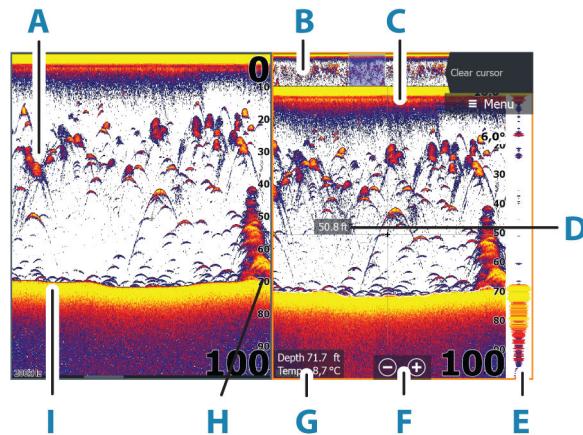
Le graphique montre la fenêtre de position d'un curseur avec les informations de position Loran.

Pour plus de détails, consultez la documentation de votre système Loran.

6

Sondeur

Image



- A** Échos de poisson
- B** Aperçu de l'historique*
- C** Graph température*
- D** Profondeur au curseur
- E** Scope Amplitude*
- F** Boutons Zoom (échelle)
- G** Profondeur de l'eau et température de l'eau à l'emplacement du curseur
- H** Échelle d'affichage
- I** Fond

* Éléments en option que vous pouvez activer ou désactiver individuellement. Reportez-vous au chapitre "*Plus d'options*" à la page 76.

Sources multiples

Vous pouvez spécifier la source de l'image dans la fenêtre active. Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page à plusieurs fenêtres.

Pour plus d'informations sur la sélection de la source d'une fenêtre, reportez-vous à la section "*Source*" à la page 74.

Zoom sur l'image

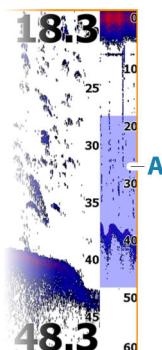
Pour effectuer un zoom sur l'image :

- Appuyez sur les touches +/-.
- Sélectionnez les boutons d'échelle (+/-).
- Utilisez le paramètre d'échelle dans le menu.

Lorsque vous effectuez un zoom, le fond de la mer reste affiché en bas de l'écran.

Si le curseur est actif, le système effectue un zoom avant sur la position du curseur.

Barre de Zoom



La barre de Zoom (**A**) s'affiche lorsque vous zoomez sur l'image.

Faites glisser la barre de Zoom verticalement pour afficher différentes zones de la colonne d'eau.

Utilisation du curseur sur l'image

Lorsque vous positionnez le curseur sur l'image, l'écran se met en pause, la profondeur au niveau de la position du curseur s'affiche et la fenêtre d'information ainsi que la barre d'historique s'activent.

Mesure de distances

Vous pouvez utiliser le curseur pour mesurer la distance entre les positions de deux points sur l'image.

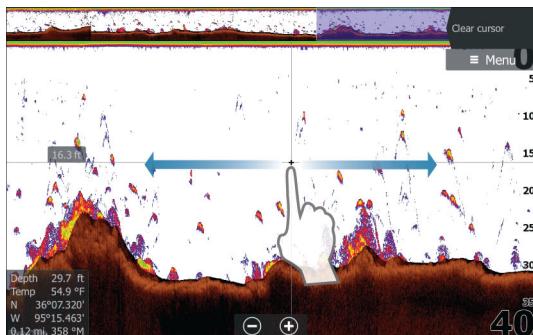
1. Positionnez le curseur sur le point à partir duquel vous voulez mesurer la distance
 2. Sélectionnez l'option de menu Mesurer.
- **Remarque :** L'option de mesure n'est pas disponible dans le menu si le curseur n'est pas placé sur l'image.
3. Placez le curseur sur le second point de mesure
 - Une ligne est alors tracée entre les points de mesure et la distance s'affiche dans la fenêtre Cursor Information (Informations curseur)
 4. Continuez à sélectionner de nouveaux points de mesure si nécessaire

Alors que la fonction de mesure est activée, utilisez les options du menu pour repositionner le point de départ et d'arrivée.

Selectionnez l'option de menu Mesure terminée pour rétablir le défilement normal de l'image.

Affichage de l'historique

Utilisez la fonction d'aperçu pour afficher l'historique et effectuer un panoramique. Reportez-vous à la section "*Aperçu*" à la page 78 .



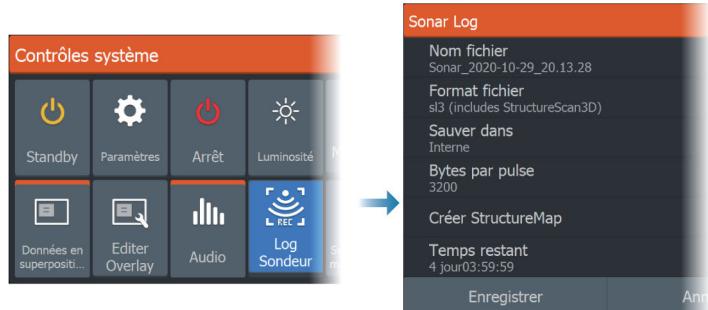
Enregistrement des données de journal

Enregistrement des données de sondeur

Vous pouvez enregistrer les données de sondeur et les sauvegarder en interne dans l'appareil ou sur un périphérique de stockage connecté à l'appareil.

Lorsque les données sont en cours d'enregistrement, un symbole rouge clignote dans l'angle supérieur gauche et un message apparaît par intermittence en bas de l'écran.

Spécifiez les paramètres d'enregistrement dans la boîte de dialogue Enregistrer.



Arrêt de l'enregistrement des données du log

Utilisez l'option Arrêt enregistrement pour arrêter l'enregistrement des données du log.



Affichage des données enregistrées

Les fichiers de sondeur enregistrés en interne et en externe peuvent être visualisés lorsque l'option Voir Log sondeur est sélectionnée dans la boîte de dialogue Paramètres du sondeur. Reportez-vous à la section "*Réglages du sondeur*" à la page 222.

Téléchargement d'historiques de sondeur vers C-MAP Genesis

Pour télécharger des historiques de sondeur vers C-MAP Genesis, effectuez l'une des opérations suivantes :

- Utilisez l'option Services. Suivez les instructions pour vous connecter et transférer les fichiers log vers C-MAP Genesis.



- Utilisez la boîte de dialogue Stockage. Sélectionnez l'icône Sonar logs (historiques de sondeur) et les historiques que vous souhaitez transférer. Si vous êtes déjà connecté à C-MAP Genesis, les fichiers sont transférés. Si vous n'êtes pas connecté, sélectionnez l'icône Transferts et suivez les instructions pour vous connecter et transférer les fichiers log vers C-MAP Genesis. Vous pouvez vous connecter et transférer les fichiers ultérieurement lorsque l'appareil est connecté à Internet.



Configuration de l'image

Utilisez les options du menu pour configurer l'image.



En Pêche

Cette fonction regroupe des ensembles de paramètres de sondeur prédéfinis conçus pour des conditions de pêche spécifiques.

→ **Remarque :** Sélectionner le bon mode de pêche est essentiel pour une performance optimale de la sonde.

En Pêche	Profondeur	Palette
Utilisation générale	≤ 1 000 pieds	Arrière-plan blanc
Eaux peu profondes	≤ 60 pieds	Arrière-plan blanc
Eau douce	≤ 400 pieds	Arrière-plan blanc
Eaux profondes	≤ 5 000 pieds	Bleu profond
Trolling lent	≤ 400 pieds	Arrière-plan blanc
Trolling rapide	≤ 400 pieds	Arrière-plan blanc
Eau claire	≤ 400 pieds	Arrière-plan blanc
Pêche sous glace	≤ 400 pieds	Arrière-plan blanc

Portée

Le réglage de l'échelle détermine la profondeur de l'eau visible à l'écran.

→ **Remarque :** La définition d'une portée profonde dans des eaux peu profondes peut empêcher le système de mesurer correctement la profondeur.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Sélectionnez un niveau d'échelle prédéfini manuellement à partir du menu.

Échelle Auto

Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin.

Il est recommandé d'utiliser ce réglage pour détecter du poisson. Sélectionnez l'option Range (Échelle), puis l'option Auto dans le menu.

Échelle Personnalisée

Cette option vous permet de configurer manuellement les limites haute et basse de l'échelle.

Pour définir une échelle personnalisée, sélectionnez l'option Range (Échelle), puis l'option Custom (Personnalisée).

→ **Remarque :** Lorsque vous définissez une échelle personnalisée, le système passe en mode de réglage manuel de l'échelle.

Fréquence

L'appareil prend en charge les fréquences de plusieurs sondes. Les fréquences disponibles dépendent du modèle de sonde configuré.

- Une basse fréquence, de 50 kHz par exemple, permet d'aller en profondeur. Elle génère un large cône de détection mais est plus sensible au bruit. Elle est adaptée à la discrimination des fonds et aux grandes zones de recherche.
- Une fréquence élevée, de 200 kHz par exemple, offre une plus grande discrimination et est moins sensible au bruit. Elle est adaptée à la séparation des cibles et aux bateaux à plus grande vitesse.

Sensibilité

Une plus haute sensibilité permet d'afficher plus de détails. En diminuant la sensibilité, moins de détails seront visibles. Une quantité trop importante de détails risque d'encombrer l'écran. À l'inverse, il est possible que les cibles souhaitées ne s'affichent pas si le réglage de la sensibilité est trop faible.

Colorline (Contraste)

Permet de régler les couleurs des données d'écho de poissons pour les différencier des autres cibles. Le réglage du contraste peut permettre de dissocier les poissons des structures importantes sur le fond lui-même ou à proximité de celui-ci.

Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

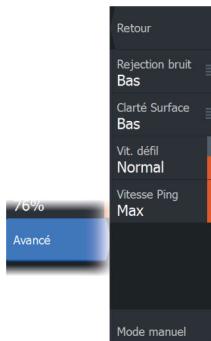
Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.

Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

→ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Options avancées

L'option de menu Avancé est uniquement disponible lorsque le curseur n'est pas actif.



Filtrage du bruit

Filtre les interférences et réduit la quantité de parasites à l'écran.

Clarté Surface

L'action des vagues, le sillage et les inversions de température peuvent brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Clarté Surface réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

Vitesse de défilement

Vous pouvez sélectionner la vitesse de défilement de l'image à l'écran. Une vitesse de défilement élevée actualise plus rapidement l'image à l'écran, tandis qu'une vitesse de défilement faible présente un historique plus long.

→ **Remarque :** Dans certaines conditions il peut être nécessaire d'ajuster la vitesse de défilement pour obtenir une image plus exploitable. Vous pouvez par exemple ajuster l'image sur une vitesse de défilement plus rapide lorsque vous pêchez à la verticale du bateau quand celui-ci est immobile.

Ping

L'option Vitesse Ping permet de configurer la vitesse à laquelle la sonde transmet le signal dans l'eau. Par défaut, la vitesse ping est réglée à la valeur maximale. Il peut être nécessaire d'ajuster la vitesse ping pour limiter les interférences.

Mode Manuel

Le mode manuel est un mode d'utilisateur avancé qui réduit la capacité de la profondeur numérique afin que l'appareil traite uniquement des signaux de sondeur à l'échelle sélectionnée. L'affichage reste ainsi fluide lorsque la profondeur est hors de l'échelle de la sonde. Lorsque l'appareil est en mode manuel, il se peut que vous ne receviez pas de lecture de profondeur numérique ou que vous receviez des données incorrectes sur la profondeur.

Plus d'options

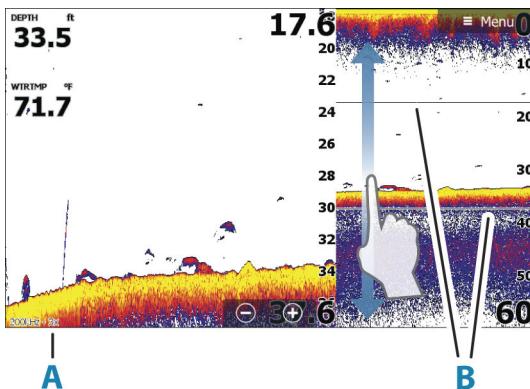


Stop Sondeur

Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.

Écrans partagés

Zoom



A Niveau de zoom

B Barres de Zoom

Le mode Zoom fournit une vue agrandie de l'image du sondeur à gauche de la fenêtre.

Par défaut, le niveau de zoom est configuré sur 2x. Le niveau de zoom maximal est de 8x.

Les barres de zoom de l'échelle situées à droite de l'écran indiquent l'échelle agrandie. Si vous augmentez le facteur de zoom, l'échelle sera réduite. Cela se reflétera par une réduction de la distance entre les deux barres de zoom.

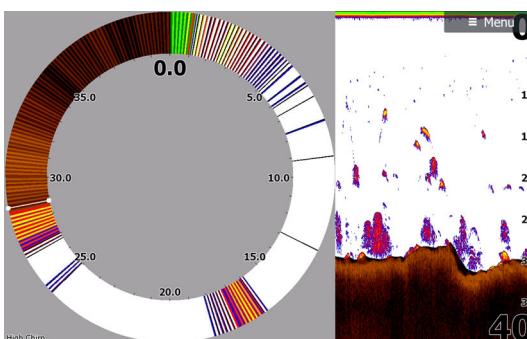
Déplacez les barres de zoom vers le haut ou le bas de l'image pour afficher différentes profondeurs de la colonne d'eau.

Suivi Fond

Le mode Suivi Fond se révèle utile lorsque vous souhaitez afficher les cibles proches du fond. Dans ce mode, la fenêtre gauche affiche une vue « aplatie » du fond marin. L'échelle d'affichage est modifiée pour mesurer à partir du fond marin (0) vers la surface. Le fond marin et la ligne zéro sont toujours affichés dans la fenêtre de gauche, indépendamment de l'échelle d'affichage sélectionnée. Le réglage du facteur d'échelle figurant dans la fenêtre de gauche s'effectue tel que décrit pour l'option Zoom.

Flasher

Le mode Flasher affiche une vue de sondeur clignotant dans la fenêtre de gauche et une vue de sondeur normale dans la fenêtre de droite.



Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Graph température

Le graphique de températures permet d'illustrer les changements de température de l'eau.

Lorsqu'il est activé, une ligne de couleur et des chiffres de température s'affichent sur l'image du .

Ligne de fond

Lorsque cette option est activée, une ligne s'affiche sur la surface inférieure. La ligne de profondeur permet de distinguer plus facilement les poissons et les structures du fond.

Scope Amplitude

Le scope Amplitude affiche les données d'un sondeur sur la fenêtre. La force de l'écho réel est indiquée à la fois par sa largeur et par l'intensité de sa couleur.

Aperçu

Vous avez la possibilité d'afficher tout l'historique disponible en haut de l'écran du sondeur. La barre d'Aperçu est un résumé de l'historique disponible du sondeur. Vous pouvez faire défiler l'historique du sondeur en déplaçant la barre d'Aperçu horizontalement. Par défaut, Preview s'affiche lorsque le curseur est actif.

Éteint

Lorsque cette option est sélectionnée, la fonctionnalité d'aperçu est désactivée. Placer le curseur sur l'image ne fait pas apparaître la barre d'aperçu.

Cursor Only

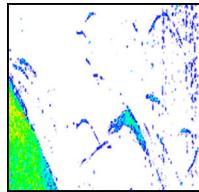
Si cette option est sélectionnée, la barre d'aperçu apparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.

Toujours

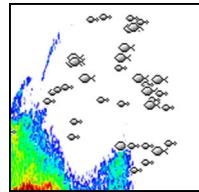
Si cette option est sélectionnée, la barre d'aperçu apparaît toujours dans la fenêtre.

Fish ID

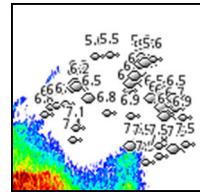
Vous pouvez choisir la manière dont les cibles poissonneuses s'afficheront sur l'écran. Vous pouvez également choisir si vous souhaitez être notifié par un bip lorsqu'un symbole d'ID de poisson apparaît dans la fenêtre.



Échos traditionnels de poissons



Symboles de poisson



Symboles de poissons et indication de profondeur

→ **Remarque :** Tous les symboles de poissons ne sont pas nécessairement de vrais poissons.

Réglages du sondeur

Cette section répertorie uniquement les paramètres utilisateur. Pour d'autres paramètres d'installation, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.

7

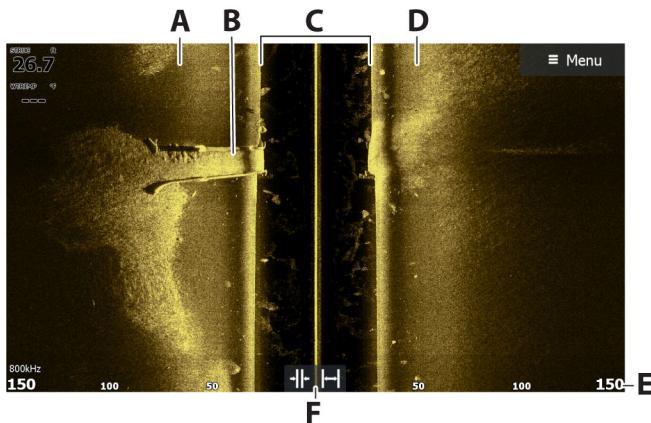
SideScan

À propos de la fonctionnalité SideScan

SideScan fournit une couverture large et très détaillée des fonds marins des deux côtés de votre bateau.

La fenêtre SideScan est disponible uniquement lorsqu'une sonde compatible avec la fonctionnalité SideScan est connectée au système.

Fenêtre SideScan



- A** Côté inférieur gauche
- B** Structure sur le fond
- C** Colonne d'eau centrale
- D** Côté inférieur droit
- E** Échelle d'affichage
- F** Boutons d'échelle (zoom)

Zoom sur l'image

Toute modification d'échelle entraîne un zoom avant ou arrière sur l'image.

L'échelle représente la distance vers la gauche et vers la droite à partir du centre.

Pour modifier l'échelle :

- Appuyez sur les touches +/-.
- Sélectionnez les boutons d'échelle.
- Utilisez le paramètre d'échelle dans le menu.

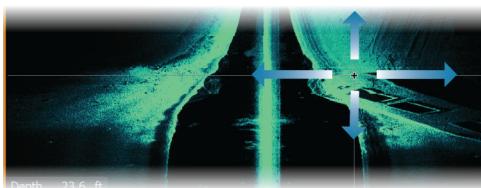
Utilisation du curseur dans la fenêtre

Lorsque vous placez le curseur dans la fenêtre, l'image se met en pause et la fenêtre d'information du curseur est activée. La distance gauche/droite entre le bateau et le curseur s'affiche au niveau de la position du curseur.

Affichage de l'historique

Dans la vue SideScan, vous pouvez afficher les côtés en créant un panoramique de l'image et afficher l'historique en faisant glisser l'image vers la gauche, la droite et le haut.

Pour poursuivre le défilement SideScan normal, sélectionnez l'option de menu Effacer curseur.



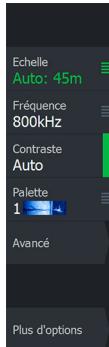
Enregistrement des données SideScan

Affiche la boîte de dialogue du journal d'enregistrement. Pour enregistrer les données SideScan, sélectionnez le format de fichier correspondant (xtf) dans la boîte de dialogue Enregistrer. Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Enregistrement des données de journal*" à la page 70.

Configuration de l'image

Utilisez le menu SideScan pour régler l'image. Lorsque le curseur est actif, certaines options du menu sont remplacées par des fonctions

du mode Curseur. Sélectionnez l'option Effacer curseur pour revenir au menu normal.



Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.

Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

→ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Échelle

Le paramètre d'échelle détermine la distance vers la gauche et vers la droite à partir du centre.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Sélectionnez un niveau d'échelle prédéfini manuellement à partir du menu.

Échelle Auto

Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin.

Il est recommandé d'utiliser ce réglage pour détecter du poisson.

Sélectionnez l'option Range (Échelle), puis l'option Auto dans le menu.

Fréquences

Deux fréquences sont prises en charge. La fréquence de 800 kHz offre les images les plus nettes, sans compromis sur la portée. La fréquence de 455 kHz peut être utilisée dans les eaux profondes ou pour les fonctionnalités basées sur une portée plus longue.

Contraste

Détermine le ratio de clarté entre les zones claires et sombres de l'écran.

→ **Remarque:** Nous vous recommandons d'utiliser l'option de contraste automatique.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Options avancées



Clarté Surface

L'action des vagues, le sillage et les inversions de température peuvent brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Clarté Surface réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

Inversion latérale des images

Si nécessaire, inverse l'image latéralement vers la gauche ou la droite en fonction du sens de montage de la sonde.

Plus d'options



Stop Sondeur

Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.

Vue

Indique si la page SideScan doit s'afficher dans la partie gauche de l'image uniquement, dans la partie droite uniquement ou à gauche et à droite simultanément.

Lignes d'échelle

Des lignes d'échelle peuvent être ajoutées à l'image pour faciliter l'estimation de la distance.

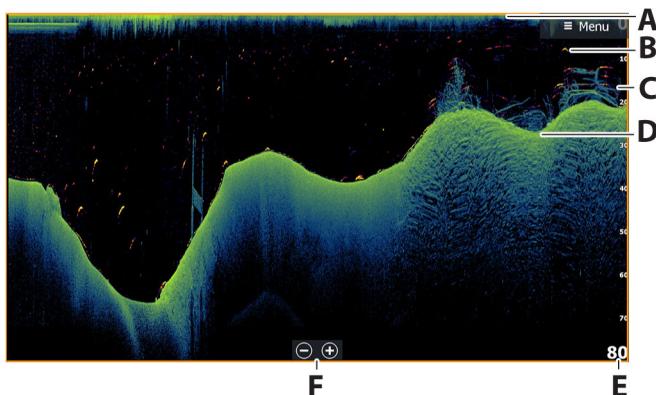
8

Downscan

À propos de la fonctionnalité DownScan

DownScan permet d'obtenir des images détaillées de la structure et des poissons se trouvant directement sous votre bateau. La fenêtre DownScan est disponible uniquement lorsqu'une sonde compatible avec la fonctionnalité DownScan est connectée au système.

Fenêtre DownScan



- A** Surface
- B** Écho de poisson. Les échos de poissons proviennent de la fonctionnalité FishReveal. La fonctionnalité FishReveal est activée par défaut, mais si elle est désactivée, les échos de poissons n'apparaissent pas sur l'image DownScan.
- C** Tas de broussailles sous-marines
- D** Fond
- E** Échelle de profondeur
- F** Boutons d'échelle de profondeur (zoom)

Zoom sur l'image

Sur l'image DownScan, le zoom modifie l'échelle de profondeur affichée à l'écran.

Lorsque vous effectuez un zoom, le fond de la mer reste affiché en bas de l'écran.

Pour effectuer un zoom sur l'image (modifier l'échelle) :

- Appuyez sur les touches +/-.
- Sélectionnez les boutons d'échelle (+/-).
- Utilisez le paramètre d'échelle dans le menu.

Utilisation du curseur dans la fenêtre

Lorsque vous placez le curseur dans la fenêtre, l'image se met en pause et la fenêtre d'information du curseur est activée. La profondeur du curseur est affichée au niveau de la position du curseur.

Affichage de l'historique DownScan

Vous pouvez créer un panorama de l'historique de l'image en faisant glisser l'image vers la gauche et la droite.

Pour reprendre le défilement DownScan normal, effacez le curseur de l'image.

Enregistrement des données DownScan

Affiche la boîte de dialogue du journal d'enregistrement. Pour enregistrer les données DownScan, sélectionnez le format de fichier correspondant (xtf) dans la boîte de dialogue Enregistrer. Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Enregistrement des données de journal*" à la page 70.

Configuration de l'image DownScan

Utilisez le menu DownScan pour régler l'image. Lorsque le curseur est actif, certaines options du menu sont remplacées par des fonctions du mode Curseur. Sélectionnez l'option de menu Effacer curseur pour revenir au menu normal.

Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.



Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

➔ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Portée

Le réglage de l'échelle détermine la profondeur de l'eau visible à l'écran.

➔ **Remarque :** La définition d'une portée profonde dans des eaux peu profondes peut empêcher le système de mesurer correctement la profondeur.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Selectionnez un niveau d'échelle prédéfini manuellement à partir du menu.

Échelle Auto

Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin.

Il est recommandé d'utiliser ce réglage pour détecter du poisson.

Selectionnez l'option Range (Échelle), puis l'option Auto dans le menu.

Fréquence

DownScan peut être utilisé à une fréquence de 800 kHz ou 455 kHz. 800 kHz offre la résolution la plus élevée avec une échelle moins grande. 455 kHz offre la meilleure échelle, mais avec une résolution inférieure.

➔ **Remarque :** L'option de fréquence DownScan dépend de la sonde DownScan. Si la sonde DownScan ne prend pas en charge la modification de la fréquence, l'option de menu Frequency n'est pas disponible dans la fenêtre DownScan.

Contraste

Détermine le ratio de clarté entre les zones claires et sombres de l'écran.

→ **Remarque:** Nous vous recommandons d'utiliser l'option de contraste automatique.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Options avancées

Clarté Surface

L'action des vagues, le sillage et les inversions de température peuvent brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Clarté Surface réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

Plus d'options

Stop Sondeur

Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.



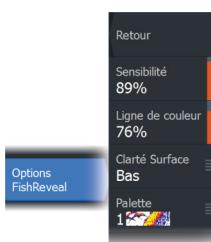
FishReveal

Sélectionnez FishReveal pour afficher les échos de poissons dans l'image.

Lorsque FishReveal est activé, le menu se développe pour inclure les options FishReveal.

Sensibilité

Permet de contrôler la sensibilité des données FishReveal. Une plus haute sensibilité permet d'afficher plus de détails. En diminuant la sensibilité, moins de détails seront visibles. Une quantité trop importante de détails risque d'encombrer l'écran. Si la sensibilité est trop basse, les échos de poissons faibles pourraient ne pas être affichés.



Colorline (Contraste)

Permet de régler les couleurs des données d'écho de poissons pour les différencier des autres cibles. Le réglage du contraste peut

permettre de dissocier les poissons des structures importantes sur le fond lui-même ou à proximité de celui-ci.

Clarté Surface

L'action des vagues, le sillage et les inversions de température peuvent brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Clarté Surface réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

Palette

Faites votre choix parmi plusieurs palettes d'affichage optimisées pour différentes conditions de pêche.

→ **Remarque :** Le choix de la palette est souvent une préférence utilisateur et peut varier en fonction des conditions de pêche. Il est préférable de sélectionner une palette qui offre un bon contraste entre les détails de l'image et les échos FishReveal.

Lignes d'échelle

Des lignes d'échelle peuvent être ajoutées à l'image pour faciliter l'estimation de la profondeur.

Aperçu

Vous avez la possibilité d'afficher tout l'historique disponible en haut de l'écran du sondeur. La barre d'Aperçu est un résumé de l'historique disponible du sondeur. Vous pouvez faire défiler l'historique du sondeur en déplaçant la barre d'Aperçu horizontalement. Par défaut, Preview s'affiche lorsque le curseur est actif.

Éteint

Lorsque cette option est sélectionnée, la fonctionnalité d'aperçu est désactivée. Placer le curseur sur l'image ne fait pas apparaître la barre d'aperçu.

Cursor Only

Si cette option est sélectionnée, la barre d'aperçu apparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.

Toujours

Si cette option est sélectionnée, la barre d'aperçu apparaît toujours dans la fenêtre.

Sondeur 3D

À propos du sondeur 3D

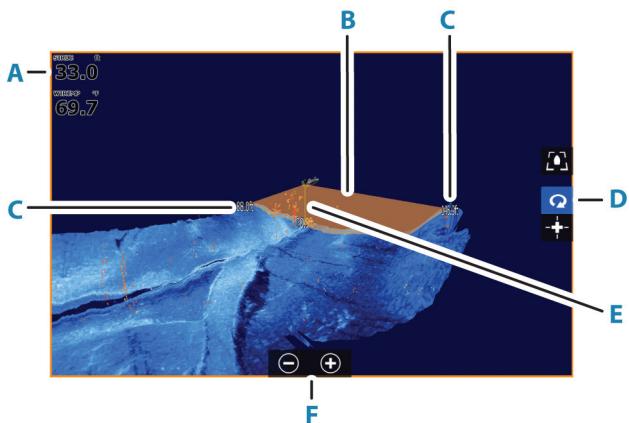
La technologie de sondeur 3D multifaisceau permet aux pêcheurs en eau profonde de visualiser les poissons, les structures immergées et les contours des fonds sur des vues en trois dimensions qu'ils peuvent personnaliser à leur guise.

Conditions requises

La page Sondeur 3D est disponible lorsqu'une sonde compatible avec la technologie Sondeur 3D est connectée au système via un module de sondeur 3D.

Fenêtre 3D

Sur la vue 3D, l'image du fond marin se constitue en temps réel directement sous le bateau, au fur et à mesure de sa progression. Si le bateau ne bouge pas, l'image reste statique. Vous avez également la possibilité de voir d'autres objets sous-marins et des bancs de poissons. La vue 3D montre les deux canaux de données gauche et droit.



- A** Profondeur, température et fréquence
- B** Faisceau de sonde
- C** Portée

- D** Boutons de la fenêtre 3D
- E** Ligne d'indication de profondeur
- F** Boutons de la fenêtre de zoom
- G** Contraste

Zoom sur l'image

Vous pouvez effectuer un zoom sur l'image à l'aide des options de zoom spécifiques à l'écran.

Si le curseur est actif, le système effectue un zoom avant sur la position du curseur.

Utilisation du curseur sur une image 3D

Par défaut, le curseur n'apparaît pas sur l'image.



Pour utiliser le curseur sur une image 3D, sélectionnez le bouton Cursor Enable (Activer curseur) sur la fenêtre.

Lorsque le curseur est positionné sur une image, la fenêtre d'informations correspondant à la position du curseur et la barre d'historique s'activent.

Fond	40.1 ft
Temp	32,0 °F
N	30°25.621'
W	81°14.453'

510 ft, 186 °M

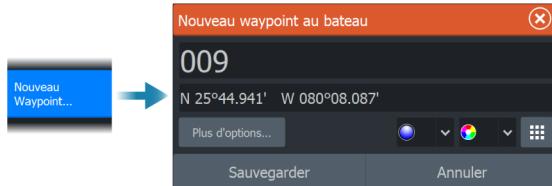
La fenêtre d'informations du curseur affiche les données disponibles à la position du curseur, notamment la distance et l'intervalle entre l'embarcation et la position du curseur.

La barre d'historique sert à faire défiler à rebours les données stockées. La portion en surbrillance de la barre d'historique affiche l'image que vous êtes en train de visualiser par rapport à l'historique complet des images stockées. Reportez-vous à "*Visualisation de l'historique des images*" à la page 93.

→ **Remarque :** La barre d'historique peut être désactivée.
Reportez-vous à "*Effacer historique*" à la page 96.

Sauvegarder des waypoints

Pour enregistrer un waypoint, positionnez le curseur sur la fenêtre, puis sélectionnez l'option de menu New waypoint (Nouveau waypoint).



Si le curseur est positionné sur une image 3D, le waypoint ne comporte aucune information de profondeur. Sur les images 3D, un trait est tracé sous le waypoint pour indiquer son emplacement sur le fond marin.

Options du mode 3D

La fenêtre 3D existe en deux modes :

- Mode Bateau
- Mode Curseur

Pour basculer du mode Bateau au mode Curseur, utilisez les boutons de la fenêtre 3D. Vous pouvez revenir du mode Curseur au mode Bateau en sélectionnant l'option de menu Effacer curseur.



Mode 3D vessel (Bateau 3D)

Dans ce mode, la vue est verrouillée sur le bateau et l'image progresse avec le bateau.

La caméra peut pivoter autour du bateau, et sa hauteur peut être modifiée de façon à ce qu'elle vise le bas ou plutôt les côtés du bateau :

- Pour faire tourner la caméra, faites glisser votre doigt horizontalement sur l'écran.
- Pour modifier la hauteur de la caméra ou la mettre en plongée/contre-plongée, faites glisser votre doigt verticalement sur l'écran.



Mode Curseur 3D

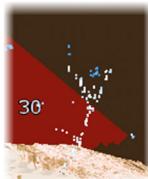
Lorsque vous activez le mode Curseur, la position de la caméra demeure identique.

En mode Curseur, l'image ne progresse pas avec le bateau. Vous pouvez effectuer un zoom sur l'image et faire pivoter la caméra

dans n'importe quelle direction en faisant glisser le curseur sur l'écran.

Le mode Curseur comporte des fonctions de curseur décrites au chapitre "*Utilisation du curseur sur une image 3D*" à la page 91.

Représentation des poissons



Lorsque des objets sont identifiés dans la colonne d'eau, ils apparaissent sous forme d'amas de points. La couleur du point sur l'image correspond à l'intensité de la cible, et la couleur des points s'ajuste automatiquement selon la palette choisie.

Visualisation de l'historique des images

La portion en surbrillance de la barre d'historique affiche l'image que vous êtes en train de visualiser par rapport à l'historique complet des images stockées.

La barre d'historique s'affiche par défaut lorsque le curseur est actif. Vous pouvez désactiver la barre d'historique et paramétrer son affichage en haut de l'écran ou uniquement lorsque le curseur est actif. Reportez-vous au chapitre "*Effacer historique*" à la page 96.

La barre d'historique se trouve en haut de l'écran sur les images 3D.

Vous pouvez faire défiler une par une les images stockées dans l'historique en faisant glisser l'image ou la région en surbrillance dans la barre d'historique.

Pour reprendre le défilement et afficher les données en cours, effacez le curseur.

Configuration de l'image



Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.

Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

→ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Échelle

Le paramètre d'échelle détermine la distance vers la gauche et vers la droite à partir du centre.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Sélectionnez un niveau d'échelle prédéfini manuellement à partir du menu.

Échelle Auto

Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin.

Il est recommandé d'utiliser ce réglage pour détecter du poisson. Sélectionnez l'option Range (Échelle), puis l'option Auto dans le menu.

Contraste

Détermine le ratio de clarté entre les zones claires et sombres de l'écran.

→ **Remarque :** Nous vous recommandons d'utiliser l'option de contraste automatique.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Options avancées



Clarté Surface

L'action des vagues, le sillage et les inversions de température peuvent brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Clarté Surface réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

Inversion latérale des images

Si nécessaire, inverse l'image latéralement vers la gauche ou la droite en fonction du sens de montage de la sonde.

Amélioration verticale

Cette option étire les données de sorte que les différences de profondeur apparaissent plus grandes dans la fenêtre, ce qui vous aide à distinguer les changements de profondeur dans les zones peu profondes.

Target sensitivity (Sensibilité des cibles)

Ce paramètre gère le nombre et l'intensité des points présents dans la colonne d'eau. Vous pouvez l'abaisser pour réduire les parasites ou le nombre d'éléments que vous ne voulez pas afficher ou le remonter pour voir davantage d'informations.

L'option Auto permet d'ajuster automatiquement les paramètres à leur niveau optimal. La sensibilité Auto peut être ajustée (+/-) selon vos préférences sans désactiver pour autant la fonction de sensibilité automatique.

Plus d'options



Arrêter le sondeur

Utilisez cette option pour immobiliser l'image. Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.

Effacer historique

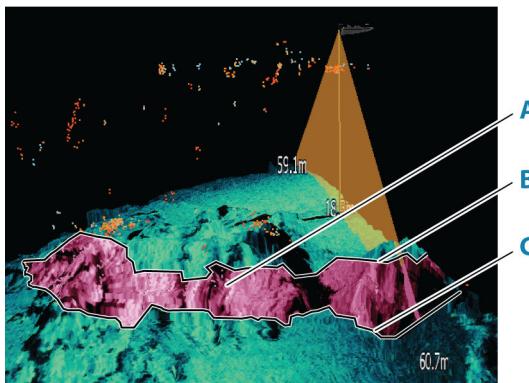
Efface les données d'historique en mode Live de l'écran et commence à afficher uniquement les données les plus récentes.

Vérouillage vue

Si cette option est activée, la caméra conserve une rotation relative par rapport au bateau. Par exemple, si vous définissez la rotation pour que la caméra vise le côté tribord du navire, celle-ci tournera avec le bateau pour maintenir sa visée sur le côté tribord.

Depth highlighting (surbrillance de la profondeur)

Applique un effet de surbrillance (**A**) à l'échelle de profondeur spécifiée. La limite basse définit la profondeur la plus faible de l'échelle à mettre en surbrillance (**B**). La limite haute définit la profondeur la plus grande de l'échelle à mettre en surbrillance (**C**). La couleur de la surbrillance dépend de la couleur de la palette sélectionnée.



Réglages du sondeur

Utilisez la boîte de dialogue des paramètres du sondeur pour définir les paramètres de votre système de sondeur. Reportez-vous au chapitre "*Réglages du sondeur*" à la page 222.

10

LiveSight

Conditions requises

Une sonde LiveSight connectée à l'appareil via un module Performance Sonar Interface (PSI) est nécessaire.

À propos

La sonde LiveSight peut être utilisée en position Forward ou Down. Le mode dépend de la façon dont la sonde est installée.

Lorsqu'une sonde LiveSight est installée et configurée, un bouton LiveSight vient s'ajouter sur la page d'accueil.

Plusieurs sources LiveSight fonctionnent indépendamment les unes des autres, et chaque source peut être attribuée à un panneau sur l'écran.

Une source LiveSight peut être partagée sur le réseau Ethernet. Pour plus d'informations sur la configuration du système pour le partage de données du sondeur, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.

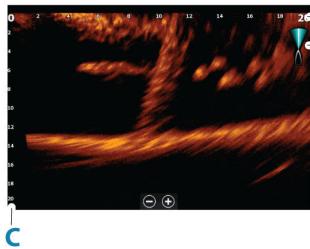
Assistant de démarrage

Au démarrage ou après une réinitialisation, l'écran reconnaît une sonde LiveSight non configurée. Ensuite, l'assistant de démarrage se lance automatiquement.

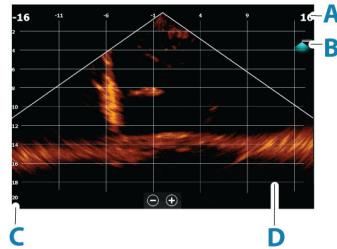
Vous pouvez également lancer l'assistant manuellement depuis la boîte de dialogue d'installation. Reportez-vous à la section intitulée "*Restart config wizard*" à la page 226.

Le mode (Forward ou Down) doit être défini dans l'assistant pour afficher l'icône LiveSight sur la page d'accueil.

Fenêtres LiveSight



Vue Forward LiveSight



Vue Down LiveSight

- A** LiveSight Forward : échelle de distance
LiveSight Down : échelle de largeur
- B** Icône LiveSight, indiquant la direction du faisceau
- C** Échelle de profondeur
- D** Grille de distance ; vous pouvez l'activer/la désactiver depuis le menu More.

Si le système comprend un capteur de cap, l'icône du faisceau du sondeur de la vue en position Forward est positionnée par rapport au bateau. L'icône tourne en fonction de la rotation du moteur électrique avant.

Zoom sur l'image

Vous pouvez effectuer un zoom sur l'image à l'aide des options de zoom spécifiques à l'écran.

Si le curseur est actif, le système effectue un zoom avant sur la position du curseur.

Utilisation du curseur dans la fenêtre

Par défaut, le curseur n'apparaît pas sur l'image.

Lorsque vous placez le curseur dans la fenêtre, l'image se met en pause et la fenêtre d'information du curseur est activée. La profondeur et la distance du curseur sont affichées au niveau de la position du curseur.

Arrêt du sondeur



Utilisez cette option pour immobiliser l'image. Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.

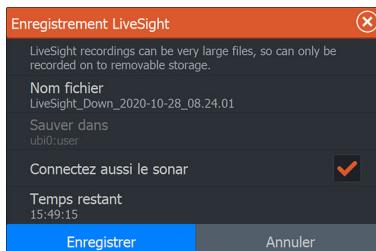
Enregistrement de vidéos LiveSight



Vous pouvez enregistrer des vidéos LiveSight sur une carte mémoire.

Tous les enregistrements LiveSight sont effectués dans un format .mp4 standard, facilitant la lecture sur un ordinateur ou le partage sur Internet.

→ **Remarque:** Cette option est disponible uniquement lorsqu'une carte mémoire est insérée.



Arrêt de l'enregistrement de la vidéo



Lors de l'enregistrement d'une vidéo, le menu change et fait apparaître l'option d'arrêt de l'enregistrement.

Personnalisation des paramètres de l'image

L'appareil est livré avec des modes de personnalisation prédéfinis qui sont utilisés pour contrôler les paramètres de l'image.

Changement de modes

Sélectionnez le bouton Mode, puis le mode à utiliser.

Lorsque les modes Down ou Forward sont sélectionnés, le menu se développe et fait apparaître les options de ces modes. Pour tous les modes, l'option More options propose des paramètres d'image supplémentaires.



Menu Down



Menu Forward

Plus d'options



Traces cibles

Une trace cible indique le mouvement d'une cible en laissant une lumière résiduelle, c'est-à-dire en réduisant progressivement l'intensité au fil du temps.

Cette fonction est utile pour évaluer rapidement le mouvement des cibles par rapport à votre bateau.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Grilles de distance

La grille de distance peut être ajoutée à l'image. Les grilles sont très utiles pour déterminer la distance par rapport aux cibles. Lorsque vous sélectionnez l'option de menu, vous avez le choix entre aucune grille, une grille droite ou une grille courbée.

Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.

Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

→ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Paramètres LiveSight

Pour découvrir les options de paramétrage de LiveSight, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.

11

ActiveTarget

À propos d'ActiveTarget

Cette fonctionnalité est disponible si une sonde ActiveTarget et son module sondeur sont connectés au réseau Ethernet.

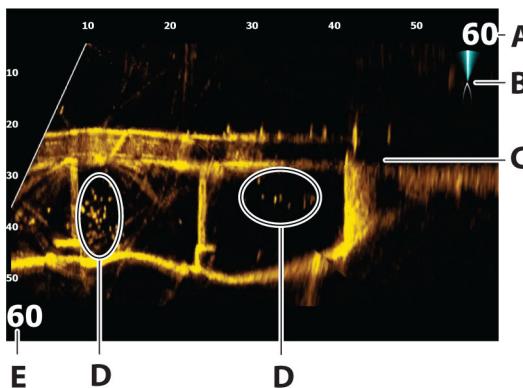
Lorsqu'une sonde ActiveTarget et son module sondeur sont connectés au réseau Ethernet, le bouton ActiveTarget est disponible sur la page d'accueil.

La sonde ActiveTarget peut être utilisée en position frontale (ActiveTarget Forward), vers le bas (ActiveTarget Down) ou horizontale (ActiveTarget Scout). Le mode dépend de la façon dont la sonde est installée.

Plusieurs sources ActiveTarget fonctionnent indépendamment les unes des autres, et chaque source peut être attribuée à une fenêtre sur l'écran.

Une source ActiveTarget peut être partagée sur le réseau Ethernet. Pour plus d'informations sur la configuration du système pour le partage de données du sondeur, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.

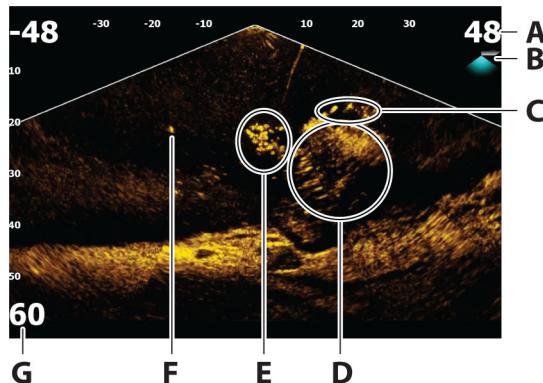
Fenêtre Forward ActiveTarget



- A** Échelle de distance (distance de la sonde)
- B** Icône ActiveTarget, indiquant la direction du faisceau
- C** Structure (pont) sur le fond

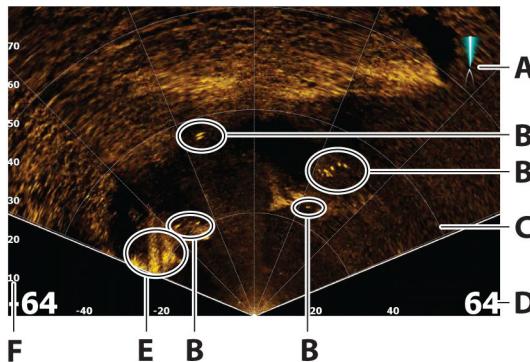
- D** Poissons
- E** Échelle de distance vers le bas (distance sous la sonde)

Fenêtre Down ActiveTarget



- A** Échelle de distance (distance de la sonde)
- B** Icône ActiveTarget, indiquant la direction du faisceau
- C** Banc de poissons
- D** Bancs de poissons encerclant/dans des broussailles sous-marines
- E** Banc de poissons
- F** Gros poisson seul
- G** Échelle de distance vers le bas (distance sous la sonde)

Fenêtre Scout ActiveTarget



- A** Icône ActiveTarget, indiquant la direction du faisceau
- B** Poissons
- C** Grilles de distance ; vous pouvez les désactiver/activer et choisir des lignes droites ou courbées dans le menu More.
- D** Échelle de distance (distance à gauche/droite de la sonde)
- E** Structure sous-marine (coin de roche)
- F** Échelle de distance (distance devant la sonde)

Zoom sur l'image

Vous pouvez effectuer un zoom sur l'image à l'aide des options de zoom spécifiques à l'écran.

Si le curseur est actif, le système effectue un zoom avant sur la position du curseur.

Arrêt du sondeur



Utilisez cette option pour immobiliser l'image. Sélectionnez cette option pour faire cesser le ping du sondeur. Utilisez cette option lorsque vous voulez désactiver le sondeur sans éteindre l'appareil.

Utilisation du curseur dans la fenêtre

Par défaut, le curseur n'apparaît pas sur l'image.

Lorsque vous placez le curseur dans la fenêtre, l'image se met en pause et la fenêtre d'information du curseur est activée. La profondeur et la distance du curseur sont affichées au niveau de la position du curseur.

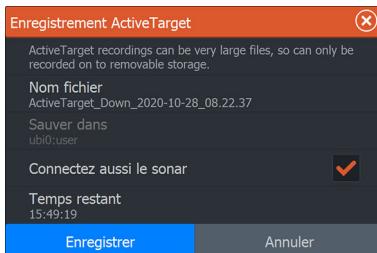
Enregistrement de vidéos ActiveTarget



Vous pouvez enregistrer des vidéos ActiveTarget sur une carte mémoire.

Tous les enregistrements ActiveTarget sont effectués dans un format .mp4 standard, facilitant la lecture sur un ordinateur ou le partage sur Internet.

→ **Remarque :** Cette option est disponible uniquement lorsqu'une carte mémoire est insérée.



Arrêt de l'enregistrement de la vidéo

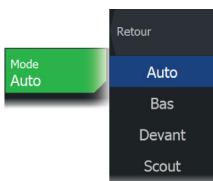


Lors de l'enregistrement d'une vidéo, le menu change et fait apparaître l'option d'arrêt de l'enregistrement.

Modes et paramètres d'image

L'appareil est livré avec des modes de personnalisation prédéfinis qui sont utilisés pour contrôler les paramètres de l'image.

Changement de modes



Sélectionnez le bouton Mode, puis le mode à utiliser.

Lorsque les modes Down, Forward ou Scout sont sélectionnés, le menu se développe et fait apparaître les options de ces modes.

Pour tous les modes, l'option More options propose des paramètres d'image supplémentaires.



Menu du mode Down



Menu du mode Forward



Menu du mode Scout

Mode Auto

Par défaut, l'appareil est réglé sur le mode Auto. Dans ce mode, la plupart des paramètres sont automatisés.

Distance vers le bas

Le réglage de distance Down détermine la profondeur de l'eau visible sur l'image.

Forward range (Distance avant)

Les paramètres de distance Forward déterminent la distance visible sur l'image.

→ **Remarque :** Cette option n'est disponible qu'en mode Forward.

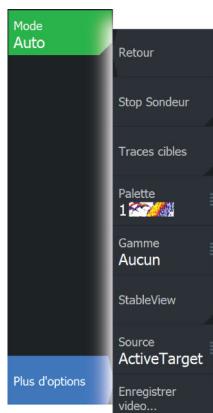
Portée

Le paramètre de distance détermine la distance visible sur l'image.

→ **Remarque :** Cette option n'est disponible qu'en mode Scout.

Sensibilité

Une plus haute sensibilité permet d'afficher plus de détails. En diminuant la sensibilité, moins de détails seront visibles. Une quantité trop importante de détails risque d'encombrer l'écran. À l'inverse, il est possible que les cibles souhaitées ne s'affichent pas si le réglage de la sensibilité est trop faible.



Sensibilité Auto

La Sensibilité Auto ajuste automatiquement le rendement du sondeur à un niveau optimal. La sensibilité Auto peut être ajustée (+/-) selon vos préférences sans désactiver pour autant la fonction de sensibilité automatique.

→ **Remarque :** La Sensibilité Auto est le mode conseillé pour la plupart des conditions.

Filtrage du bruit

Filtre les interférences et réduit la quantité de parasites à l'écran.

Plus d'options

Traces cibles

Une trace cible indique le mouvement d'une cible en laissant une lumière résiduelle, c'est-à-dire en réduisant progressivement l'intensité au fil du temps.

Cette fonction est utile pour évaluer rapidement le mouvement des cibles par rapport à votre bateau.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Grilles de distance

La grille de distance peut être ajoutée à l'image. Les grilles sont très utiles pour déterminer la distance par rapport aux cibles. Lorsque vous sélectionnez l'option de menu, vous avez le choix entre aucune grille, une grille droite ou une grille courbée.

StableView

Si cette option est sélectionnée, la sonde compense son propre mouvement ainsi que celui du bateau pour afficher une image plus stable sur l'écran.

Source

→ **Remarque :** Disponible uniquement si plusieurs sources aux capacités identiques sont disponibles.

Permet de spécifier la source de l'image dans la fenêtre active.

Vous pouvez afficher différentes sources simultanément à l'aide d'une configuration de page multifenêtre. Les options de menu sont indépendantes pour chaque fenêtre.

→ **Remarque :** La plate-forme ActiveTarget prend en charge deux sondes ActiveTarget au maximum sur un réseau et celles-ci doivent être de configurations différentes. Les configurations possibles sont les vues Down, Forward et Scout. Par exemple, une source peut être réglée sur la vue Down et l'autre sur la vue Forward.

→ **Remarque :** L'utilisation de sondes à la même fréquence peut provoquer des interférences.

Pour plus d'informations sur la configuration de la source, reportez-vous à la section "*Paramètres de la page ActiveTarget installation*" à la page 227.

Paramètres ActiveTarget

Pour découvrir les options de paramétrage d'ActiveTarget, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.

12

StructureMap

À propos de StructureMap

La fonctionnalité StructureMap superpose des images SideScan issues d'une source SideScan sur la carte. StructureScan vous permet de visualiser plus aisément l'environnement sous-marin par rapport à votre position et vous aide à interpréter les images SideScan.

Image StructureMap

L'image StructureMap peut être affichée sous forme de superposition dans votre fenêtre de carte. Si vous sélectionnez la superposition de l'image StructureMap, le menu Chart (Carte) se développe pour afficher les options StructureMap.

L'exemple ci-dessous est une page à deux fenêtres. La fenêtre de gauche représente une carte avec superposition de structure et la fenêtre de droite, une image SideScan classique.



Sources StructureMap

Deux sources peuvent être utilisées pour superposer des fichiers de structure sur les cartes, mais une seule est visible à la fois :

- Données en mode Live : utilisées lorsque des données SideScan sont disponibles ;
- Fichiers sauvegardés : constitués de données SideScan enregistrées, puis converties au format StructureMap (*.smf).



Données en mode Live

Lorsque des données en mode Live sont sélectionnées, l'historique des images SideScan s'affiche sous la forme d'une trace derrière l'icône du bateau. La longueur de cette trace varie en fonction de la mémoire disponible dans l'appareil et des réglages d'échelle. Au fur et à mesure que la mémoire se remplit, les données les plus anciennes sont automatiquement supprimées pour pouvoir enregistrer de nouvelles données. Lorsque vous augmentez l'échelle de recherche, la vitesse Ping de la sonde SideScan diminue, mais la largeur et la longueur de l'historique de l'image augmentent.

→ **Remarque :** Le mode Live ne sauvegarde aucune donnée. Si l'unité est éteinte, toutes les données récentes sont perdues.

Fichiers Saved

Le mode Sauvegarder sert à consulter et à examiner les fichiers de StructureMap et à positionner le bateau ou certains points d'intérêt dans une zone déjà sondée. Les fichiers enregistrés peuvent être utilisés en tant que sources lorsque aucune source SideScan n'est disponible.

Lorsque ce mode est sélectionné, le fichier StructureMap est superposé sur la carte en fonction des informations de position dans le fichier.

Si l'échelle de la carte est importante, la zone StructureMap est encadrée jusqu'à ce que l'échelle soit suffisamment grande pour afficher les détails de la structure.

→ **Remarque :** Lorsque des fichiers sauvegardés sont utilisés comme source, tous les fichiers de StructureMap présents sur le périphérique de stockage et dans la mémoire interne du système sont affichés. S'il existe plusieurs StructureMap de la même zone, les images se superposent et brouillent la carte. Si plusieurs fichiers de la même zone sont nécessaires, les cartes doivent être sauvegardées sur des appareils de stockage distincts.

Conseils avec StructureMap

- Pour obtenir un aperçu de structures plus grandes (une épave, etc.), ne naviguez pas au-dessus. Déplacez plutôt le bateau de manière à vous positionner à gauche ou à droite de la structure.

- Ne superposez pas de traces d'historique lorsque vous effectuez un sondage en parallèle d'une zone.

Utilisation de StructureMap avec des relevés cartographiques

StructureMap vous permet de bénéficier de fonctionnalités de cartographie complètes et de les associer à une cartographie préchargée comme C-MAP, Navionics et toute autre carte de fournisseurs tiers compatibles avec le système.

Lorsque vous utilisez StructureMap avec des relevés cartographiques, copiez les fichiers StructureMap (.smf) sur la mémoire interne des unités. Il est conseillé de conserver des copies des fichiers StructureMap sur des cartes de données cartographiques externes.

Options structure

Pour ajuster les réglages StructureMap, accédez au menu Options structure. Ce menu est disponible lorsque Overlay Structure est activé.

Toutes les options ne sont pas disponibles lorsque les fichiers StructureMap sauvegardés sont utilisés comme source. Les options non disponibles sont grisées.

Échelle

Définit l'échelle de recherche.



Transparence

Définit l'opacité de Overlay Structure. Avec un réglage de transparence minimum, les détails de la carte sont presque masqués par la superposition de StructureMap.

Palettes

Permet de sélectionner la palette de couleurs de l'image.

Contraste

Détermine le ratio de clarté entre les zones claires et sombres de l'écran.

Colonne d'eau

Affiche/masque la colonne d'eau en mode Live.

Si cette option est désactivée, les bancs de poissons risquent de ne pas apparaître sur l'image SideScan.

Si elle est activée, la précision de l'image SideScan sur la carte peut être affectée par la profondeur de l'eau.

Fréquence

Définit la fréquence du transducteur utilisée par l'unité. La fréquence de 800 kHz offre la meilleure résolution, alors que la fréquence de 455 kHz permet de couvrir des profondeurs et des échelles plus importantes.

Effacer historique

Efface les données d'historique en mode Live de l'écran et commence à afficher uniquement les données les plus récentes.

Données Log Sondeur

Affiche la boîte de dialogue Log sonar (Log Sondeur). Reportez-vous à "*Enregistrement des données de journal*" à la page 70.

Source

Détermine la source StructureMap affichée sur la superposition de carte. Reportez-vous au chapitre "*Sources StructureMap*" à la page 110.

13

Instruments

À propos des fenêtres Instruments

Les fenêtres sont composées de plusieurs jauge qui peuvent être organisées sur des tableaux de bord. Des jauge analogiques, numériques et à barrettes sont disponibles lors de la création des fenêtres. Des tableaux de bord prédéfinis et des modèles sont inclus.

Exemple :



Ajouter tableau de bord

Utilisez l'option de menu Nouveau pour créer votre propre tableau de bord.



Commencer à zéro

Selectionnez cette option pour créer votre propre tableau de bord à partir de zéro.

Utilisez les options de menu pour nommer le tableau de bord et choisir la disposition des jauge.

Copier la disposition existante

Sélectionnez cette option pour copier une disposition existante que vous avez créée.

Utilisez les options de menu pour nommer le tableau de bord et choisir la disposition des jauge.

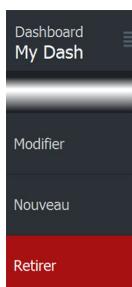
Utiliser le modèle intégré

Sélectionnez un modèle prédéfini pour créer un tableau de bord. Les modèles de tableaux de bord reflètent la configuration de votre bateau.

Utilisez les options de menu pour nommer le tableau de bord et choisir la disposition des jauge.



Personnaliser un tableau de bord



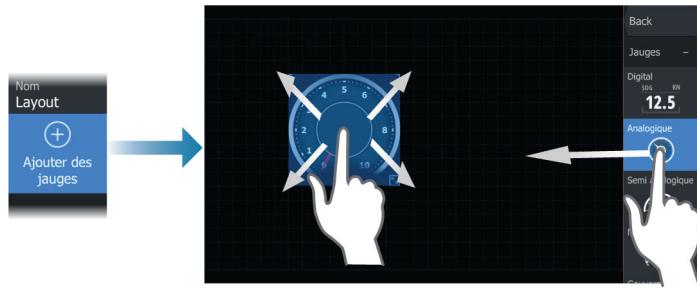
Vous pouvez utiliser les options du menu Modifier pour :

- modifier les données de chacune des jauge d'un tableau de bord ;
- définir les limites des jauge analogiques ;
- modifier la disposition du tableau de bord.

➔ **Remarque :** Vous ne pouvez pas modifier la disposition des tableaux de bord prédéfinis ou de ceux créés à l'aide de modèles intégrés.

Ajouter des jauge

Sélectionnez une jauge dans le menu et positionnez-la sur le tableau de bord.

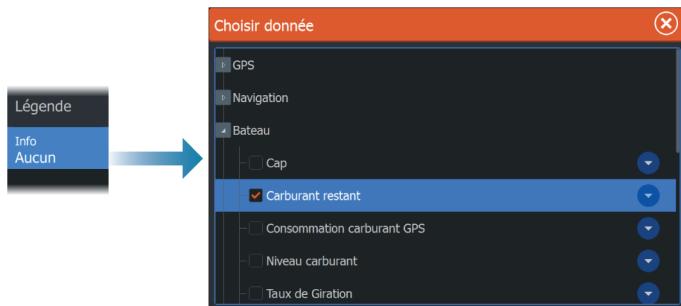


Fonctionnement des touches

Utilisez les touches fléchées pour sélectionner l'élément que vous souhaitez ajouter et appuyez sur la touche Entrée.

Choisir les données d'une jauge

Sélectionnez la jauge dans le tableau de bord, puis sélectionnez l'option de menu Info pour choisir les données que la jauge doit afficher.



Sélectionner un tableau de bord

Vous pouvez basculer entre les tableaux de bord en :

- faisant glisser votre doigt vers la gauche ou vers la droite dans la fenêtre ;
- sélectionnant le tableau de bord dans le menu.

14

Pilote automatique hors-bord

Sécurité d'utilisation du pilote automatique

⚠ **Avertissement:** un pilote automatique est une aide précieuse à la navigation, mais NE PEUT remplacer un navigateur humain.

⚠ **Avertissement:** assurez-vous que le pilote automatique a été installé correctement et calibré avant son utilisation.

→ **Remarque :** Pour des raisons de sécurité, une touche de veille physique doit être disponible.

Ne pas utiliser le pilotage automatique :

- Dans des zones de trafic important ou dans des eaux étroites
- En cas de visibilité réduite ou de conditions de navigation extrêmes
- Dans les zones où l'utilisation d'un pilote automatique est interdite par la loi

Lors de l'utilisation d'un pilote automatique :

- Ne pas laisser la barre sans surveillance
- Ne pas placer de matériel ou d'équipement magnétique à proximité du compas utilisé dans le système de pilote automatique
- Vérifier à intervalles réguliers le cap et la position du bateau
- Toujours basculer le pilote automatique en mode veille et réduire la vitesse en temps voulu pour éviter les situations dangereuses

Alarmes du pilote automatique

Pour des raisons de sécurité, il est recommandé d'activer toutes les alarmes du pilote automatique en cas d'utilisation du pilote automatique.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Alarmes*" à la page 178.



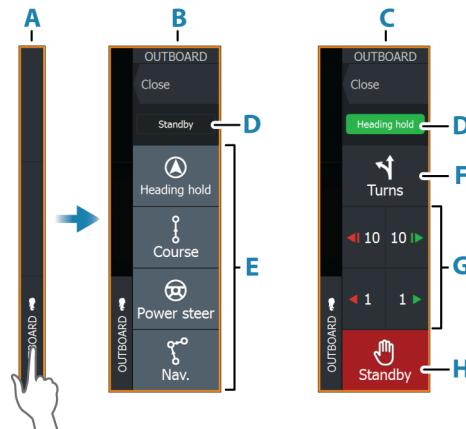
Sélection du pilote automatique actif

Si un pilote automatique et un moteur électrique avant sont configurés pour le contrôle des écrans multifonctions, un seul peut être activé à la fois.

Les boutons des deux pilotes automatiques s'affichent dans la barre de contrôle.

Activez un pilote automatique en sélectionnant le bouton approprié dans la barre de contrôle, puis sélectionnez le bouton du commutateur dans le pupitre de commande du pilote automatique.

Contrôleur de pilote automatique de moteurs hors-bord (NAC-1)

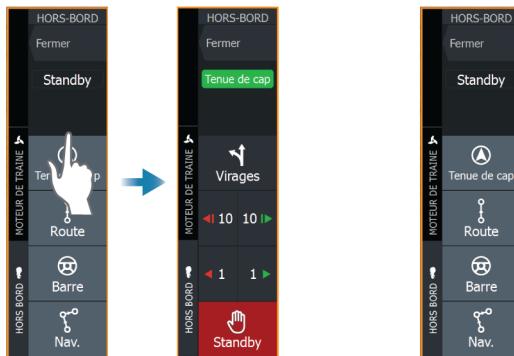


- A** Barre de contrôle
- B** Pupitre de commande du pilote automatique, désactivé
- C** Pupitre de commande du pilote automatique, activé
- D** Indication de mode
- E** Boutons de mode
- F** Bouton de changement de direction
- G** Boutons dépendants du mode
- H** Bouton de mise en veille

Activation et désactivation du pilote automatique

Pour activer le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton du mode préféré.



Le pilote automatique s'active dans le mode sélectionné, et le pupitre de commande du pilote automatique affiche les options correspondant au mode actif.

Pour désactiver le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton de veille.

Lorsque le pilote automatique est en mode veille, le bateau doit être dirigé manuellement.

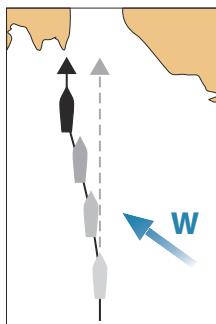
Indication du pilote automatique



La barre d'informations du pilote automatique affiche les informations du pilote automatique. Elle s'affiche sur toutes les pages si le pilotage automatique est actif. Dans la boîte de dialogue des réglages du pilote automatique, vous pouvez choisir de désactiver la barre lorsque le pilote automatique est en veille.

Modes de pilotage automatique

Le pilote automatique dispose de plusieurs modes de navigation. Le nombre de modes et de fonctionnalités compris dans ce mode dépend du pilote automatique, du type de bateau et des entrées disponibles.



Mode Cap verrouillé (A)

Dans ce mode, le pilote automatique dirige le bateau selon le réglage de cap.

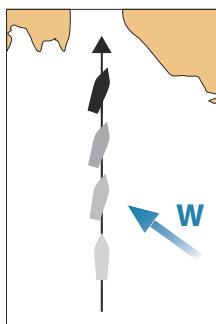
Lorsque ce mode est activé, le pilote automatique sélectionne le cap compas actuel comme cap prédéfini.

→ **Remarque :** Dans ce mode, le pilote automatique ne permet pas de compenser la dérive causée par le courant et/ou le vent (**W**).

Pour modifier le réglage de cap

- Sélectionnez un bouton bâbord ou tribord.

Le cap change immédiatement. Le cap est maintenu tant qu'un nouveau cap n'est pas défini.



Mode Course (Route)

Dans le mode Route, le bateau est dirigé le long d'une ligne de route calculée à partir de la position actuelle dans une direction définie par l'utilisateur.

Lorsque le mode est activé, le pilote automatique trace une route invisible à partir de la position du bateau, d'après la direction en cours. Le pilote automatique utilise désormais les informations de position pour calculer la distance transversale et suivre automatiquement la route calculée.

→ **Remarque :** Si le bateau dérive en s'écartant de la ligne de route en raison du courant et/ou du vent, il suit la ligne avec un angle de crabe.

Mode Power Steer

Pour activer ce mode, sélectionnez Standby, puis le bouton de mode Power Steer.

Dans ce mode, les boutons bâbord et tribord sont utilisés pour contrôler le moteur/la barre.

Utilisez les touches fléchées tribord ou bâbord pour faire tourner le moteur/la barre. Le moteur/la barre tourne tant qu'un bouton est enfoncé et reste à l'angle défini lorsque vous relâchez le bouton.

Mode NAV

⚠ Avertissement: le mode NAV ne doit être utilisé qu'en eaux ouvertes.

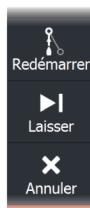
Avant d'entrer en mode NAV, vous devez suivre une route ou vous diriger vers un waypoint.

En mode NAV, le pilote automatique dirige automatiquement le bateau vers une position de waypoint spécifique, ou le long d'une route prédéfinie. Les informations de position sont utilisées pour modifier la route et guider le bateau le long de la route jusqu'au prochain waypoint.

➔ **Remarque:** Pour plus d'informations sur la navigation, reportez-vous au chapitre "*Navigation*" à la page 62.

Options du mode NAV

Lorsque vous êtes en mode NAV, les boutons suivants sont disponibles dans le pupitre de commande du pilote automatique :



Restart (Redémarrer)

Redémarre la navigation à partir de la position actuelle du bateau.

Skip (Ignorer)

Ignore le waypoint actif et se dirige vers le waypoint suivant. Cette option est uniquement disponible lorsque vous suivez une route comportant plusieurs waypoints entre la position du bateau et la fin de la route.

Cancel nav. (Annuler nav.)

Annule la navigation active et désélectionne la route ou la navigation actuelle entre les waypoints. Le pilote automatique passe en mode Heading hold (Cap verrouillé) et dirige le bateau d'après le cap actif au moment où le bouton Annuler a été sélectionné.

➔ **Remarque:** Ceci n'équivaut pas à la sélection du mode veille qui n'arrête pas la navigation actuelle.

Virage en mode NAV

Lorsque le bateau atteint un waypoint, le pilote automatique émet un avertissement sonore et affiche une boîte de dialogue contenant des informations sur le nouveau cap.

La modification automatique du changement de route pour atteindre le prochain waypoint est limitée :

- Si l'angle du changement de route requis pour atteindre le prochain waypoint est inférieur à la limite de changement de route configurée, le pilote automatique modifie automatiquement la route.
- Si le changement de cap nécessaire pour atteindre le prochain waypoint dépasse la limite configurée, vous êtes invité à vérifier que le changement de cap à effectuer est acceptable. Si le virage n'est pas accepté, le bateau poursuit sa route sur le cap actuel.

La limite de changement de route varie en fonction du calculateur du pilote automatique. Reportez-vous à la documentation du pilote automatique.

Gabarits de virage



Le système comprend un certain nombre de gabarits de virage. La sélection des gabarits de virage est disponible lorsque le pilote automatique est en mode Heading hold.

Variables de virage

À l'exception du demi-tour, tous les gabarits de virages disposent de paramètres que vous pouvez modifier avant et pendant l'exécution du virage.

Amorçage d'un virage

- Sélectionnez le bouton bâbord ou tribord.



Demi-tour (U-turn)

Change le réglage de cap actuel de 180°. Lorsqu'il est activé, le pilote automatique passe en mode Auto.

Le taux de giration est identique à celui défini pour le paramètre Turn rate (Taux de giration).

Rotation circulaire

Permet de faire faire un cercle au bateau.

Variable de virage :

- Taux de giration. Si vous augmentez la valeur, le bateau exécute un cercle plus petit.

Rotation en spirale

Le bateau exécute une rotation en spirale avec un rayon décroissant ou croissant.

Variables de virage :

- Rayon initial

- Changement/virage. Si cette valeur est configurée sur zéro, le bateau décrira des cercles. Une valeur négative entraîne un rayon décroissant et des valeurs positives, un rayon croissant.

Route en Zigzag

Permet de faire faire des virages en zigzags au bateau.

Variables de virage :

- Changement de cap
- Distance segment

Rotation en carré

Dirige le bateau selon un mouvement à angle droit, en effectuant des changements de cap de 90°.

Variable de virage :

- Distance segment

Virage

Le bateau décrit une route sinuuse autour du cap principal.

Lorsqu'il est activé, le pilote automatique passe en mode Virages en S.

Variables de virage :

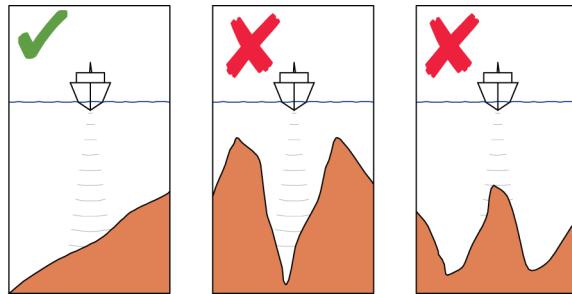
- Changement de cap
- Turn Radius (Rayon de virage)

Suivi de ligne de sonde

Permet au pilote automatique de suivre une ligne de sonde.

→ **Remarque :** le gabarit de virage DCT est uniquement disponible si le système reçoit des informations correctes sur la profondeur.

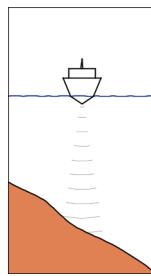
⚠ Avertissement: N'utilisez le gabarit de virage DCT que si les fonds marins s'y prêtent. Ne l'utilisez jamais en cas de fonds rocheux où la profondeur peut varier considérablement sur des distances réduites.



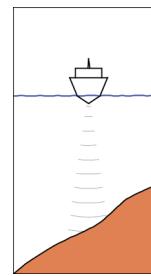
→ **Remarque :** Si les données sur la profondeur sont perdues alors que la fonction DCT est activée, le pilote automatique passe directement en mode Auto. Il est recommandé d'activer l'alarme de perte des données de profondeur du pilote automatique lorsque vous utilisez la fonction DCT. Lorsque cette alarme est activée, elle se déclenche si les données sur la profondeur sont perdues lorsque la fonction DCT est activée.

Amorçage d'un virage DCT

- Manœuvrez le bateau vers la profondeur à suivre et alignez-le à la ligne de sonde
- Activez le mode Auto, puis sélectionnez le suivi de ligne de sonde tout en surveillant la mesure de profondeur.
- Sélectionnez le bouton Bâbord ou Tribord pour lancer le pilotage en mode de suivi de ligne de sonde de façon à suivre la pente de fond à tribord ou bâbord.



*Option Bâbord
(la profondeur diminue à bâbord)*



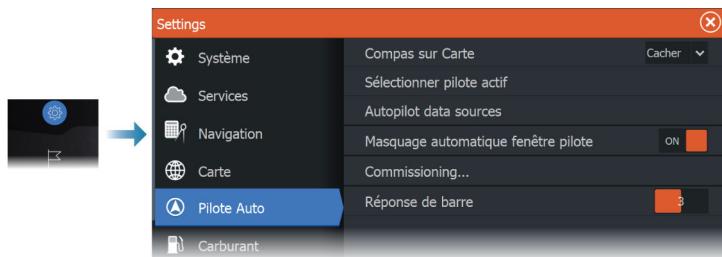
*Option Tribord
(la profondeur diminue à tribord)*

Variables de virage

- Profondeur de réf. : il s'agit de la profondeur de référence pour la fonction DCT. Lorsque le DCT est lancé, le pilote automatique calcule la profondeur actuelle et la définit comme la profondeur de référence. La profondeur de référence peut être modifiée lorsque la fonction est en cours d'exécution.
- Gain de profondeur : ce paramètre détermine le rapport entre la commande de barre et l'écart de la ligne de sonde sélectionnée. Plus la valeur du gain de profondeur est élevée, plus le safran sera appliqué. Si la valeur est trop faible, la compensation des décalages par rapport à la ligne de sonde prend beaucoup de temps et le pilote automatique ne parvient pas à maintenir le bateau sur la profondeur souhaitée. Si la valeur est trop élevée, le pilote automatique a tendance à surcompenser et le pilotage est instable.
- CCA : le CCA est un angle ajouté au cap prédéfini ou déduit de celui-ci. Ce paramètre permet au bateau d'effectuer des lacets autour de la profondeur de référence. Plus le CCA est élevé, plus les écarts seront importants. Si vous configurez le CCA à zéro, le bateau ne serpentera pas.

Paramètres du pilote automatique

La boîte de dialogue Réglages du pilote automatique dépend du pilote automatique connecté au système. Si plusieurs pilotes automatiques sont connectés, la boîte de dialogue Réglages du pilote automatique affiche l'option pour le pilote automatique actif.





Compas sur Carte

Choisissez d'afficher le symbole du compas autour de votre bateau dans la fenêtre de carte. Le symbole du compas disparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.

Sélectionner pilote actif

Permet de déterminer si le pilote automatique contrôle le moteur électrique avant ou le/les moteurs hors-bord.

Autopilot data sources (Sources de données du pilote automatique)

Permet de sélectionner des sources de données automatiques et manuelles pour le pilote automatique de moteur hors-bord.

Masquer

Détermine si la barre d'informations du pilote automatique s'affiche ou non lorsque ce dernier est en veille.

Paramètres de mise en service et de réponse de la barre

Pour les paramètres de mise en service et de réponse de la barre, reportez-vous à la section "*Paramètres du pilote automatique*" à la page 228.

15

Pilote automatique de moteur électrique avant

Sécurité d'utilisation du pilote automatique

⚠ **Avertissement:** un pilote automatique est une aide précieuse à la navigation, mais NE PEUT remplacer un navigateur humain.

⚠ **Avertissement:** assurez-vous que le pilote automatique a été installé correctement et calibré avant son utilisation.

➔ **Remarque:** Pour des raisons de sécurité, une touche de veille physique doit être disponible.

Ne pas utiliser le pilotage automatique :

- Dans des zones de trafic important ou dans des eaux étroites
- En cas de visibilité réduite ou de conditions de navigation extrêmes
- Dans les zones où l'utilisation d'un pilote automatique est interdite par la loi

Lors de l'utilisation d'un pilote automatique :

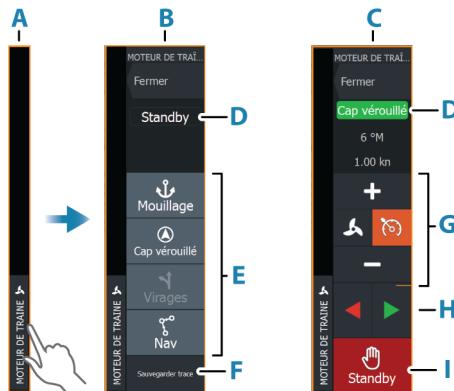
- Ne pas laisser la barre sans surveillance
- Ne pas placer de matériel ou d'équipement magnétique à proximité du compas utilisé dans le système de pilote automatique
- Vérifier à intervalles réguliers le cap et la position du bateau
- Toujours basculer le pilote automatique en mode veille et réduire la vitesse en temps voulu pour éviter les situations dangereuses

Alarmes du pilote automatique

Pour des raisons de sécurité, il est recommandé d'activer toutes les alarmes du pilote automatique en cas d'utilisation du pilote automatique.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Alarmes*" à la page 178.

Pupitre de commande du pilote automatique pour moteur électrique avant



- A** Barre de contrôle
- B** Pupitre de commande du pilote automatique, désactivé
- C** Pupitre de commande du pilote automatique, activé
- D** Indication de mode
- E** Liste des modes disponibles
- F** Bouton Enregistrer/Sauvegarder
- G** Informations dépendantes du mode
- H** Boutons dépendants du mode
- I** Bouton Activer/Veille

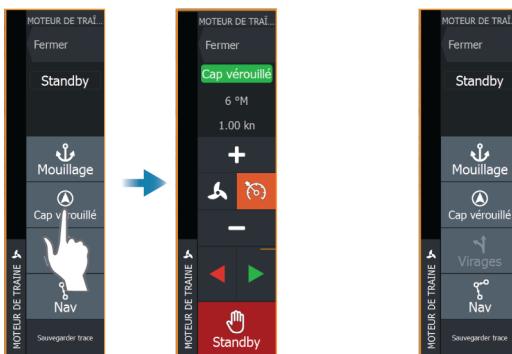
Lorsque le pupitre de commande du pilote automatique est actif, cela est signalé par une bordure.

→ **Remarque :** Le pupitre de commande du pilote automatique peut être également activé à partir de la boîte de dialogue des contrôles système.

Activation et désactivation du pilote automatique

Pour activer le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton du mode préféré.



Le pilote automatique s'active dans le mode sélectionné, et le pupitre de commande du pilote automatique affiche les options correspondant au mode actif.

Pour désactiver le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton de veille.

Lorsque le pilote automatique est en mode veille, le bateau doit être dirigé manuellement.

Indication du pilote automatique



La barre d'informations du pilote automatique affiche les informations du pilote automatique. Elle s'affiche sur toutes les pages si le pilotage automatique est actif. Dans la boîte de dialogue des réglages du pilote automatique, vous pouvez choisir de désactiver la barre lorsque le pilote automatique est en veille.

Modes de pilotage automatique

Le pilote automatique dispose de plusieurs modes de navigation.

Modes Mouillage

Dans ces modes, le moteur électrique avant maintient la position du bateau à l'emplacement sélectionné.

→ **Remarque :** Lorsque votre bateau est en mode mouillage, son cap peut être affecté par le vent ou le courant.

Vous disposez maintenant des options de mouillage suivantes :

Curseur

Navigue jusqu'à la position du curseur, puis maintient le bateau en position.

Waypoint

Navigue jusqu'au waypoint sélectionné, puis maintient le bateau à la position.

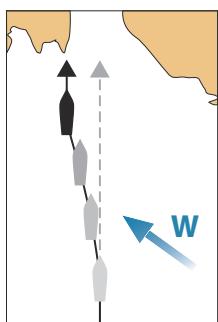
Ici

Maintient le bateau à la position actuelle.

Modifier la position en mode mouillage

Utilisez les boutons de flèche pour repositionner le bateau lorsqu'il est en mode mouillage. Chaque pression sur un bouton déplace la position de mouillage de 1,5 m (5 pieds) dans la direction sélectionnée.

Mode Cap verrouillé



Dans ce mode, le pilote automatique dirige le bateau selon le réglage de cap.

Lorsque ce mode est activé, le pilote automatique sélectionne le cap compas actuel comme cap prédéfini.

➔ **Remarque :** Dans ce mode, le pilote automatique ne permet pas de compenser la dérive causée par le courant et/ou le vent (**W**).

Pour modifier le réglage de cap

- Sélectionnez un bouton bâbord ou tribord.

Le cap change immédiatement. Le cap est maintenu tant qu'un nouveau cap n'est pas défini.

Mode NAV

⚠ Avertissement: le mode NAV ne doit être utilisé qu'en eaux ouvertes.

Avant d'entrer en mode NAV, vous devez suivre une route ou vous diriger vers un waypoint.

En mode NAV, le pilote automatique dirige automatiquement le bateau vers une position de waypoint spécifique, ou le long d'une route prédéfinie. Les informations de position sont utilisées pour modifier le cap et guider le bateau le long de la route, vers le prochain waypoint.

Lorsque vous arrivez à destination, le pilote automatique bascule dans le mode d'arrivée sélectionné. Il est important de sélectionner un mode d'arrivée qui correspond à vos besoins de navigation avant que le mode NAV ne soit activé. Reportez-vous au chapitre "*Mode Arrivée*" à la page 135.

Options du mode NAV



Lorsque vous êtes en mode NAV, les boutons suivants sont disponibles dans le pupitre de commande du pilote automatique :

Restart (Redémarrer)

Redémarre la navigation à partir de la position actuelle du bateau.

Skip (Ignorer)

Ignore le waypoint actif et se dirige vers le waypoint suivant. Cette option est uniquement disponible lorsque vous suivez une route comportant plusieurs waypoints entre la position du bateau et la fin de la route.

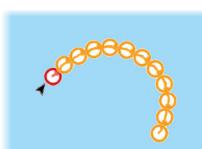
Pilotage par gabarit de virages

Le système comprend un certain nombre de fonctions de pilotage automatique pour la manœuvre.

Lorsqu'un gabarit de manœuvre est activé, le système crée des waypoints temporaires pour la manœuvre.

Le dernier waypoint sur le virage correspond au waypoint final.

Lorsque le bateau atteint le waypoint final, il passe en mode arrivée. Reportez-vous au chapitre "*Mode Arrivée*" à la page 135.



Démarrage d'une manœuvre

- Sélectionnez le bouton bâbord ou tribord.



Variables de virage

Tous les gabarits de manœuvre disposent de paramètres que vous pouvez modifier avant et pendant l'exécution de la manœuvre.

Demi-tour (U-turn)

Change le réglage de cap actuel de 180°.

Variable de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)

Rotation circulaire

Permet de faire faire un cercle au bateau.

Variable de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)
- Degrés de manœuvre

Rotation en spirale

Le bateau exécute une rotation en spirale avec un rayon décroissant ou croissant.

Variables de virage :

- Rayon initial
- Changement de rayon par boucle
- Nombre de boucles

Manœuvre en zigzag

Permet de faire faire des virages en zigzags au bateau.

Variables de virage :

- Changement de route par segment
- Distance segment
- Nombre de segments

Rotation en carré

Dirige le bateau selon un mouvement à angle droit, en effectuant des changements de cap de 90°.

Variable de virage :

- Distance segment
- Nombre de segments

Virage

Le bateau décrit une route sinueuse autour du cap principal.

Variables de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)
- Changement de cap
- Nombre de segments

Contrôle de la vitesse du moteur électrique avant



En mode Cap verrouillé, en mode Nav. et pour les gabarits de manœuvre, le pilote automatique peut contrôler la vitesse du moteur électrique avant.

La vitesse cible définie s'affiche dans le pupitre de commande du pilote automatique.

Il existe deux moyens pour contrôler la vitesse cible du moteur électrique avant :

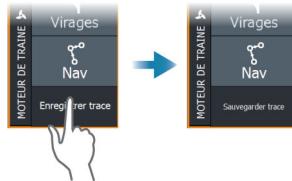
- Puissance de propulsion, définie en tant que pourcentage de puissance (**A**)
- Vitesse de croisière cible (**B**)

Basculez entre les options de vitesse en sélectionnant l'icône de vitesse.

La vitesse peut être augmentée/diminuée dans les phases de préréglage en sélectionnant les boutons plus et moins. La vitesse peut aussi être définie manuellement en sélectionnant le champ de vitesse (**C**).

Enregistrement et sauvegarde d'une trace

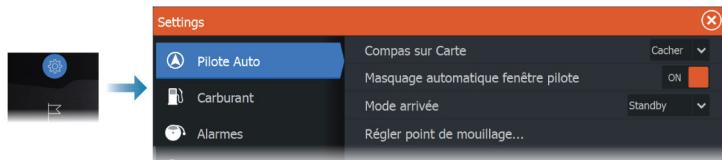
Le pupitre de commande du pilote automatique permet d'enregistrer une trace en tant que route. Si l'enregistrement des traces est désactivé, la fonction peut être activée à partir du pupitre de commande du pilote automatique.



Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Waypoints, routes et traces*" à la page 50.

Paramètres du pilote automatique

Les options de la boîte de dialogue Paramètres du pilote automatique peuvent varier.



Compas sur Carte



Choisissez d'afficher le symbole du compas autour de votre bateau dans la fenêtre de carte. Le symbole du compas disparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.

Masquer

Détermine si la barre d'informations du pilote automatique s'affiche ou non lorsque ce dernier est en veille.

Mode Arrivée

Le pilote automatique passe du mode Navigation au mode Arrivée sélectionné lorsque le bateau atteint son point de destination.

Standby (Veille)

Désactive le pilote automatique. Le moteur électrique avant est contrôlé à la main à distance ou par une pédale.

Cap verrouillé

Verrouille et maintient le dernier cap du bateau.

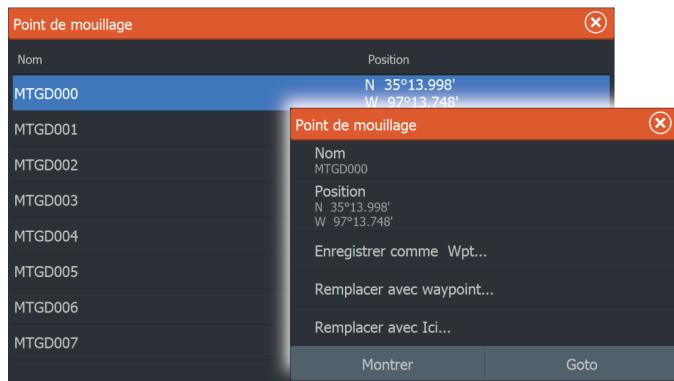
Mouillage

Fait mouiller le bateau au point de destination.

Paramétrage Point d'ancrage

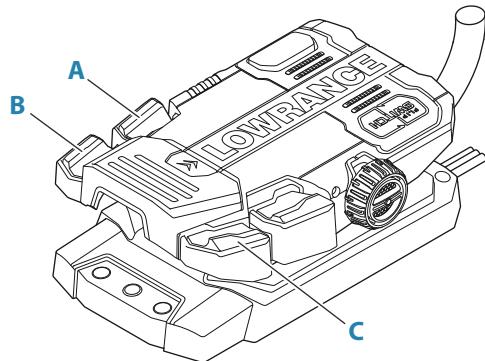
Le moteur électrique avant peut stocker un certain nombre de points de mouillage, libellés avec le préfixe MTG. Les points de mouillage dans le moteur électrique avant sont affichés dans la boîte de dialogue Point de mouillage.

Ces points de mouillage MTG peuvent être enregistrés en tant que waypoint dans le système d'écran multifonction. La position d'un point de mouillage MTG peut être redéfinie pour être identique à un waypoint existant, ou à la position actuelle du bateau.



Configuration des touches de la pédale du moteur électrique avant Ghost

Vous pouvez configurer trois des touches actions (**A**, **B** et **C**) sur la pédale du moteur électrique avant de la série Ghost.



Sélectionnez une action dans la liste déroulante pour chacune des touches que vous souhaitez configurer.

The screenshot shows a software interface for configuring remote control buttons. On the left, a sidebar lists settings: Système, Fonctions, Services, Navigation, Carte, Sondeur, Pilote Auto (which is selected and highlighted in blue), and Carburant. On the right, a main window titled "Configurer la programmation des commandes du télémétrage" displays a list of buttons with dropdown menus for configuration. The first button is set to "Pression courte" (Short press). The second button has "Constant on" selected. The third and fourth buttons both have "No function" selected. At the bottom of the window are "Sauvegarder" (Save) and "Annuler" (Cancel) buttons.

16

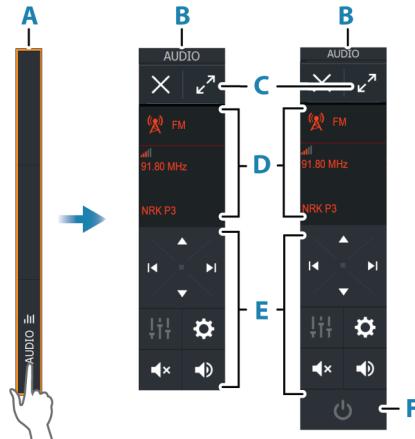
Audio

À propos de la fonction audio

Si un serveur audio compatible est correctement installé ou connecté et configuré avec votre système, vous pouvez utiliser l'appareil pour contrôler et personnaliser le système audio de votre bateau.

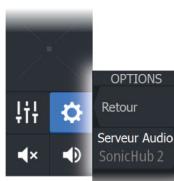
Contrôleur audio

Les boutons outils et options de contrôle varient d'une source audio à une autre.



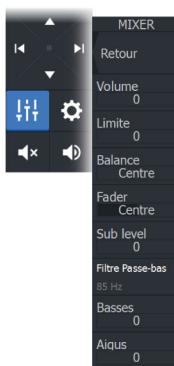
- A** Barre de contrôle
- B** Contrôleur audio, petit écran et grand écran
- C** Source et informations sur la source
- D** Boutons de contrôle
- E** Bouton Marche/arrêt
Sur les petits écrans, le bouton d'arrêt est situé dans la liste des sources.

Configuration du système audio



Serveur Audio

Si plusieurs sources audio sont connectées au même réseau, l'un des appareils doit être sélectionné comme serveur audio. S'il n'y a qu'un seul appareil, celui-ci sera sélectionné par défaut en tant que serveur audio.



Zones de haut-parleurs

Cet appareil peut être configuré pour contrôler différentes zones audio. Le nombre de zones dépend du serveur audio connecté à votre système.

Vous pouvez régler la balance, le volume et les limites de volume indépendamment pour chaque zone. Les réglages des basses et des aigus sont appliqués à l'ensemble des zones.

Contrôle général du volume

Par défaut, le réglage du volume s'applique à toutes les zones des haut-parleurs.

Néanmoins, vous pouvez régler chaque zone des haut-parleurs individuellement. Vous pouvez également définir un groupe de zones auxquelles le réglage du volume s'applique.



Sélection de la source audio

Utilisez le bouton Source pour afficher la liste des sources audio. Le nombre de sources dépend du serveur audio actif.

Appareils Bluetooth

Si le Bluetooth est pris en charge par votre serveur audio, il sera répertorié en tant que source.

Utilisez l'icône Bluetooth dans le contrôleur audio pour coupler le serveur audio avec un appareil audio Bluetooth tel qu'un smartphone ou une tablette.

Utilisation d'une radio AM/FM



Sélection de la région Tuner

Avant d'utiliser la radio FM ou AM ou une radio VHF, vous devez sélectionner la région où vous vous trouvez.

Canaux radio

Pour régler la réception d'un canal radio AM/FM :

- maintenez enfoncé le bouton de contrôle audio gauche ou droit.

Pour enregistrer un canal en tant que favori :

- Sélectionnez l'option Favori.

Pour faire défiler vos canaux favoris :

- Utilisez le bouton de commande audio haut ou bas.

Liste des canaux favoris

Accédez à la liste de favoris pour sélectionner un canal ou pour supprimer des canaux enregistrés dans la liste.

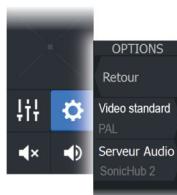


Visionner un DVD

Si votre serveur audio prend en charge la lecture de DVD, vous pouvez contrôler le lecteur de DVD à partir du contrôleur audio lorsque la source audio est définie sur DVD.

Standard vidéo

Sélectionnez le format vidéo du serveur audio pour qu'il corresponde à l'écran connecté au serveur audio.



17

Radar

À propos du radar

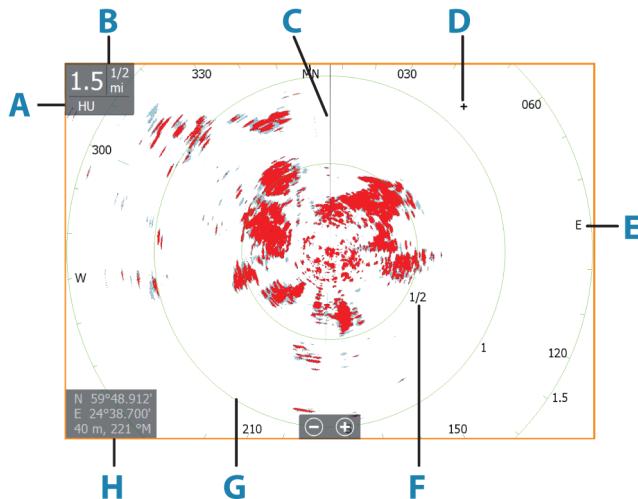
Plusieurs capteurs radar sont pris en charge.

Ce chapitre décrit les fonctionnalités et les options de différents radars pris en charge. Les fonctions et options disponibles dépendent des antennes radars connectées au système.

Radar pris en charge

Prise en charge des radômes Halo.

Fenêtre du radar



- A** Orientation
- B** Échelle
- C** Ligne de cap*
- D** Curseur
- E** Compas*
- F** Marques de portée*
- G** Cercles*

H Fenêtre de position du curseur

* Symboles optionnels du radar.

Les symboles du radar peuvent être tous désactivés à la fois depuis le menu Radar ou individuellement comme indiqué dans la section Réglages du radar.

Radar double

Vous pouvez vous connecter à n'importe quelle combinaison de deux radars compatibles et afficher les deux images radar en même temps.

→ **Remarque :** Une interférence est visible sur le radar Broadband sur la plupart des plages lorsqu'un radar Halo ou à impulsions et un radar Broadband émettent en même temps sur le même bateau. Nous vous recommandons d'émettre sur un seul radar à la fois. Par exemple le radar Broadband pour la navigation standard, ou le radar Halo ou à impulsions pour localiser les fronts d'orage, pour repérer des lignes de côte à longue distance et pour déclencher des balises radars.

Vous pouvez sélectionner une fenêtre de radar double en appuyant longuement sur le bouton d'application Radar de la page d'accueil ou en créant une page favorite avec deux fenêtres de radar.

Sélection de la source radar

Vous pouvez spécifier le radar dans la fenêtre de radar en sélectionnant l'un des radars disponibles dans l'option de menu de source de radar. Si vous disposez de plusieurs fenêtres de radar, le radar est défini individuellement pour chaque fenêtre de radar.

Activez l'une des fenêtres de radar et sélectionnez l'un des types de carte disponibles à partir de l'option de menu de source de carte. Répétez le processus pour la seconde fenêtre de radar et sélectionnez un autre radar dans celle-ci.

→ **Remarque :** Ce numéro à 3 chiffres correspond aux trois derniers chiffres du numéro de série du radar.

Superposition du radar

Vous pouvez superposer l'image radar sur la carte. Cela peut vous aider à l'interpréter correctement grâce à l'association des cibles du radar aux objets indiqués dans la carte.

→ **Remarque :** Un capteur de cap doit être présent dans le système pour la superposition du radar.

Si vous sélectionnez la superposition du radar, les fonctions opérationnelles de base du radar vous sont proposées dans le menu de la fenêtre Carte.

Sélection de la source de superposition du radar sur les fenêtres de carte

Pour sélectionner la source de superposition du radar affichée sur la fenêtre de carte, utilisez les **Options radar** puis la **Source** dans les options de menu, afin de sélectionner la source radar.

Pour les pages de carte comportant plusieurs fenêtres de carte avec superposition radar, il est possible de définir différentes sources de radars pour chacune des fenêtres de carte. Activez l'une des fenêtres de carte et sélectionnez l'un des radars disponibles à partir de l'option de menu de source du radar. Répétez le processus pour la seconde fenêtre de carte avec superposition radar et sélectionnez un autre type de radar dans celle-ci.

Modes de fonctionnement du radar

Le contrôle des modes opérationnels du radar s'effectue à partir du menu Radar. Les modes suivants sont disponibles :

Mise hors tension

L'alimentation de l'antenne est coupée. **Power off** (Hors tension) n'est disponible que lorsque le radar est en mode veille.

Standby (Veille)

L'antenne est alimentée, mais le radar n'émet pas.

→ **Remarque :** Vous pouvez également passer le radar en mode veille à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

Transmission

L'antenne est alimentée et émet. Les cibles détectées sont tracées sur le PPI (Position Plan Indicator) du radar.

→ **Remarque :** Vous pouvez également passer le radar en mode de transmission à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

Portée du radar

Ajustez la portée du radar en sélectionnant les icônes de zoom sur la fenêtre du radar.

Double portée

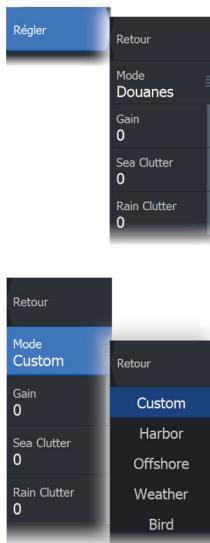
Une fois la connexion à un radar double portée établie, il est possible de faire fonctionner le radar en mode Double portée.

Le radar apparaît dans le menu Sources Radar sous forme de deux sources radar virtuelles A et B. Les commandes de portée et de contrôle radar de chaque source radar virtuelle sont complètement indépendantes. La source peut être sélectionnée pour carte ou une fenêtre radar spécifique, de la même manière que le radar double décrit dans la section "*Sélection de la source radar*" à la page 142.

→ **Remarque :** Certaines commandes liées aux propriétés physiques du radar lui-même ne sont pas indépendantes de la source. Il s'agit de Balayage rapide, Antenna Height (Hauteur antenne) et Bearing alignment (Alignment du cap).

Les fonctions MARPA sont complètement indépendantes. Jusqu'à 10 cibles peuvent être suivies pour chaque source radar virtuelle.

Jusqu'à deux zones de garde peuvent également être définies pour chaque source radar virtuelle.



Réglage de l'image radar

Il est possible d'améliorer l'image radar en réglant la sensibilité du radar et en filtrant les échos aléatoires qui proviennent de la mer et des conditions météorologiques.

Vous pouvez ajuster les paramètres d'image dans le menu du radar. Les options de menu peuvent varier en fonction de la capacité de votre radar.

Modes du radar

Les modes d'utilisation sont disponibles avec les paramètres de contrôle prédéfinis pour différents environnements. Tous les modes ne sont pas disponibles pour tous les émetteurs-récepteurs de radars.

Modes en double portée

Une fois la connexion à un radar double portée établie, il est possible de faire fonctionner le radar en mode Double portée.

Les modes peuvent être définis de manière indépendante pour chaque portée. Par exemple, vous pouvez définir le mode Offshore pour la portée A et le mode Météo pour la portée B. Cependant, il se produit dans certains cas une interaction entre les portées :

- Lorsque vous utilisez le mode Oiseau pour les deux portées, la portée maximale est limitée à 24 nm et la résolution de portée est réduite.
- Balayage rapide : la vitesse de rotation de l'antenne est définie sur le plus lent des deux modes sélectionnés. Par exemple, le balayage rapide est désactivé lors de l'utilisation des modes Port et Météo, car le balayage rapide est désactivé en mode Météo.
- Le paramètre Rejet interférence peut influer sur l'interférence visible ou supprimée sur les deux portées.

Réjection retours parasites

Ce mode fonctionne automatiquement lorsque GAIN = AUTO et SEA = HARBOR ou OFFSHORE. L'objectif est de permettre de voir les bateaux plus petits masqués par les retours de mer du côté sous le vent. Le GAIN du récepteur radar augmente de façon dynamique pendant le balayage, du côté sous le vent, pour une plus grande sensibilité des cibles par mer agitée.

Lorsque GAIN ou SEA = MANUAL, le mode Réjection retours parasites est désactivé (OFF) (non-directionnel).

Par ailleurs, les paramètres CALM, MODERATE ou ROUGH STC Curve sont disponibles dans le menu Options radar pour optimiser l'image radar selon vos préférences.

Gain

Le gain permet de contrôler la sensibilité du récepteur radar.

Un niveau de gain plus élevé rend le radar plus sensible aux échos et permet de distinguer des cibles plus faibles. Si le niveau de gain est trop élevé, l'image pourrait être brouillée par des interférences.

Le réglage du gain propose un mode manuel et un mode automatique. Vous pouvez passer du mode manuel au mode automatique via la barre de défilement.

Filtre de retour de mer

Le Filtre retour de mer est utilisé pour atténuer l'effet des échos aléatoires des vagues ou des retours de mer à proximité du bateau.

L'augmentation de l'action du Filtre de retour de mer permet de réduire la quantité de parasites à l'écran causés par les échos des vagues.

Outre son mode manuel avec lequel vous pouvez régler les paramètres, le système dispose de paramètres de Filtre de retour de mer prédéfinis pour les conditions au port et au large. Sélectionnez les modes Filtre de retour de mer dans le menu. Il est uniquement possible de régler la valeur du Filtre retour de mer en mode manuel.

État de la mer automatique

Pour permettre un réglage précis de la commande état de la mer (le mode automatique utilise la réjection des retours parasites), le paramètre Auto peut être ajusté.

Filtre-pluie

Le filtre-pluie est utilisé pour atténuer l'effet de la pluie, de la neige ou d'autres conditions météorologiques sur l'image radar.

Cette valeur ne doit pas être trop élevée pour éviter de filtrer des cibles réelles.

Utilisation du curseur dans la fenêtre du radar

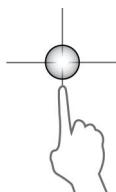
Par défaut, le curseur n'apparaît pas dans une fenêtre de radar.

Lorsque vous positionnez le curseur sur la fenêtre du radar, la fenêtre de position du curseur s'active.

Goto Curseur

Vous pouvez commencer à naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option Go to Cursor (Aller au curseur) dans le menu.

Fonction d'assistance du curseur



La fonction d'assistance du curseur permet un réglage et un placement précis du curseur sans recouvrir les détails avec votre doigt.

Activez le curseur sur l'écran et maintenez votre doigt appuyé sur l'écran pour passer du symbole de curseur à un cercle de sélection apparaissant au-dessus de votre doigt.

Sans retirer votre doigt de l'écran, faites glisser le cercle de sélection sur la position souhaitée.

Lorsque vous retirez votre doigt de l'écran, le curseur revient à la normale.

Options avancées de radar

Les options de menu peuvent varier en fonction de la capacité de votre radar.



Rejection bruit

Permet de définir le volume de filtrage de bruit appliqué par le radar. La sensibilité des cibles est augmentée sur les échelles les plus grandes lorsque cette commande est définie sur Bas ou Haut, mais elle entraîne une perte de la discrimination de cibles.

→ **Remarque :** Pour obtenir des performances de portée maximales du radar, n'émettez que sur une portée, réglez la commande Réjection bruit sur Haut et ajustez le seuil aussi bas que possible. La valeur par défaut est 30 % pour un minimum de parasites sur l'écran. Dans certaines zones où les

interférences sont extrêmes, sélectionnez OFF pour obtenir une meilleure image radar.

Limite du radar

La limite détermine la puissance requise des signaux radar les plus faibles. Les échos situés en dessous de cette limite sont filtrés et ne sont pas affichés.

Valeur par défaut : 30 %.

Expansion cible

L'expansion de cible augmente la largeur des cibles dans la portée et facilite ainsi leur détection.

Rejet d'interférences des radars

Des interférences peuvent être causées par les signaux provenant d'autres unités radar fonctionnant sur la même bande de fréquence.

Un réglage élevé réduit les interférences provenant d'autres radars.

Afin de ne pas éliminer des cibles faibles, le rejet d'interférences doit avoir une valeur faible lorsqu'il n'y a pas d'interférences provenant d'autres radars.

Séparation des cibles

Permet de contrôler la détection des cibles par le radar (la distance entre les objets est plus visible).

Balayage rapide

Permet de définir la vitesse de rotation de l'antenne du radar. Cette option offre des mises à jour de cible plus rapides.

➔ **Remarque :** Il est possible que la vitesse maximale ne soit pas atteinte en fonction des paramètres, du mode et de la portée sélectionnés. La vitesse de rotation du radar ne pourra atteindre que celle définie dans les paramètres de commande.

État Mer

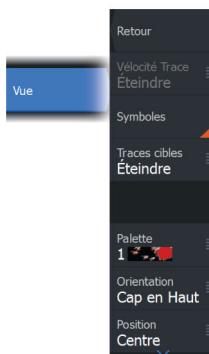
Définissez le contrôle de l'état de la mer en fonction des conditions en mer pour une meilleure réjection des retours parasites.

Augmentation cible

La commande d'augmentation de cible augmente la longueur d'impulsion ou réduit la bande passante du radar afin que les cibles apparaissent plus larges et pour augmenter la sensibilité du radar.

Options vue du radar

Les options du menu Vue varient en fonction de votre antenne radar.



Fonction VelocityTrack

- **Remarque :** Lorsque la fonction VelocityTrack est activée, la vitesse de rotation de l'antenne peut être réduite.
- **Remarque :** Lors de l'utilisation du radar en mode Double portée, avec l'une des distances définie sur 36 nm ou plus, il est possible de constater une augmentation du bruit de chrominance produit par VelocityTrack sur les zones émergées.

La fonction Couleurs Doppler est une aide à la navigation permettant de distinguer des cibles en mouvement, en approche ou s'éloignant de votre bateau. Le radar indique si une cible s'approche ou s'éloigne de votre bateau lorsque les deux conditions suivantes sont réunies :

- La vitesse relative de la cible est supérieure au seuil de vitesse de la fonction VelocityTrack.
- La cible n'est pas géostationnaire (par exemple, terre ou bouée de marquage).

Vous disposez maintenant des options suivantes :

- Off : désactive la fonction Couleurs Doppler
- Normal : les cibles en approche et s'éloignant sont en couleur.
- Cibles en approche : seules les cibles en approche sont en couleur

La couleur des cibles en approche et s'éloignant varie en fonction de la palette utilisée :

Palettes des images radar

- Les cibles qui s'éloignent sont de couleur bleue sur toutes les palettes d'images radars.

- Couleurs des cibles en approche dans les palettes des images radar :
 - Palette noir/rouge : jaune
 - Palette blanc/rouge : jaune
 - Palette noir/vert : rouge
 - Palette noir/jaune : rouge

Palettes de superposition radar sur les cartes

- Les cibles qui s'éloignent sont en gris foncé.
- Les cibles en approche sont en jaune.

Paramètres de Vélocité Trace

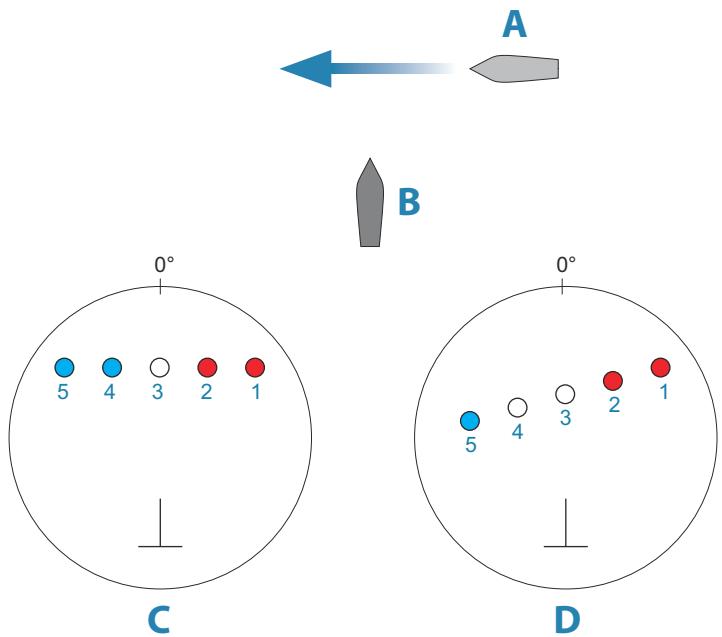
Utilisez cette boîte de dialogue pour définir les seuils de vitesse des cibles à colorer.

Le seuil de vitesse peut être défini pour être appliqué à la source du radar de la fenêtre radar sélectionnée uniquement, ou à toutes les sources de radar connectées au système. Le paramètre est uniquement appliqué aux radars alimentés et connectés au moment où la configuration est effectuée. Si toutes les options de source de radar sont sélectionnées, les nouveaux radars connectés utilisent des valeurs spécifiées automatiquement.

Exemples pour la fonction VelocityTrack

Dans certaines circonstances, l'approche et l'éloignement des cibles en mouvement peuvent être indiqués comme neutre (non coloré). Le système de navigation doit détecter ces situations pour utiliser en toute sécurité la fonction VelocityTrack, afin d'aider à éviter les collisions.

Vous trouverez, dans les illustrations ci-dessous, 2 scénarios de navigation montrant le comportement de la fonction VelocityTrack. Les illustrations montrent une cible (**A**) croisant la route de votre bateau (**B**).



Les exemples suivants illustrent la cible en mouvement (1-5) sur 5 images radar, le radar étant en mode mouvement relatif.

Dans l'exemple **C**, le COG de votre bateau est de 0° et la vitesse est de 0 noeud.

Dans l'exemple **D**, le COG de votre bateau est de 0° et la vitesse est de 10 noeuds.

Dans ces deux exemples, le COG cible est de 270° et la vitesse est de 20 noeuds.

Les couleurs des exemples correspondent aux couleurs utilisées dans les palettes de radar noir/vert et noir/jaune :

- La couleur rouge (**C1/C2** et **D1/D2**) indique que la cible est à l'approche de votre bateau. Sa vitesse relative à ce point est supérieure au seuil de vitesse de la fonction VelocityTrack.
- L'absence de couleur (**C3** et **D3/D4**) indique que la cible est temporairement neutre, car sa vitesse relative à ce point est inférieure au seuil de vitesse de la fonction VelocityTrack.
- La couleur bleue (**C4/C5** et **D5**) indique que la cible s'éloigne de votre bateau et que sa vitesse relative à ce point est supérieure au seuil de vitesse de la fonction VelocityTrack.

Symboles du radar

Les symboles du radar dans la fenêtre Réglages du radar peuvent être activés/désactivés collectivement. Reportez-vous à l'illustration des éléments optionnels du radar.

Traces cibles

Vous pouvez définir la longueur des traces générées par chaque cible sur votre fenêtre radar. Vous pouvez également désactiver (OFF) les traces des cibles.

→ **Remarque :** le mode Mouvement Vrai est recommandé lorsque vous utilisez les traces cibles

Effacer les traces des cibles de la fenêtre

Lorsque des traces cibles sont affichées dans la fenêtre, le menu du radar s'étend pour proposer une option vous permettant d'effacer provisoirement les traces des cibles de la fenêtre de votre radar. Les traces des cibles réapparaissent ensuite de nouveau à moins que vous ne les désaktiviez comme décrit plus haut.

Palette du radar

Différentes couleurs (palettes) peuvent être utilisées pour représenter les détails dans la fenêtre de votre radar.

Orientation du radar

L'orientation du radar est indiquée en haut à gauche de la fenêtre du radar par HU (Heading UP), NU (North Up) ou CU (Course Up).

Head-up (Cap vers le haut)

En mode Head-up (Cap vers le haut), la ligne de cap sur le PPI est orientée sur 0° sur l'alidade et vers le haut de l'écran. L'image radar est affichée par rapport au bateau et, lorsque celui-ci effectue un virage, l'image radar pivote elle aussi.

→ **Remarque :** Le mode Head-up (Cap vers le haut) n'est disponible qu'en mode Mouvement relatif et est le seul mode d'orientation disponible si le radar n'est pas connecté à une source de cap.

North Up

En mode North up (Nord en haut), l'indication 0 sur le PPI représente le nord. La ligne de cap sur le PPI est orientée en fonction du cap du bateau obtenu à l'aide du compas. Lorsque le bateau effectue un virage, la ligne de cap change de direction en fonction du cap du bateau, tandis que l'image radar reste stable.

L'orientation North up (Nord en haut) n'est pas disponible si aucune source de cap n'est reliée au radar. Si les données de cap sont perdues, le système bascule automatiquement sur l'orientation Head-up (Cap vers le haut).

Course Up

En mode Course Up (Route vers le haut), le haut de l'alidade indique le véritable cap du bateau mesuré à partir du nord au moment où le mode Course Up a été activé. Lorsque le bateau effectue un virage, l'alidade reste fixe, tandis que la ligne de cap pivote avec l'écart et le changement de cap poursuivis par le bateau.

Pour réinitialiser l'orientation Course Up (Route vers le haut), il vous suffit de sélectionner à nouveau le mode Course Up.

Mode de mouvement du radar

Le mouvement du radar est indiqué en haut à gauche de la fenêtre du radar par TM (True motion ou Mouvement Vrai) ou RM (Relative motion ou Mouvement Relatif).

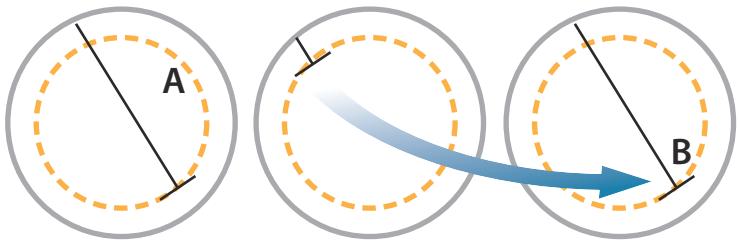
Mouvement relatif

En mode Mouvement relatif, votre bateau reste à un emplacement fixe sur le PPI du radar, et tous les autres objets se déplacent par rapport à votre position.

Sélectionnez la position de l'emplacement fixe comme décrit dans la section "*"Offset du centre PPI"*" à la page 154.

Mouvement Vrai

En mode True motion, votre bateau ainsi que toutes les cibles en mouvement se déplacent sur le PPI du radar au fur et à mesure de votre parcours. Tous les objets immobiles restent dans une position fixe. Lorsque le symbole du bateau atteint 75 % du rayon du PPI (**A**), l'image radar est redessinée avec le symbole du bateau repositionné (**B**) à 180° à l'opposé du cap actuel.

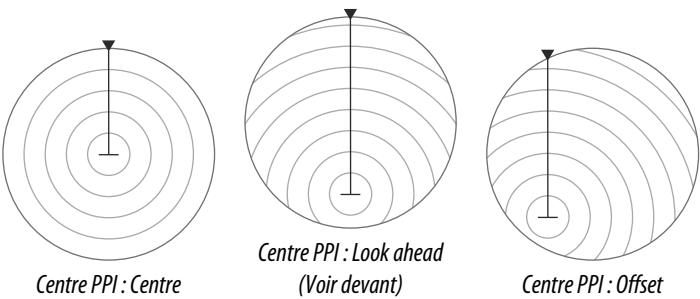


Lorsque le mode True motion est sélectionné, l'option True motion reset apparaît dans le menu. Celle-ci permet de réinitialiser manuellement l'image radar et le symbole du bateau à sa position de départ.

Remarque : Le mode True motion n'est disponible que lorsque le PPI est défini dans les modes d'orientation North Up ou Course Up. Pour basculer sur True motion dans le MFD, sélectionnez l'option Position dans le menu More, puis sélectionnez l'option True motion.

Offset du centre PPI

Vous pouvez régler l'origine de la position de l'antenne sur une autre position sur le PPI du radar. Les options disponibles sont décrites dans les sections suivantes.



→ **Remarque :** L'alidade est définie en fonction du point de référence commun et cohérent (CCRP), tandis que l'offset définit la position de l'antenne radar sur le PPI. Le décentrage maximal autorisé est de 75 % du rayon de l'échelle actuelle. Le point CCRP peut dès lors être placé à l'extérieur de l'alidade. Dans ce cas, les mesures sont toujours prises par le point CCRP et l'alidade est compressée en conséquence.

Centre

L'option Centre réinitialise la position de l'antenne au centre du PPI.

Voir Devant

L'option Voir Devant permet d'optimiser la vue à l'avant du bateau. Lorsque cette option est sélectionnée, le centre PPI est placé à 70 % du rayon du PPI, à 180° à l'opposé du haut de l'écran.

→ **Remarque :** L'option Voir Devant n'est disponible que lorsque le radar est orienté Cap vers le haut.

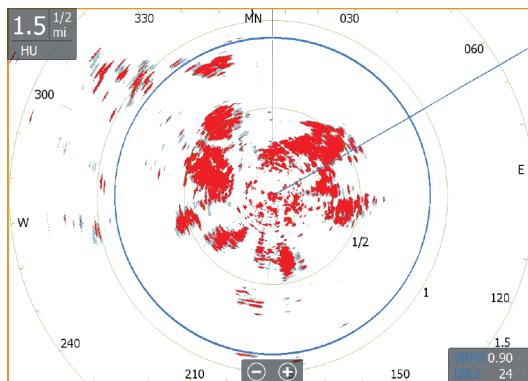
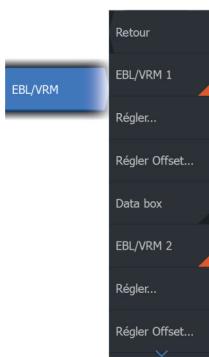
Offset

Cette option vous permet d'utiliser le curseur pour sélectionner le centre du PPI.

Placez le curseur sur la position offset préférée et confirmez votre sélection.

Marqueurs EBL/VRM

La ligne de cap électronique (electronic bearing line ou EBL) et le marqueur de distance variable (variable range marker ou VRM) permettent de réaliser des mesures rapides de la portée et de la distance aux bateaux et aux zones terrestres situés dans la portée du radar. Vous pouvez placer jusqu'à deux EBL/VRM sur l'image radar.



Par défaut, les EBL/VRM sont positionnés au centre du bateau. Il est toutefois possible de décaler ce point de référence pour le placer dans n'importe quelle position sur l'image radar.

Une fois positionné, vous pouvez activer/désactiver l'EBL/VRM en sélectionnant les marqueurs correspondants dans la barre de données ou en désélectionnant les marqueurs à partir du menu.

Définition d'un marqueur EBL/VRM

1. Assurez-vous que le curseur est désactivé
2. Activez le menu, sélectionnez **EBL/VRM**, puis sélectionnez **EBL/VRM 1** ou **EBL/VRM 2**
 - Le EBL/VRM est désormais positionné sur l'image radar
3. Sélectionnez l'option d'ajustement dans le menu si vous devez repositionner le marqueur, puis ajustez le marqueur en le faisant glisser jusqu'à sa position sur l'image radar
4. Sélectionnez l'option Sauvegarder dans le menu pour enregistrer vos paramètres

Placement des marqueurs EBL/VRM avec le curseur

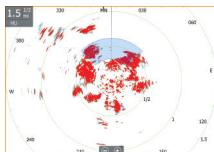
1. Positionnez le curseur sur l'image radar
2. Activez le menu
3. Sélectionnez l'un des marqueurs EBL/VRM
 - La ligne EBL et le cercle VRM se positionnent alors en fonction de la position du curseur.

Offset d'un marqueur EBLVRM

1. Assurez-vous que le curseur est désactivé.
2. Activez le menu, sélectionnez EBL/VRM, puis le marqueur pour lequel définir l'offset.
3. Sélectionnez l'option d'offset définie.
4. Positionnez le curseur sur la fenêtre de radar pour régler la position d'offset.
5. Sélectionnez l'option Sauvegarder pour enregistrer vos paramètres.

Vous pouvez réinitialiser le centre EBL/VRM sur la position du bateau depuis le menu.

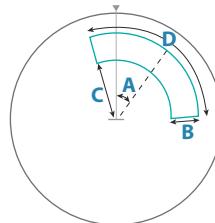
Définition d'une zone de garde autour de votre bateau



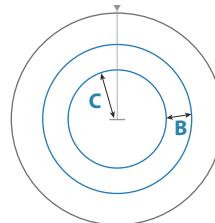
Une zone de garde est une zone (circulaire ou sous forme de secteur) que vous pouvez définir sur l'image radar. Une fois activée, une alarme vous alerte lorsqu'une cible de radar entre dans cette zone ou lorsqu'elle la quitte.

Définition d'une zone de garde

1. Assurez-vous que le curseur est désactivé
2. Activez le menu, sélectionnez **Zones de Garde**, puis sélectionnez l'une des zones de garde
3. Sélectionnez la forme de la zone
 - Les options de réglage dépendent de la forme de la zone de garde
4. Sélectionnez **Régler** pour définir les paramètres de la zone de garde. Les valeurs peuvent être définies à partir du menu ou par glissé sur la fenêtre du radar.
 - **A** : Cap, par rapport au cap du bateau
 - **B** : Profondeur
 - **C** : Distance, par rapport au centre du bateau
 - **D** : Largeur
5. Sélectionnez l'option Sauvegarder pour enregistrer vos paramètres.



Forme : secteur



Forme : cercle

Réglages de l'alarme

Une alarme s'active lorsqu'une cible de radar franchit les limites d'une zone de garde. Vous pouvez choisir d'activer l'alarme lorsque la cible entre dans la zone en question ou lorsqu'elle la quitte.

Sensibilité

La sensibilité des zones de garde peut être réglée afin de supprimer les alarmes pour les petites cibles.

Cibles MARPA

Si le système comporte un compas, la fonction MARPA (Mini Automatic Radar Plotting Aid) peut être utilisée pour suivre jusqu'à dix cibles de radar.

Vous pouvez paramétriser des alarmes destinées à vous alerter en cas de rapprochement excessif d'une cible. Reportez-vous à la section "*Paramètres Radar*" à la page 160.

Le suivi MARPA est un outil très utile pour éviter les collisions.

→ **Remarque :** La fonction MARPA requiert les données de direction nécessaires aussi bien pour le radar que pour l'appareil.

Symboles des cibles MARPA

Le système utilise les symboles de cibles indiqués ci-dessous.

	Acquisition d'une cible MARPA. S'effectue généralement avec 10 rotations complètes maximum de l'antenne.
	Suivi d'une cible MARPA « dormante » (sans erre ou au mouillage).
	Suivi d'une cible MARPA avec erre sans danger avec sa ligne d'extension de cap.
	Cible MARPA dangereuse. Une cible est considérée comme dangereuse lorsqu'elle entre dans une zone de garde définie sur la fenêtre du radar.
	Quand aucun signal n'est reçu d'une cible pendant une période définie, cette cible sera considérée comme perdue. Le symbole de la cible indique la dernière position connue de la cible avant que la réception de signaux de cette cible ne soit perdue.



Cible MARPA sélectionnée et activée en positionnant le curseur sur son icône.
La cible revient à son symbole par défaut lorsque le curseur est retiré.

Suivi des cibles MARPA



1. Sur l'image du radar, positionnez le curseur sur la cible

2. Sélectionnez **Acquisition cibles** dans le menu

3. Répétez le processus si vous souhaitez suivre plus de cibles

Une fois vos cibles identifiées, un maximum de 10 balayages radar peut être nécessaire pour acquérir et suivre la cible.



Annulation de cibles MARPA

Lorsque des cibles sont suivies, le menu du radar se déroule pour proposer des options permettant d'annuler des cibles individuelles ou d'interrompre la fonction de suivi.

Annulez le suivi des cibles individuelles en sélectionnant l'icône Cible, puis en sélectionnant l'option de menu Supprimer une cible.

Affichage des informations sur les cibles MARPA

Vous pouvez afficher des informations détaillées sur les cibles MARPA. Sélectionnez la cible désirée puis sélectionnez la fenêtre contextuelle de la cible ou l'option de menu Détails de la cible.

Détails Cible MARPA		
ID:	2	
Status:	sain	
Distance (ft):	-	
Direction (°M):	100	
SOG (mph):	15.0	
Vitesse relative (mph):	2.9	
COG (°M):	174	
Cap relatif (°M):	256	
CPA (ft):	6.6	
TCPA (hrs):	-0:00:01	

Réglages de l'alarme MARPA

Vous pouvez définir les alarmes MARPA suivantes :

- **Cible MARPA perdue**

Contrôle si une alarme est activée lorsqu'une cible MARPA est perdue.

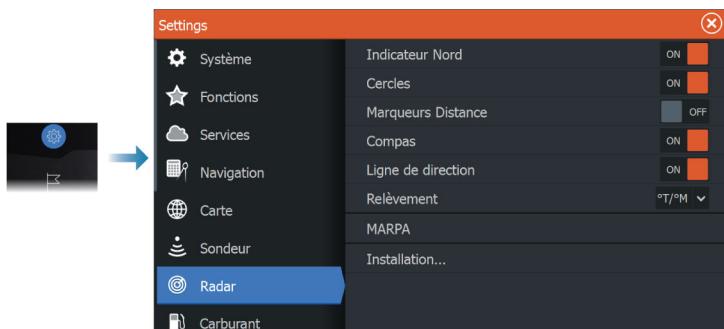
- **MARPA non disponible**

Contrôle si une alarme est activée dans le cas où les entrées requises de MARPA ne fonctionnent pas (position GPS valide et compas connecté au serveur du radar).

Vous pouvez également paramétriser une zone de garde autour de votre bateau. Lorsqu'une cible s'approche de cette zone, une alarme se déclenche. Pour plus d'informations, consultez les réglages MARPA dans la section "*Paramètres Radar*" à la page 160.

Paramètres Radar

Cette section répertorie uniquement les paramètres utilisateurs. Pour les paramètres d'installation, reportez-vous à la section "*Configuration du système*" à la page 216.



Symboles du radar

Vous pouvez sélectionner les éléments optionnels du radar à activer/désactiver collectivement depuis le menu. Reportez-vous à l'illustration de la fenêtre du radar.

Relèvements

Permet de sélectionner si le cap est mesuré par rapport au Nord Véritable/Magnétique (T/M) ou par rapport à la position de votre bateau (R).

→ **Remarque :** Le cap vrai ne peut être sélectionné que lorsqu'un compas est disponible.

Barre de Données

Active ou désactive la barre de données du radar. Reportez-vous à l'illustration de la fenêtre du radar.

Par défaut, les cibles les plus dangereuses apparaissent en haut de la liste de données. Vous pouvez choisir d'afficher les cibles radars en haut et devant les cibles AIS, même si ces dernières sont considérées plus dangereuses.

Réglages MARPA

Longueur de l'historique

Les pistes peuvent être utilisées pour visualiser les positions précédentes d'une cible suivie.

La longueur de l'historique définit la présentation temporelle de la piste.

Cercle de sécurité

Un cercle de sécurité peut être placé autour de votre bateau pour indiquer la zone dangereuse. Le rayon du cercle est le même que le point d'approche le plus proche tel que défini dans la boîte de dialogue Bateaux dangereux. Consultez "*Définition d'un bateau comme dangereux*" à la page 168.

18

AIS

À propos du système AIS

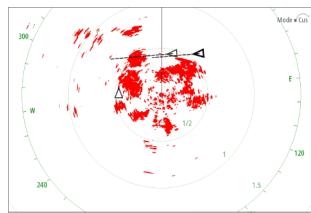
Si un système AIS (Automatic Identification System) compatible est connecté au système, les cibles AIS peuvent être affichées et suivies. Vous pouvez également visualiser les messages et la position des dispositifs transmetteurs de données DSC à portée de votre bateau.

Les cibles AIS peuvent être affichées sous forme de superposition sur la carte et les images radar.

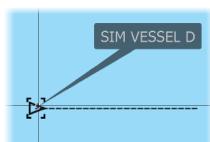
L'AIS est un outil important pour garantir la sécurité des déplacements et éviter les collisions. Vous pouvez définir des alarmes destinées à vous alerter en cas de rapprochement excessif d'une cible AIS ou de perte de la cible.



Cibles AIS dans une fenêtre Carte



Cibles AIS dans une fenêtre de radar



Selection d'une cible AIS

Lorsque vous sélectionnez une icône AIS, le symbole change pour afficher celui de la cible sélectionnée. Vous ne pouvez sélectionner qu'une seule une cible à la fois.

→ **Remarque :** L'affichage du nom du bateau dans la fenêtre d'informations contextuelle doit être activé. Reportez-vous au chapitre "*Paramètres de carte*" à la page 47.

Recherche de bateaux AIS

Vous pouvez rechercher des cibles AIS à l'aide de l'option de recherche dans le menu. Si le curseur est actif, le système recherche des bateaux se situant autour de la position du curseur. Si le curseur est inactif, le système recherche des bateaux se situant autour de la position de votre bateau.

Affichage des informations relatives à une cible

Boîte de dialogue Vessels (Bateaux)

La boîte de dialogue Bateaux affiche la liste de toutes les cibles.

Par défaut, la boîte de dialogue répertorie les cibles, par ordre de distance avec votre propre bateau. Vous pouvez modifier l'ordre de tri et afficher uniquement un type de cible sélectionné.

La boîte de dialogue Vessels (Bateaux) répertorie également les messages AIS reçus.



Bateaux			
		Statut - Tous	Messages
Nom	Distance Relevément	CPA TCPA	Type Etat
MARPA 1 (25KW-142)	0.16 mi 127 °M	440 ft PAST	MARPA sain
MARPA 2 (25KW-142)	420 ft 79 °M	404 ft 0:00:09	MARPA danger
371522000	20.4 mi 2 °M	14.7 mi 1:14:41	AIS sain
564897000	8.61 mi 177 °M	1.31 mi 0:34:41	AIS sain
CMA CGM UTRILLO	8.47 mi 176 °M	1.40 mi 0:34:03	AIS sain
			Vue Tous
Trier Nom			

AIS vessel details (Détails bateau AIS)

Pour obtenir des informations détaillées concernant une cible AIS, accédez à la boîte de dialogue AIS Vessel Details (Détails bateau AIS).

Pour afficher la boîte de dialogue :

- Sélectionnez la fenêtre contextuelle AIS.
- Sélectionnez l'option Info dans le menu.

Détails bateau AIS

SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)

Indicatif Radio:	ABC123	Status:	Sain
IMO:	123	NavStatus:	Sous moteur
Classe AIS:	A	Tirant d'eau (m):	1.0
Type:	Inconnu	Latitude:	N 25°45.07'
Longueur (m):	12.2	Longitude:	W 80°07.32'
Faisceau (m):	6.1	Precision:	Haut (10m)
Relèvement (*M):	12	ROT (*s):	0.0
Distance (NM):	86.5	SOG (kn):	15.00
CPA (NM):	59.0	COG (*M):	272
TCPA (hrs):	3:09:48	Cap (*M):	272
		Destination:	MIAMI
		ETA:	04/10/2008

Call

Appel d'un bateau AIS

Si le système comprend une radio VHF prenant en charge les appels DSC (Digital Select Calling, appel sélectif numérique) via NMEA 2000, vous pouvez lancer un appel DSC à d'autres bateaux via l'appareil.

L'option d'appel est disponible dans la boîte de dialogue AIS Vessel Details (Détails bateau AIS) et dans la boîte de dialogue d'état du bateau. Reportez-vous à "*Affichage des informations relatives à une cible*" à la page 163.

AIS SART



Dès qu'un AIS SART (balise de recherche et de sauvetage) est activé, il commence à transmettre ses données de position et d'identification. Ces données sont reçues par votre appareil AIS.

Si votre récepteur AIS n'est pas compatible avec AIS SART, il interprète les données AIS SART reçues comme un signal provenant d'un transmetteur AIS standard. Une icône est placée sur la carte, mais il s'agira d'une icône de bateau AIS.

Si votre récepteur AIS est compatible avec AIS SART, la réception de données AIS SART entraîne les effets suivants :

- Une icône AIS SART est placée sur la carte à la position envoyée par l'AIS SART
- Un message d'alarme s'affiche

Si vous avez activé la sirène, une alarme sonore se déclenche après réception du message d'alarme.

→ **Remarque :** l'icône s'affiche en vert lorsque les données AIS SART reçues constituent un test et non un message actif.

Message d'alarme AIS SART

Lorsque des données sont reçues d'un AIS SART, un message d'alarme s'affiche. Ce message comprend le numéro MMSI unique de l'AIS SART, sa position ainsi que sa distance et son cap par rapport à votre bateau.

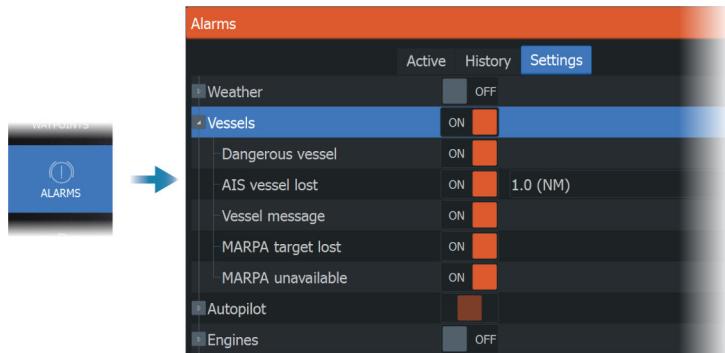
Homme a la Mer		X
AIS SART activé		
MMSI:	512030123	
Latitude:	S 36°31.799'	
Longitude:	E 174°29.089'	
Direction (°M):	286	
Distance (mi):	23.9	
Ignorer	Enregistrer Wpt	Activer MOB

Vous disposez des options suivantes :

- Ignorer
 - L'alarme est coupée et le message fermé. L'alarme ne s'affichera plus.
- ➔ **Remarque :** Si vous ignorez l'alarme, l'icône AIS SART reste visible sur votre carte et l'AIS SART reste répertorié dans la liste des bateaux.
- Sauvegarder Waypoint
 - Le waypoint est enregistré dans votre liste de waypoints. Ce nom de waypoint aura pour préfixe MOB AIS SART - suivi du numéro MMSI unique du SART. Par exemple, MOB AIS SART - 12345678.
- Activer la fonction MOB
 - L'écran affiche une vue agrandie de la fenêtre de carte, centrée sur la position AIS SART
 - Le système crée une route active vers la position AIS SART
- ➔ **Remarque :** Si la fonction MOB est déjà activée, celle-ci sera annulée et remplacée par la nouvelle route vers la position AIS SART.
- ➔ **Remarque :** Si l'AIS ne reçoit plus le message AIS SART, celui-ci reste dans la liste des bateaux pendant 10 minutes après la réception du dernier signal.

Alarmes du bateau

Vous pouvez définir plusieurs alarmes destinées à vous alerter en cas d'approche par une cible des limites de portée prédéfinies ou de perte d'une cible précédemment identifiée.

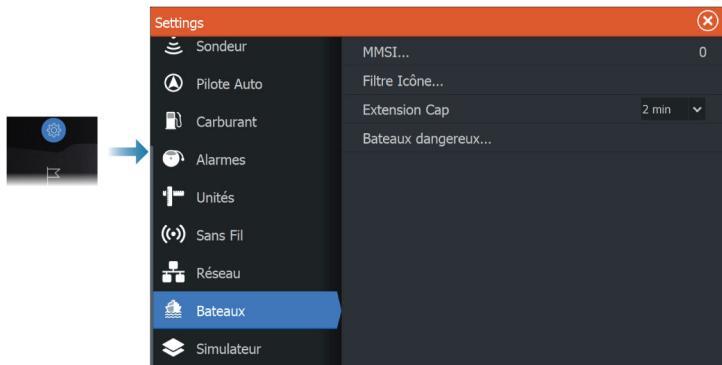


Symboles des cibles AIS

	Cible AIS sécurisée avec ligne d'extension de cap désactivée. Les lignes en gras indiquent une cible AIS dangereuse.
	Cible AIS mobile et sécurisée avec ligne d'extension de cap.
	Cible AIS dangereuse, illustrée par la ligne en gras. Une cible est considérée comme dangereuse en fonction des réglages CPA et TCPA. Reportez-vous à la section « Définition d'un bateau dangereux ».
	Cible AIS perdue. Quand aucun signal n'est reçu d'une cible pendant une période définie, cette cible est considérée comme perdue. Le symbole de la cible indique la dernière position connue de la cible avant que la réception de signaux de cette cible ne soit perdue.

	Cible AIS sélectionnée et activée en sélectionnant son icône. La cible revient à son symbole par défaut lorsque le curseur est retiré du symbole.
	SART AIS (répondeur radar de recherche et de sauvetage AIS).
	AtoN (Aides à la navigation)

Réglages du bateau



MMSI

Sert à saisir votre propre numéro MMSI (Maritime Mobile Service Identity) dans le système. Vous devez saisir ce numéro pour recevoir les messages adressés par les bateaux AIS et DSC. Vous devez également saisir votre numéro MMSI pour éviter que votre bateau ne s'affiche comme une cible AIS.

Filtres Icône

Par défaut, toutes les cibles sont affichées dans la fenêtre si un récepteur AIS est connecté au système.

Vous pouvez choisir de ne pas afficher de cibles ou de filtrer les icônes en fonction des réglages de sécurité, de distance et de vitesse du bateau.



Extension Cap

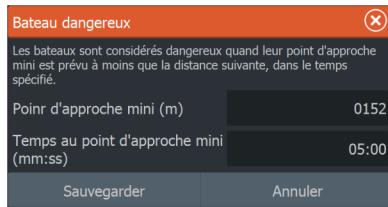


Vous pouvez paramétriser la longueur de la ligne d'extension du cap sur le fond ou cap COG (Course over Ground) pour d'autres bateaux AIS. La longueur de la ligne d'extension est définie sous forme de distance fixe ou pour indiquer la distance que parcourra le bateau pendant une période sélectionnée.

Pour plus d'informations sur les lignes d'extension de votre bateau, reportez-vous à la section "*Lignes d'extension*" à la page 48.

Définition d'un bateau comme dangereux

Vous pouvez utiliser les valeurs du point d'approche le plus proche (CPA) et du temps au point d'approche le plus proche (TCPA) pour définir quand une cible doit être considérée comme dangereuse. Lorsqu'une cible entre dans les limites du CPA ou dans les limites de temps du TCPA, le symbole devient un symbole de cible dangereuse.



Conditions requises

- Un module récepteur météo satellite Navico WM-4 doit être connecté à votre système.
- Vous disposez d'un pack/abonnement météo SiriusXM. Pour plus d'informations, visitez le site Web www.siriusxm.com/sxmmarine.

À propos du service météo SiriusXM

→ **Remarque :** Le service météo SiriusXM est disponible pour l'Amérique du Nord uniquement.

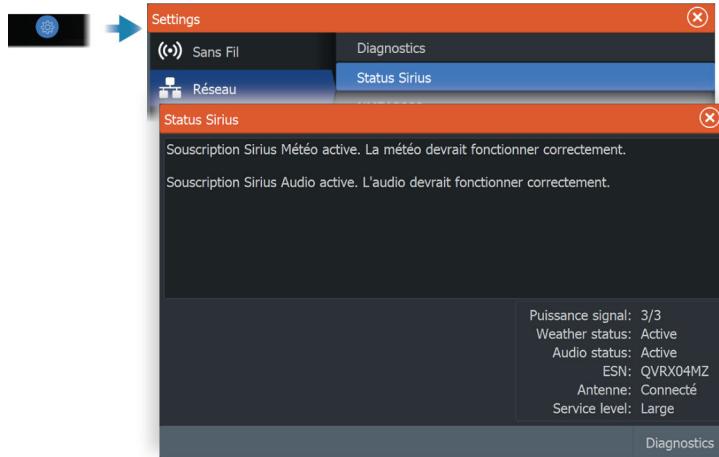
Les informations météo marine SiriusXM sont disponibles si un module récepteur météo satellite Navico pris en charge est connecté à votre système et si vous disposez d'un abonnement approprié.

Les options disponibles dépendent du module récepteur météo satellite connecté à votre système et de votre abonnement.

Le service météo SiriusXM couvre de nombreuses zones intérieures et côtières de l'Amérique du Nord. Pour plus d'informations, visitez le site www.siriusxm.com/sxmmarine.

Fenêtre d'état Sirius

Une fois le module météo connecté au système, vous pouvez accéder à la fenêtre d'état Sirius.

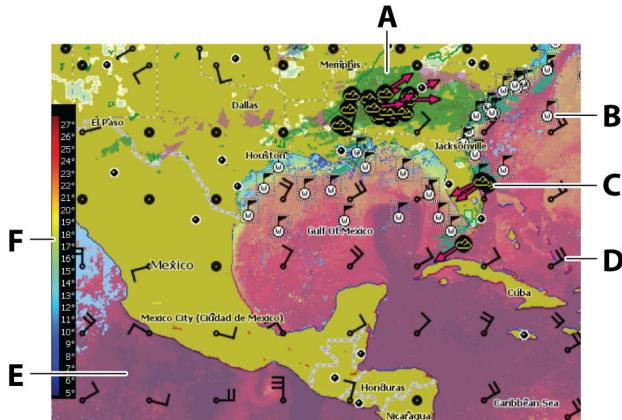


La fenêtre d'état montre la puissance du signal comme suit : 1/3 (faible), 2/3 (bonne) ou 3/3 (excellente). Elle inclut également l'état de l'antenne, le niveau de service et le numéro de série électronique du module météo.

Fenêtre de météo Sirius

La météo Sirius peut être affichée en superposition dans la fenêtre de carte.

Si vous sélectionnez la superposition de la météo, le menu Carte se développe pour afficher les options de météo disponibles.



A Codage couleur des précipitations

- B** Observations en surface
- C** Icône Tempête
- D** Pic de vent
- E** Nuances de couleurs de la température à la surface de l'eau (SST)
- F** Barre de couleur SST

Affichage des informations météorologiques détaillées

Si la fenêtre contextuelle est activée, vous pouvez sélectionner une icône météo pour afficher l'identité de l'observation. Si vous sélectionnez la fenêtre contextuelle, des informations supplémentaires concernant l'observation s'affichent.

N 24°03.491'
W 81°30.898'
115.5 NM, 224 °M
Moderate rain



Vous pouvez également afficher des informations météo à partir du menu lorsque l'icône Weather et l'option de menu « Info - Weather item » sont sélectionnées.



Météo locale

La boîte de dialogue Local weather (Météo locale) affiche les conditions météorologiques actuelles et les prévisions météo pour votre position actuelle.



Superposition cartographique Fish

Lorsque le récepteur Navico WM-4 est connecté à votre système et que vous disposez de l'abonnement météo marine SiriusXM approprié, l'option de superposition cartographique Fish est disponible.

La superposition cartographique Fish permet d'identifier des zones spécifiques présentant la plus grande probabilité de trouver le poisson que vous cherchez à attraper. Pour plus d'informations, visitez le site www.siriusxm.com/sxmmarine.

Lorsque l'option Fish Mapping est sélectionnée comme superposition sur carte, le menu Chart se développe pour laisser apparaître les options de cartographie Fish. Pour plus d'informations, visitez le site www.siriusxm.com/sxmmarine.

Options météo



Options d'affichage

Précipitation

Différentes nuances de couleur sont utilisées pour représenter le type de précipitations et leur intensité. La couleur la plus foncée indique l'intensité la plus élevée.

Pluie	Du vert clair (pluie légère), jaune et orange au rouge foncé (forte pluie)
Neige	Bleu
Mixte	Rose

Température à la surface de l'eau (SST)

Vous pouvez indiquer la SST par des nuances de couleurs ou sous forme de texte.

Si vous choisissez le codage couleur, la barre de couleur SST s'affiche à gauche de l'écran.

Vous pouvez définir la façon dont les codes couleur sont utilisés pour identifier la SST. Reportez-vous à la section "*Réglage des codes couleur*" à la page 176.

Prévisions de hauteur de vague

Les couleurs permettent d'indiquer la hauteur prévue des vagues. Les vagues les plus hautes sont rouge foncé et les plus basses sont bleues.

Vous pouvez définir la façon dont les codes couleur sont utilisés pour identifier la hauteur de vague. Reportez-vous au chapitre "*Réglage des codes couleur*" à la page 176.

Forecast wind bars (Prévisions de pics de vent)

Les prévisions de pics de vent peuvent être affichées ou masquées sur la fenêtre météo.

Pics de vent

La rotation des pics de vent indique la direction relative du vent, l'extrémité indiquant la direction d'où vient le vent. Dans les graphiques ci-dessous, le vent vient du nord-ouest.

La vitesse du vent est indiquée par une combinaison de traits courts et longs à l'extrémité du symbole du vent.

	Zéro nœud / Direction du vent indéterminée
	Trait court = 5 nœuds
	Trait long = 10 nœuds
	Trait fléché = 50 nœuds

Si une combinaison de traits de 5 et 10 nœuds est indiquée à l'extrémité, additionnez-les pour obtenir la vitesse totale du vent. Le premier exemple à gauche présente 3 grands pics et 1 petit pic, soit 35 nœuds, et le deuxième 1 pic fléché et 1 grand pic, soit 60 nœuds.



Vitesse du vent : 35 nœuds



Vitesse du vent : 60 nœuds

Icônes météo

Plusieurs icônes météo sont disponibles pour afficher les conditions météorologiques réelles ou les prévisions météorologiques.

Sélectionnez une icône pour afficher des informations météorologiques détaillées.

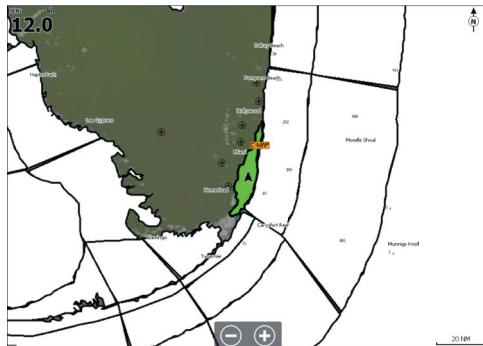
	Observation en surface
	Suivi des tempêtes tropicales ; passées (gris) - présentes (rouge) - futures (jaune)
	Suivi des ouragans (catégories 1 à 5) ; passés (gris) - présents (rouge) - futurs (jaune)

	Suivi des perturbations/dépressions tropicales ; passées (gris) - présentes (rouge) - futures (jaune)
	Attributs Tempête
	Foudre
	Localisation et alarmes des Watch box
	Localisation des zones maritimes (Marine Zone)

Zones Maritimes

En fonction de votre abonnement, les services SiriusXM incluent l'accès aux bulletins météo des zones maritimes des États-Unis et du Canada, à l'exception des zones en haute mer.

Vous pouvez sélectionner une zone maritime et afficher ses prévisions. Vous pouvez également sélectionner une zone maritime comme votre zone d'intérêt actuelle, afin d'être informé de tout avertissement météo dans cette zone.



Annonces tropiques (Tropical statements)

Vous pouvez lire les annonces tropiques qui comportent notamment des informations sur les conditions météorologiques dans les tropiques. Ces annonces sont disponibles pour toute la zone Atlantique et Pacifique Est.



Réglage des codes couleur

Vous pouvez définir des codes couleur pour la plage de températures à la surface de l'eau (SST) et la hauteur de vague.

La température supérieure aux températures chaudes et inférieure aux températures froides s'affiche dans des nuances de rouge et de bleu devenant progressivement plus foncées.

Les vagues plus hautes que la valeur maximale sont représentées par une couleur rouge devenant progressivement rouge foncé. Les vagues moins hautes que la valeur minimale n'affichent aucun code couleur.

Animation des graphiques de météo

Les informations météorologiques que vous avez activées sont enregistrées. Ces informations peuvent être utilisées pour créer une animation des conditions météorologiques passées ou futures. La quantité d'informations disponibles dans le système varie en fonction de la quantité d'activités météorologiques. En effet, plus elles sont complexes, et moins de temps est consacré à l'animation.

Vous pouvez animer le passé ou le futur en fonction de la vue météo que vous avez activée :

- Avec la superposition des précipitations, vous pouvez créer une animation des conditions passées et prendre en compte uniquement des conditions météorologiques concernant un futur proche.
- Avec la superposition de la hauteur de vague en couleur, vous pouvez animer les prévisions météorologiques.

Lorsque la vue est activée, l'heure de l'animation graphique actuelle est affichée dans la fenêtre.

Transparence

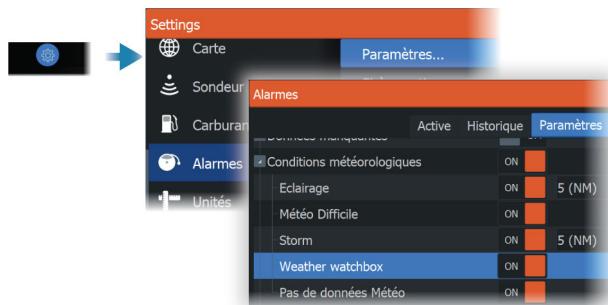
Permet de régler la transparence de la superposition.

Alarmes météo

Vous pouvez configurer des alarmes destinées à vous avertir de la foudre et des tempêtes lorsque ces phénomènes se trouvent à une certaine portée de votre bateau.

Vous pouvez également définir une alarme se déclenchant en cas de prévisions météorologiques extrêmes pour la zone maritime que vous avez choisie.

Une watchbox est définie par le service météorologique national. Lorsque l'alarme watchbox est activée, elle se déclenche si votre bateau pénètre ou se trouve déjà dans une watchbox.



20

Alarmes

À propos du système d'alarme

Le système vérifie continuellement les situations potentiellement dangereuses et les éventuelles défaillances du système pendant son fonctionnement.

Type de messages

Les messages sont classés selon le degré d'influence que la situation constatée a sur votre bateau. Les codes couleur suivants sont utilisés :

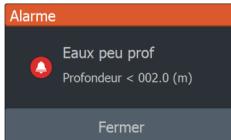
Couleur	Importance
Rouge	Alarme critique
Orange	Alarme importante
Jaune	Alarme standard
Bleu	Avertissement
Vert	Avertissement léger

Indication d'alarme

Une situation d'alarme est indiquée par :

- un message d'alarme contextuel ;
- une icône d'alarme clignotante.

Si vous avez activé la sirène, une alarme sonore se déclenche après réception du message d'alarme.



Une alarme individuelle est affichée avec le nom de l'alarme comme titre, suivi des détails de l'alarme.

Si plusieurs alarmes sont actives au même moment, la fenêtre contextuelle d'alarme peut afficher 3 alarmes. Les alarms

apparaissent par ordre chronologique, avec l'alarme survenue en dernier en haut de la liste. Les autres alarmes demeurent disponibles dans la boîte de dialogue Alarmes.

Confirmation d'un message

Les options de la boîte de dialogue Alarmes pour valider un message varient en fonction de l'alarme :

- Fermer

Cette option définit l'état de l'alarme comme validé. La sirène/l'alarme s'arrête, et la boîte de dialogue des alarmes disparaît.

L'alarme demeure toutefois active dans la liste des alarmes jusqu'à ce que l'événement ayant causé l'alarme ait disparu.

- Désactiver

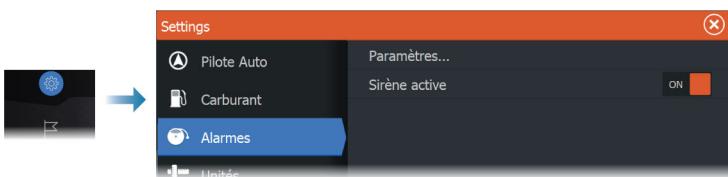
Désactive le réglage actuel de l'alarme. L'alarme ne s'affiche plus, excepté si vous la réactivez dans la boîte de dialogue de paramétrage des alarmes.

Il n'y a pas de temps limite pour le message et l'alarme. Ils restent activés jusqu'à ce que vous les confirmiez ou jusqu'à ce que l'événement ayant déclenché l'alarme soit corrigé.

Réglage Alarmes

Vous pouvez activer ou désactiver la sirène d'alarme à partir de la boîte de dialogue des paramètres d'alarme.

Cette boîte de dialogue permet également d'accéder à la boîte de dialogue des paramètres d'activation et de désactivation de toutes les alarmes système.



Boîtes de dialogue de l'alarme

Les boîtes de dialogue d'alarme sont activées à partir de la boîte de dialogue Paramètres d'alarme ou en sélectionnant le bouton Alarme de la barre d'outils.



21

Connexion Internet

Utilisation d'Internet

Certaines fonctionnalités de ce produit utilisent une connexion Internet pour effectuer des téléchargements de données.

L'utilisation d'Internet via une connexion Internet de téléphone portable ou via une connexion de type paiement par Mo peut nécessiter une utilisation importante de données. Votre fournisseur de service peut vous facturer des frais en fonction de la quantité de données que vous transférez. En cas de doute, contactez votre fournisseur de services pour vérifier le prix et les restrictions.

Connexion Ethernet

L'appareil est automatiquement connecté à Internet lorsqu'il est connecté à un réseau Ethernet avec accès à Internet.

Connexion WiFi

Utilisez la fonction WiFi pour :

- connecter l'appareil à Internet. Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Paramètres sans fil*" à la page 181.
- Connecter l'appareil à des appareils sans fil tels que des smartphones et des tablettes. Les smartphones et les tablettes peuvent ensuite être utilisés pour afficher et contrôler l'appareil à distance. Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Contrôle à distance de l'écran multifonctions*" à la page 185.

Paramètres sans fil

Fournit des options de configuration et de réglages de la fonction sans fil.



Connexion à Internet

Utilisé pour la connexion à un point d'accès sans fil avec un accès Internet.

Une fois connecté, le texte change et indique Prêt pour connexion.

Connexion d'un téléphone/d'une tablette

Permet de connecter un téléphone ou une tablette à l'écran multifonctions. Reportez-vous à la section "*Contrôle à distance de l'écran multifonctions*" à la page 185.

Bluetooth

Active la fonctionnalité Bluetooth intégrée.

Options Bluetooth

Permet d'ouvrir la boîte de dialogue Bluetooth. Cette boîte de dialogue répertorie les appareils compatibles Bluetooth.

→ **Remarque :** Une fois l'appareil couplé, vous devez vous y connecter.

Sélectionnez un élément dans la liste Paired Devices pour ouvrir la boîte de dialogue Bluetooth Device Details. À partir de là, vous pouvez :

- afficher les informations sur cet appareil ;
- connecter, déconnecter l'appareil ou le supprimer (hivernage) de la liste des appareils.

Spécifications Module Bluetooth		
Nom:	Galaxy A5 (2016)	
Adresse MAC:	8c:1a:bf:1e:2c:c0	
Type:	Téléphone	
Connection profile	Auto	
Oublie	Connect	annuler

Wi-Fi intégré

Sélectionnez cette option pour activer ou désactiver la connexion Wi-Fi interne.

La désactivation du Wi-Fi interne permet de réduire la consommation électrique de l'appareil.

Réseaux Wi-Fi

Affiche l'état de la connexion au réseau Wi-Fi. Si l'écran multifonctions est connecté à Internet (point d'accès Wi-Fi), le nom du point d'accès (SSID) s'affiche.

Point d'accès intégré

Le système active cette option lorsqu'il est connecté à un autre appareil.

Paramètres de point d'accès

Sélectionnez cette option pour afficher le nom (SSID) et la clé du réseau avec point d'accès de l'écran multifonctions. Disponible uniquement lorsque le point d'accès intégré de l'écran multifonctions est activé.

Points d'accès sans fil mémorisés

Affiche les points d'accès sans fil auxquels l'appareil a été connecté par le passé.

Autorisations de contrôle à distance

Liste les informations de connexion des commandes. Sélectionnez cette option pour donner (de façon temporaire ou permanente) ou supprimer à une commande l'autorisation de contrôler l'appareil.

Avancé

Le logiciel comporte des outils d'assistance permettant de détecter les défaillances et de configurer le réseau sans fil.

DHCP Probe

Le module sans fil inclut un serveur DHCP qui attribue les adresses IP à tous les écrans multifonctions et appareils d'un réseau. En cas d'intégration avec d'autres appareils, tels qu'un modem 3G ou un téléphone satellite, d'autres appareils du réseau peuvent également opérer comme serveurs DHCP. Afin de faciliter la recherche de tous les serveurs DHCP du réseau, il est possible d'exécuter dhcp_probe depuis l'appareil. Il ne peut y avoir qu'un seul appareil DHCP opérationnel à la fois dans un même réseau. Si un second appareil est détecté, désactivez sa fonction DHCP, si possible. Pour obtenir des informations complémentaires, reportez-vous aux instructions propres à l'appareil.

→ **Remarque :** Iperf et DHCP Probe sont des outils fournis à des fins de diagnostic pour les utilisateurs familiarisés avec la terminologie et la configuration de réseaux. Navico n'est pas le concepteur d'origine de ces outils et ne peut pas fournir d'assistance relative à leur utilisation.

Iperf

Iperf est un outil de performance réseau couramment utilisé. Il sert à tester les performances du réseau sans fil autour du bateau afin d'identifier les points faibles ou les zones problématiques. L'application doit être installée et exécutée à partir d'une tablette. L'appareil doit exécuter le serveur Iperf avant de lancer le test depuis la tablette. Lorsque vous quittez la page, Iperf cesse automatiquement de fonctionner.

22

Contrôle à distance de l'écran multifonctions

Options de contrôle à distance

Vous pouvez contrôler à distance votre écran multifonctions à l'aide des appareils suivants :

- un smartphone ou une tablette, connecté(e) au même point d'accès Wi-Fi que l'écran multifonctions ;
- un smartphone ou une tablette, connecté(e) à un écran multifonctions utilisé comme point d'accès Wi-Fi ;

→ **Remarque :** Pour des raisons de sécurité, certaines fonctions ne peuvent pas être contrôlées à partir d'un appareil à distance.

Smartphones et tablettes

Application Link



L'application Link permet de connecter un téléphone ou une tablette à l'écran multifonctions.

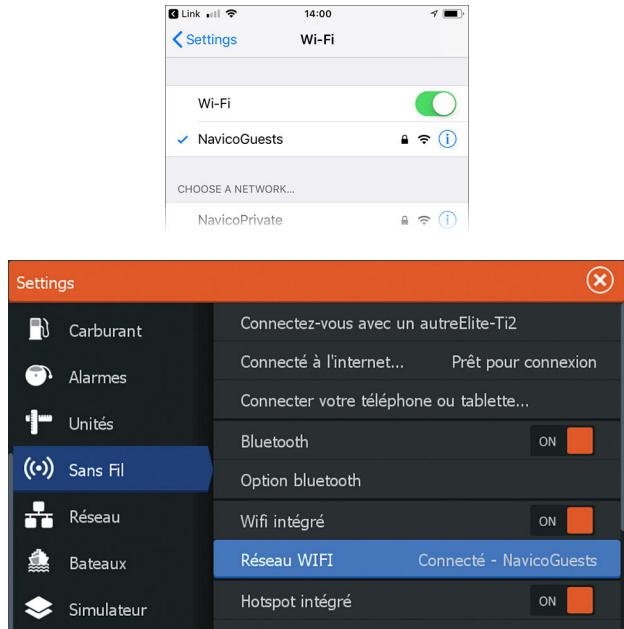
Après la connexion, l'application Link sur un téléphone ou une tablette peut être utilisée pour :

- afficher et contrôler à distance le système ;
- sauvegarder et restaurer des paramètres ;
- sauvegarder des waypoints, des itinéraires et des traces.

L'application Link peut être téléchargée depuis la boutique d'applications de la tablette ou du téléphone connecté.

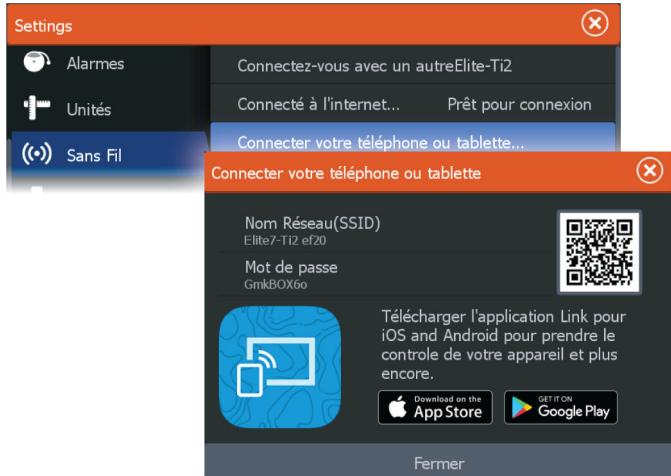
Connexion via un point d'accès

Si vous connectez un téléphone/une tablette et l'écran multifonctions à un même point d'accès, vous pouvez utiliser votre téléphone/tablette afin de contrôler tous les écrans multifonctions connectés au même réseau.



Connexion à un écran multifonctions utilisé comme point d'accès

Si vous n'avez aucun réseau Wi-Fi disponible, vous pouvez connecter directement votre téléphone/tablette à l'écran multifonctions.

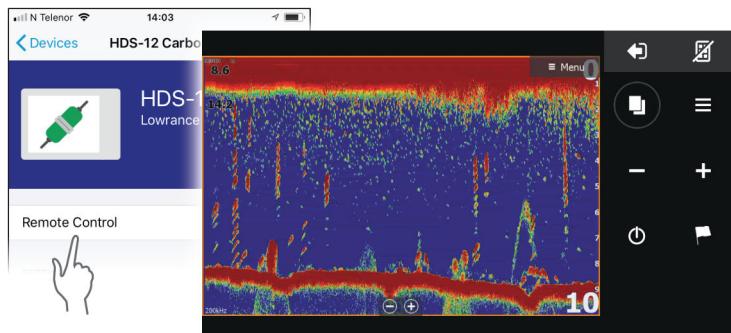


Le nom de réseau (SSID) de l'écran multifonctions s'affiche alors dans la liste des réseaux disponibles du téléphone/de la tablette.

Utilisation de l'application Link

Démarrez l'application Link pour afficher les écrans multifonctions pour lesquels le contrôle à distance est activé. La liste inclut les écrans multifonctions connectés et non connectés.

Sélectionnez l'écran multifonctions que vous souhaitez contrôler. Si l'écran multifonctions n'est pas connecté, suivez les instructions sur l'écran multifonctions et sur la tablette/le téléphone pour vous connecter.



Gestion des télécommandes connectées via le Wi-Fi

Vous pouvez modifier le niveau d'accès et supprimer les télécommandes connectées via le Wi-Fi.



23

Utilisation de votre téléphone avec l'écran multifonctions

À propos de l'intégration du téléphone

Les fonctions suivantes sont disponibles lors de la connexion d'un téléphone à l'appareil :

- lire et envoyer des SMS ;
- afficher l'identité de l'appelant pour les appels entrants.

→ **Remarque :** Il est possible d'utiliser un smartphone pour contrôler à distance l'écran multifonctions. Reportez-vous à la section intitulée "*Contrôle à distance de l'écran multifonctions*" à la page 185.

Limitations applicables à l'iPhone :

- Seuls les appels entrants et les messages reçus lorsque le téléphone est connecté à l'écran multifonctions sont disponibles.
- les messages ne peuvent pas être envoyés à partir de l'écran multifonction. L'iPhone ne prend pas en charge l'envoi de messages à partir d'appareils Bluetooth connectés.

Connexion et couplage avec un téléphone

→ **Remarque :** Le Bluetooth doit être activé sur votre téléphone avant toute connexion à l'écran multifonctions.

→ **Remarque :** Si vous souhaitez coupler un téléphone alors qu'un autre téléphone est déjà connecté à l'écran multifonctions, reportez-vous à la section "*Gestion des appareils Bluetooth*" à la page 194.

→ **Remarque :** Vous devez toujours vous connecter à un téléphone à partir de l'écran multifonctions et pas l'inverse.

Utilisez l'icône de téléphone pour connecter votre téléphone à l'écran multifonctions. Lorsque l'icône est sélectionnée, les événements suivants se produisent :

- La fonction Bluetooth est activée sur l'écran multifonctions.
- La boîte de dialogue Bluetooth devices (Appareils Bluetooth) s'affiche. Elle répertorie tous les appareils compatibles Bluetooth à portée de l'écran.



Pour coupler l'écran avec un téléphone répertorié dans la liste des **autres appareils** dans la boîte de dialogue de l'appareil :

- Sélectionnez le téléphone que vous souhaitez coupler et suivez les instructions sur le téléphone et sur l'écran multifonctions.

Une fois couplé, le téléphone est déplacé vers la section **Paired device (Appareil couplé)** de la boîte de dialogue.

Pour connecter un téléphone couplé :

- Sélectionnez le téléphone que vous voulez connecter à l'écran.

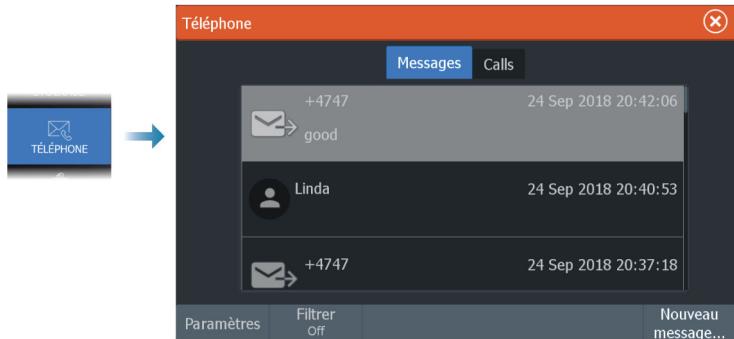
Lorsque le téléphone et l'appareil sont connectés, l'icône de téléphone s'affiche sur la page d'accueil.

Les messages entrants et les notifications de téléphone s'afficheront désormais sur l'écran multifonctions.



Notifications de téléphone

Une fois le téléphone et l'appareil couplés et connectés, utilisez l'icône de téléphone pour afficher la liste des messages et l'historique des appels.



Par défaut, la liste des messages affiche tous les messages. Cette liste peut être filtrée de manière à afficher uniquement les messages envoyés ou reçus.

Création d'un SMS

→ **Remarque :** Cette option n'est pas disponible pour les iPhone.

Pour créer un nouveau SMS :

- Sélectionnez l'option New Message (Nouveau message) dans la boîte de dialogue Message.

Pour répondre à un SMS ou à un appel téléphonique :

- Sélectionnez le SMS ou l'appel auquel vous souhaitez répondre.



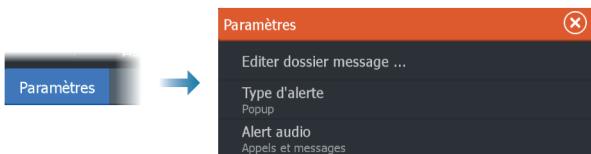
Réponse à un appel entrant

Pour répondre à un appel ou le refuser, vous devez utiliser votre téléphone.

Vous pouvez répondre à un appel entrant par SMS (non disponible pour l'iPhone).

Paramètres de message

Vous pouvez définir des modèles de message et définir la façon dont vous souhaitez que l'alarme s'affiche dans la boîte de dialogue Paramètres.



Dépannage des problèmes liés au téléphone

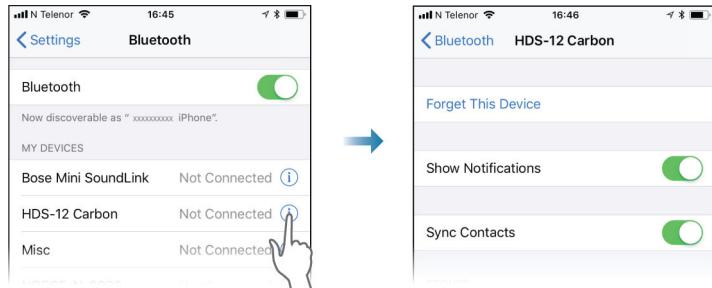
Connexion d'un iPhone impossible

La première fois qu'un écran multifonctions tente de se connecter à un iPhone, les erreurs suivantes peuvent survenir :

- La connexion échoue, et un message vous indique que le téléphone n'est pas disponible pour la connexion.
- Le téléphone n'affiche pas le nom approprié pour l'écran multifonctions dans la liste.

Si tel est le cas, essayez les solutions suivantes :

- Redémarrez l'écran multifonctions ainsi que le téléphone.
- Vérifiez que le téléphone n'est pas connecté à d'autres périphériques Bluetooth.
- Configurez manuellement l'iPhone pour autoriser les notifications de l'écran multifonctions :



Notifications manquantes

Par défaut, le profil de connexion pour le téléphone est défini sur **Auto**.

Toutefois, ce profil de connexion doit être défini sur **Alternative (Autre)** si vous rencontrez l'un des problèmes suivants :

- Le téléphone est connecté et le type d'alerte est défini sur Fenêtre contextuelle ou Notification, mais les alertes s'affichent en retard ou pas du tout.
- Le téléphone est connecté mais n'émet pas de son en cours d'appel.



Reportez-vous à la section "*Gestion des appareils Bluetooth*" à la page 194 pour plus de détails sur l'affichage des informations concernant l'appareil.

Pour modifier le paramètre d'alerte concernant les notifications de téléphone, consultez la section "*Paramètres de message*" à la page 192.

Les SMS s'affichent sur l'iPhone, mais pas sur l'écran multifonctions

Vérifiez que l'application d'envoi de SMS n'est pas ouverte et active sur l'iPhone.

Gestion des appareils Bluetooth

Les appareils compatibles Bluetooth à portée sont répertoriés dans la boîte de dialogue Bluetooth devices (Appareils Bluetooth). Reportez-vous à la section "*Options Bluetooth*" à la page 182.

24

Maintenance

Maintenance préventive

L'appareil ne contient aucun composant réparable sur site. Par conséquent, l'opérateur ne peut effectuer qu'un nombre très limité d'interventions de maintenance sur l'équipement.

Vérification des connecteurs

Insérez les connecteurs dans leur réceptacle. Si les connecteurs disposent d'un verrouillage ou d'une touche de positionnement, assurez-vous qu'ils sont correctement positionnés.

Nettoyage de l'unité d'affichage

Pour nettoyer l'écran :

- Utilisez un chiffon en microfibre ou en coton doux. Rincez abondamment à l'eau douce pour éliminer tout résidu de sel. Le sel cristallisé, le sable, la saleté, etc. peuvent rayer le revêtement de protection si vous utilisez un chiffon humide. Vaporisez de l'eau douce sur l'écran, puis séchez délicatement l'appareil avec un chiffon en microfibre ou en coton doux. Ne frottez pas.

Pour nettoyer le boîtier :

- Utilisez de l'eau chaude avec une goutte de liquide vaisselle ou de détergent.

Évitez les produits de nettoyage abrasifs et ceux contenant des solvants (acétone, white spirit, etc.), de l'acide, de l'ammoniaque ou de l'alcool, car ils peuvent endommager l'écran et le boîtier en plastique.

À ne pas faire :

- utiliser un jet ou un nettoyeur haute pression

Étalonnage de l'écran tactile

→ **Remarque :** Assurez-vous que l'écran est propre et sec avant de procéder à l'étalonnage. Ne touchez pas l'écran sauf si vous y êtes invité.

Dans certains cas, il peut être nécessaire de réétalonner l'écran tactile. Pour réétalonner votre écran tactile, procédez comme suit :

1. Éteignez l'appareil.
2. Maintenez enfoncée la touche Waypoint et allumez l'appareil.
3. Continuez de maintenir enfoncée la touche Waypoint lors de la mise sous tension, jusqu'à ce que l'écran de l'utilitaire de calibration se ferme.

Enregistrement de données NMEA

Toutes les sentences envoyées via la connexion TCP NMEA sont enregistrées sur un fichier interne. Vous pouvez exporter et consulter ce fichier à des fins de maintenance et d'identification de défaut.

La taille maximale de fichier est prédéfinie. Si vous avez ajouté plusieurs autres fichiers dans le système (enregistrements de fichier, musique, photos, fichiers PDF), la taille de fichier autorisée pour le fichier journal peut s'en trouver réduite.

Le système enregistre autant de données que possible dans les limites de taille de fichiers autorisées, puis commence à écraser les données les plus anciennes.

Exportation des fichiers log NMEA

Le fichier log NMEA peut être exporté à partir de la boîte de dialogue Storage (Stockage).

Lorsque vous sélectionnez la base de données du log, vous êtes invité à sélectionner un fichier de destination et un nom de fichier. Une fois accepté, le fichier log est enregistré à l'emplacement spécifié.

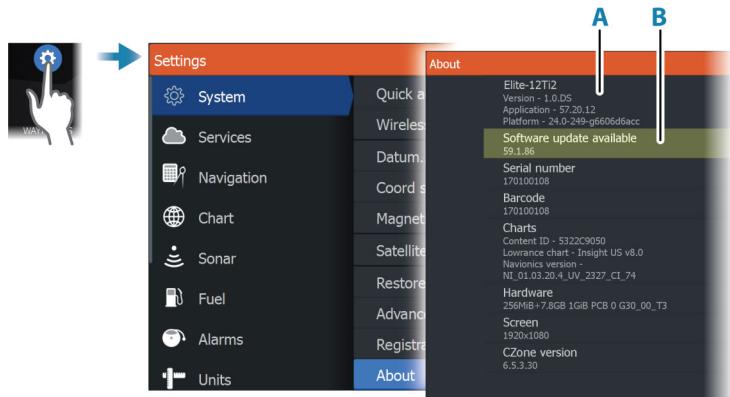
Mises à jour logicielles

Avant de lancer une mise à jour sur l'appareil, veillez à sauvegarder toutes les données utilisateur importantes. Reportez-vous au chapitre "*Sauvegarde des données de votre système*" à la page 200.

Logiciels installés et mises à jour logicielles

La boîte de dialogue About (À propos de) affiche la version du logiciel actuellement installée sur l'appareil (**A**).

Si l'appareil est connecté à Internet, la boîte de dialogue affiche également les mises à jour disponibles pour ce logiciel (**B**).

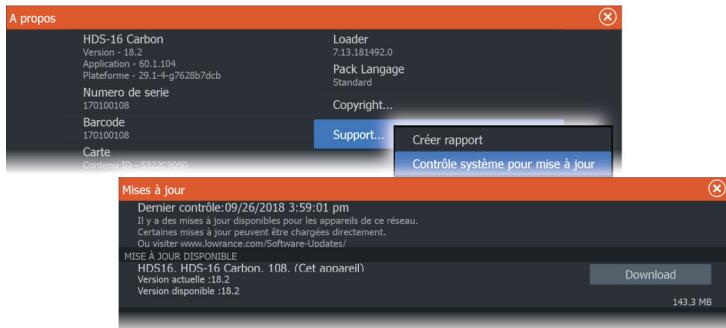


Mise à jour du logiciel d'un appareil connecté à Internet

Si l'appareil est connecté à Internet, le système recherche automatiquement les mises à jour logicielles pour l'appareil et les appareils connectés.

- **Remarque :** Certains fichiers de mise à jour logicielle peuvent être plus volumineux que l'espace disponible sur l'appareil. Si tel est le cas, vous serez invité à insérer un périphérique de stockage.
- **Remarque :** N'ajoutez pas de fichiers de mise à jour logicielle à une carte graphique.
- **Remarque :** N'éteignez pas l'appareil ou l'appareil distant avant la fin de la mise à jour ou tant que vous n'avez pas été invité à redémarrer l'appareil.

Vous serez averti dès que de nouvelles mises à jour logicielles seront disponibles. Vous pouvez également démarrer manuellement une mise à jour à partir de la boîte de dialogue Mises à jour.



Mise à jour du logiciel à partir d'un périphérique de stockage

Vous pouvez télécharger la mise à jour logicielle à l'adresse suivante : www.lowrance.com.

Transférez le ou les fichier(s) de mise à jour sur un périphérique de stockage compatible, puis insérez le périphérique de stockage dans l'appareil.

→ **Remarque :** N'ajoutez pas de fichiers de mise à jour logicielle à une carte graphique.

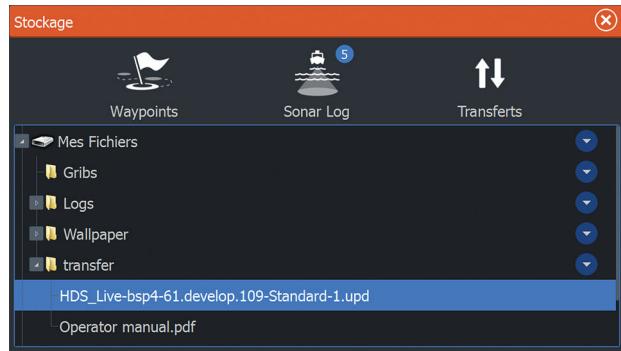
Pour mettre à jour l'appareil uniquement :

- redémarrez l'appareil pour que la mise à jour démarre à partir du périphérique de stockage

Pour mettre à jour cet appareil ou un appareil connecté :

- sélectionnez le fichier de mise à jour dans la boîte de dialogue

→ **Remarque :** n'éteignez pas l'appareil ou l'appareil connecté avant la fin de la mise à jour ou tant que vous n'avez pas été invité à redémarrer l'appareil.



Rapport de service

Le système dispose d'un assistant de service intégré qui crée un rapport sur l'appareil. Le rapport de service est utilisé pour faciliter les réponses aux demandes d'assistance technique concernant l'appareil.

Il peut également inclure des informations à propos des appareils connectés à un ou des réseaux.

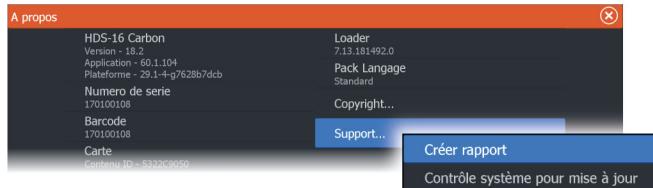
Ce rapport inclut la version du logiciel, le numéro de série et des informations provenant du fichier de paramètres.

Si vous appelez l'assistance technique avant de créer le rapport, vous pouvez entrer un numéro d'incident pour faciliter le suivi du dossier. Vous pouvez joindre des captures d'écran et des fichiers log au rapport.

→ **Remarque :** Les pièces jointes sont limitées à 20 Mo.

Le rapport peut être enregistré sur un périphérique de stockage et envoyé à l'assistance.

Vous pouvez également le télécharger directement si vous disposez d'une connexion à Internet.



Sauvegarde des données de votre système

Nous vous recommandons de copier régulièrement les données utilisateur ainsi que votre base de données de paramètres système dans le cadre de vos sauvegardes de routine.

Waypoints



L'option Waypoints de la boîte de dialogue Stockage permet de gérer le stockage des données utilisateur.

Format d'exportation

Les formats d'exportation suivants sont disponibles :

- **Fichiers données utilisateur version 6**
Permet d'exporter des waypoints, des routes et des traces en couleur.
- **Fichiers données utilisateur version 5**
Utilisé pour exporter des waypoints et des routes avec un identifiant universel unique standardisé (UUID), très fiable et simple d'utilisation. Les données incluent des informations telles que l'heure et la date auxquelles la route a été créée.
- **Fichiers données utilisateur version 4**
À utiliser en priorité lorsque vous transférez des données d'un système à un autre, car il contient tous les fragments d'informations supplémentaires que ces systèmes stockent à propos des éléments.
- **Fichiers données utilisateur version 3 (avec profondeur)**

Ce format doit être utilisé lorsque vous transférez des données utilisateur d'un système à un produit traditionnel

- **Fichiers données utilisateur version 2 (sans profondeur)**

Ce format peut être utilisé lorsque vous transférez des données utilisateur d'un système à un produit traditionnel

- **GPX (GPS Exchange, sans profondeur)**

Il s'agit du format le plus utilisé sur Internet car il peut être partagé par la plupart des systèmes GPS actuels. Ce format permet de récupérer les données d'un appareil d'une autre marque.

Exporter tous les waypoints

L'option d'exportation permet d'exporter l'ensemble des waypoints, routes, traces et trajets.

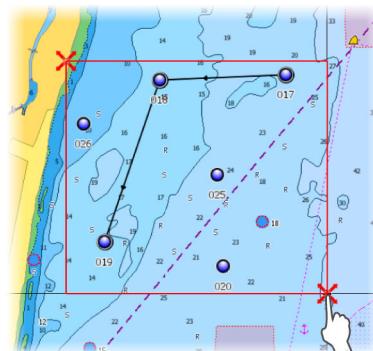
→ **Remarque :** Vous pouvez utiliser la fonctionnalité Storage export pour exporter les informations vers une carte mémoire. Ensuite, insérez la carte dans un autre appareil et sélectionnez le fichier sur la carte mémoire pour l'importer.

→ **Remarque :** N'utilisez pas de cartes graphiques pour exporter/ importer des données.

Exporter région

L'option Exporter région vous permet de sélectionner la zone à partir de laquelle vous souhaitez exporter les données.

1. Sélectionnez l'option Export region.
2. Faites glisser la zone encadrée pour définir la région souhaitée.



3. Sélectionnez l'option Export dans le menu.

- 4.** Sélectionnez le format de fichier approprié.
- 5.** Sélectionnez l'option Export pour exporter vers la carte mémoire.

→ **Remarque :** Vous pouvez utiliser la fonctionnalité Storage export-region pour exporter les informations vers une carte mémoire. Ensuite, insérez la carte dans un autre appareil et sélectionnez le fichier sur la carte mémoire pour l'importer.

→ **Remarque :** N'utilisez pas de cartes graphiques pour exporter/importer des données.

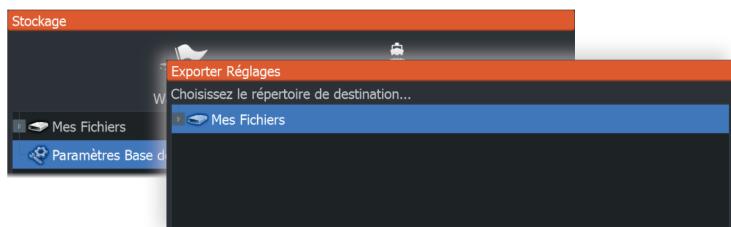
Purge des données utilisateur

Les données utilisateur supprimées sont stockées dans la mémoire de l'appareil jusqu'à la purge des données. Si vous avez de nombreuses données utilisateur supprimées et non purgées, le processus de purge peut améliorer les performances de votre système.

→ **Remarque :** Quand les données utilisateur sont supprimées et/ou purgées de la mémoire, elles ne peuvent plus être récupérées.

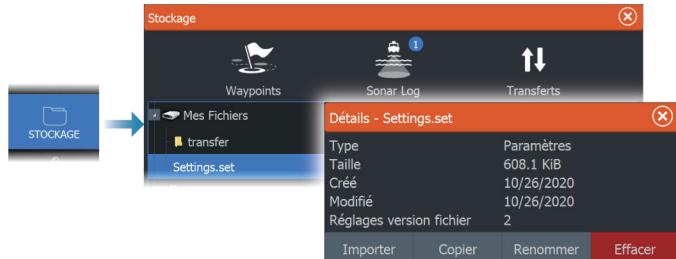
Exportation de la base de données de paramètres

Utilisez l'option Settings database (Base de données des paramètres) dans la boîte de dialogue Storage (Stockage) pour exporter vos paramètres utilisateur.



Importer les paramètres système

⚠ Avertissement: L'importation des paramètres système entraîne le remplacement de tous les paramètres système existants.



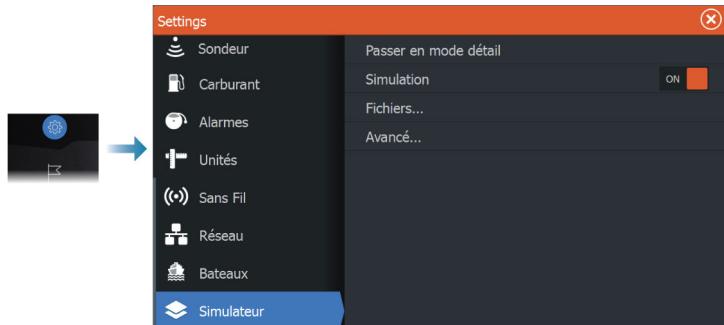
- 1 Connectez un périphérique de stockage à l'appareil.
- 2 Parcourez la mémoire et sélectionnez le fichier de sauvegarde souhaité pour lancer l'importation.

25

Simulateur

À propos

La fonctionnalité de simulation permet de savoir comment l'appareil fonctionne sans être connecté aux capteurs ou autres périphériques.



Mode Retail (Démonstration de vente)

Ce mode permet d'afficher une démonstration de vente pour la région sélectionnée.

Si vous faites fonctionner l'appareil lorsque le mode Retail est en marche, la démonstration se met en pause.

Au bout d'un certain moment, le mode Retail (Démonstration de vente) reprend.

→ **Remarque :** Le mode Retail (Démonstration de vente) est conçu pour les démonstrations de vente et les showrooms.

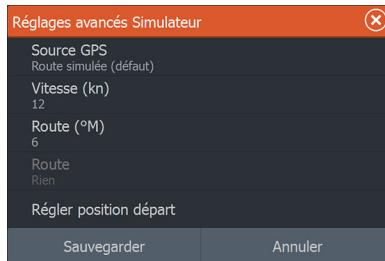
Fichiers source du simulateur

Vous pouvez sélectionner les fichiers de données utilisés par le simulateur. Il peut s'agir de fichiers de données préenregistrées fournis avec votre appareil, de fichiers log que vous avez enregistrés vous-même ou de fichiers log d'un périphérique de stockage connecté à l'appareil.



Réglages avancés Simulateur

Les réglages avancés du simulateur permettent un contrôle manuel du simulateur.



Source GPS

Sélectionne le fichier pour les données GPS simulées.

Vitesse et Cap

Option utilisée pour saisir manuellement des valeurs lorsque la source GPS est configurée sur Cap simulé. Sinon, les données GPS, y compris vitesse et cap, seront reprises à partir du fichier source sélectionné.

Régler position départ

Règle la position simulée du bateau sur la position actuelle du curseur.

➔ **Remarque :** Cette option est uniquement disponible lorsque la source GPS est réglée sur Simulated course (Cap simulé).

Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants

Plusieurs périphériques tiers peuvent être connectés à l'appareil. Les applications sont affichées sur des fenêtres distinctes ou intégrées à d'autres fenêtres.

Un appareil connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le système. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction à partir de l'option avancée dans la boîte de dialogue Paramètres système.

L'appareil provenant d'un autre fabricant s'utilise à partir des menus et des boîtes de dialogue comme sur les autres fenêtres.

Ce manuel n'inclut aucune instruction d'utilisation spécifique pour un appareil tiers. Pour connaître les fonctions et fonctionnalités, reportez-vous à la documentation fournie avec l'appareil tiers.

Intégration SmartCraft VesselView

Lorsqu'un produit Mercury Marine VesselView ou VesselView Link est présent sur le réseau NMEA 2000, les moteurs peuvent être surveillés et contrôlés depuis l'appareil.

Lorsque la fonctionnalité est également activée dans la boîte de dialogue Réglages avancés :

- Une icône Mercury est ajoutée à la page d'accueil. Sélectionnez-la pour afficher la fenêtre d'instruments du moteur.
- Une boîte de dialogue de paramètres Mercury est ajoutée. Utilisez-la pour modifier les paramètres du moteur.
- Des boutons de contrôle Vessel et Mercury sont également ajoutés à la barre de contrôle :
 - Sélectionnez le bouton Mercury pour afficher les données relatives au moteur et au bateau.
 - Sélectionnez le bouton Vessel pour ouvrir le pupitre de commande du moteur.

Lorsque ces fonctions sont activées, l'écran peut inviter l'utilisateur à saisir quelques informations de configuration de base.

Pour plus d'informations, consultez le manuel du produit VesselView ou contactez le fournisseur du moteur.

Intégration de moteur Suzuki

Lorsqu'une jauge Suzuki C-10 est disponible sur le réseau NMEA 2000, les moteurs peuvent être surveillés depuis l'appareil.

Lorsque la fonctionnalité est également activée dans la boîte de dialogue Réglages avancés :

- Une icône Suzuki est ajoutée à la page d'accueil. Sélectionnez-la pour afficher la fenêtre d'instruments du moteur.

Pour plus d'informations, consultez le manuel du moteur ou contactez le fournisseur du moteur.

Intégration de moteur Yamaha

Lorsqu'une passerelle Yamaha compatible est connectée au réseau NMEA 2000, les moteurs peuvent être surveillés depuis l'appareil.

Lorsque la fonctionnalité est également activée dans la boîte de dialogue Réglages avancés :

- Une icône Yamaha est ajoutée à la page d'accueil. Sélectionnez-la pour afficher la fenêtre d'instruments du moteur.
- Si le système Yamaha prend en charge le contrôle Troll, un bouton Troll est ajouté à la barre de contrôle. Sélectionnez ce bouton pour activer/désactiver le contrôle Troll et contrôler la vitesse réduite.

Pour plus d'informations, consultez le manuel du moteur ou contactez le fournisseur du moteur.

Evinrude

Lorsqu'un pupitre de commande de moteur Evinrude est disponible sur le réseau NMEA 2000, les moteurs Evinrude peuvent être surveillés et contrôlés depuis l'appareil. Lorsque la fonctionnalité est disponible, une icône Evinrude est ajoutée à la page d'accueil.

Au maximum, deux pupitres de commande et quatre moteurs sont pris en charge.

Pour plus d'informations, consultez le manuel du moteur ou contactez le fournisseur du moteur.



Ancrages Power-Pole

Les ancrages Power-Pole, qui peuvent être contrôlés par le système de contrôle C-Monster installé sur votre bateau, peuvent être contrôlés à partir de l'appareil. Pour contrôler les ancrages Power-Pole, il vous faut les coupler à l'appareil via la technologie sans fil Bluetooth intégrée dans les deux produits.

Contrôles Power-Pole

Lorsque la fonction Bluetooth est activée, le bouton Power-Pole devient disponible dans la barre de contrôle. Sélectionnez-le pour afficher le contrôleur Power-Pole.

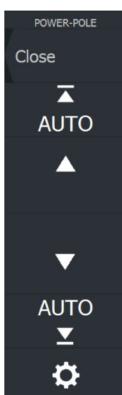
Pour le couplage d'appareils Bluetooth, reportez-vous à la section "*Options Bluetooth*" à la page 182.

Si vous couplez des ancrages Power-Poles doubles, consultez également la section "*Couplage de Power-Poles doubles*" à la page 209.

Lorsque le contrôleur de Power-Pole est ouvert, le système se connecte aux Power-Poles couplés. Lorsque la connexion est confirmée, les boutons de contrôle sont activés.

Le contrôleur Power-Pole affiche des boutons de contrôle pour chaque ancrage Power-Pole couplé à l'appareil.

Appuyez une fois sur les boutons AUTO pour relever et abaisser les Power-Poles automatiquement, complètement vers le haut et vers le bas. Les boutons haut et bas manuels permettent de les relever et de les abaisser aussi haut ou bas que vous le souhaitez.



Contrôleur de Power-Pole simple



Contrôleur de Power-Poles doubles



Sur un contrôleur double, vous pouvez relever et abaisser les Power-Poles séparément, ou appuyer sur le bouton de synchronisation (liens) pour les contrôler tous les deux simultanément grâce une seule pression sur les boutons Auto ou sur les boutons haut et bas manuels.



Rester connecté

Sélectionnez le bouton Paramètres sur le contrôleur Power-Pole pour ouvrir la boîte de dialogue Paramètres Power-Pole, où vous pouvez choisir de rester connecté à tous les ancrages Power-Pole couplés.

→ **Remarque :** La sélection du bouton Rester connecté accélère l'accès aux commandes, mais les ancrages ne peuvent pas être contrôlés à partir d'un autre appareil lorsqu'il est sélectionné. Désactivez cette option pour autoriser la connexion à partir d'autres appareils.

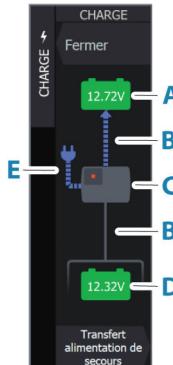
Couplage de Power-Poles doubles

Si des Power-Poles doubles sont installés sur votre bateau, le premier Power-Pole couplé devient automatiquement Bâbord et le second est défini sur Tribord dans les contrôles de Power-Pole.

Pour les intervertir, supprimez le couplage des Power-Poles connectés. Désactivez et réactivez le Bluetooth dans la boîte de dialogue des paramètres de connexion sans fil pour réinitialiser la mémoire Bluetooth. Une fois que le Bluetooth a été réactivé, procédez au couplage des Power-Poles dans le bon ordre.

Module de charge Power-Pole

Le système de gestion de recharge des batteries Power-Pole affiche des informations relatives à l'état des batteries.



Pour obtenir des informations sur l'installation, le câblage et la mise en route, reportez-vous à la documentation fournie avec le module de charge Power-Pole.

- A** Batterie/batteries du moteur
- B** Connexions des batteries
- C** Module de charge Power-Pole
- D** Batterie/batteries auxiliaires
- E** Connexion du module de charge à une source d'alimentation CA

Icônes des batteries

Couleur	Indique
Vert	Bon niveau
Jaune	Bas niveau
Rouge	En panne/niveau critique

Batterie et connexions des alimentations CA

Couleur	Indique
Bleu	Circulation du courant
Gris	Pas de circulation du courant

Transfert alimentation de secours



Sélectionnez cette option si la batterie de votre moteur est faible et que vous souhaitez lui transférer de l'énergie depuis la batterie auxiliaire.

⚠️ Avertissement: Utiliser une batterie dont le niveau de charge est très faible peut l'endommager.

Intégration CZone de BEP

L'appareil s'intègre au système CZone de BEP. Il permet de contrôler et surveiller un système d'alimentation multiplexé sur votre bateau.

L'icône CZone est accessible dans la barre d'outils sur la page d'accueil lorsqu'un système Czone est disponible sur le réseau.

Pour plus d'informations sur l'utilisation de la fonction CZone, reportez-vous au manuel fourni avec votre système CZone.

Tableau de bord CZone

Une fois le système CZone installé et configuré, un tableau de bord CZone supplémentaire est ajouté aux fenêtres d'instruments.

Vous pouvez basculer d'un tableau de bord à l'autre dans une fenêtre en faisant glisser votre doigt vers la gauche ou la droite sur la fenêtre, ou en sélectionnant le tableau de bord en question dans le menu.

Édition d'un tableau de bord CZone

Vous pouvez personnaliser un tableau de bord CZone en modifiant les données de chacune des jauge. Les options d'édition disponibles dépendent du type de jauge et des sources de données connectées à votre système.

Pour plus d'informations, veuillez vous reporter à la section intitulée "*Instruments*" à la page 114.

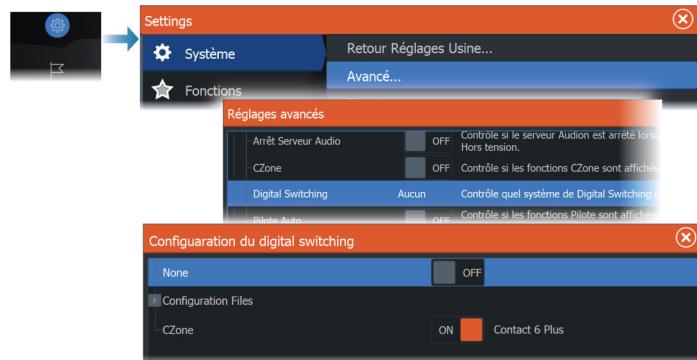
Commutation numérique CZone

Vous pouvez connecter un dispositif de commutation numérique CZone au réseau NMEA 2000 et le configurer de façon à pouvoir le contrôler depuis la barre de contrôle du MFD.

La barre de commutation numérique s'affiche automatiquement dans la barre de contrôle lorsque le dispositif de commutation numérique CZone est configuré de façon à être inclus dans la barre de contrôle. Pour plus d'informations sur la configuration du dispositif à inclure dans la barre de contrôle, reportez-vous à la documentation du dispositif de commutation numérique CZone.

Boîte de dialogue Digital Switching Configurations

Vous pouvez désactiver les dispositifs de commutation numérique CZone depuis la boîte de dialogue Digital Switching Configurations.



- Annulez la sélection des dispositifs à supprimer de la barre de contrôle.
- Sélectionnez None pour supprimer tous les dispositifs CZone de la barre de contrôle.

Plusieurs dispositifs de commutation peuvent être connectés au réseau. Lorsque vous choisissez d'afficher plus de dispositifs que le nombre maximum autorisé à la fois, un message vous informe que le nombre maximum a été atteint.

Barre de contrôle de commutation numérique CZone

S'il est configuré et installé correctement, le dispositif de commutation numérique CZone peut être contrôlé depuis la barre de contrôle.

Boutons de la barre de contrôle

Le bouton indique l'état de l'interrupteur.



Éteint (noir)

L'interrupteur est sur la position d'arrêt.



Allumé (bleu)

L'interrupteur est sur la position de marche.



Erreur (rouge)

Erreur de l'interrupteur ou erreur de communication.

Erreur de communication

Si une erreur de communication se produit entre le MFD et le dispositif de commutation numérique CZone, un message d'erreur s'affiche dans la barre de contrôle.

27



Barre d'outils

Ce chapitre décrit les outils de la barre d'outils.

La barre d'outils s'affiche sur la page d'accueil. Appuyez sur la touche Pages/Accueil pour afficher la page d'accueil. Vous pouvez faire défiler la barre d'outils pour afficher les options proposées.

Waypoints

Inclut les boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des traces utilisées pour la gestion de ces éléments définis par l'utilisateur.

Alarmes

Boîtes de dialogue pour les alarmes actives et enregistrées dans l'historique. La boîte de dialogue des paramètres d'alarme répertorie les options pour toutes les alarmes système disponibles.

Bateaux

La liste d'état affiche l'état et les informations disponibles pour les types de bateaux suivants :

- AIS
- DSC (ASN)

L'onglet Messages affiche les messages reçus d'autres bateaux. Sélectionnez un message dans la liste pour accéder aux détails.

Voir les détails dans la section "*AIS*" à la page 162.

Info

Contient des informations sur les marées pour les stations d'observation des marées disponibles, des informations sur le trajet et le moteur dans les boîtes de dialogue de trajet, ainsi qu'une boîte de dialogue qui fournit des informations sur le soleil et la lune pour la date et la position sélectionnées.

Stockage

Accédez au système de gestion des fichiers. Utilisé pour parcourir et gérer le contenu de la mémoire interne de l'appareil et des périphériques de stockage connectés à l'appareil.

Téléphone

Permet de connecter un téléphone à l'écran multifonctions. Reportez-vous à la section intitulée "*Utilisation de votre téléphone avec l'écran multifonctions*" à la page 189.

Boutique

Permet d'accéder à la boutique en ligne de Navico. Dans la boutique, vous pouvez rechercher et acheter des produits, acquérir des clés de déverrouillage de fonctionnalités, télécharger des cartes compatibles pour votre système et bien plus encore.

→ **Remarque :** Cette fonctionnalité est disponible uniquement lorsque l'appareil est connecté à Internet. Reportez-vous à la section "*Connexion Internet*" à la page 181.

28

Configuration du système

Premier démarrage

Lors du premier démarrage de l'appareil ou après une remise à zéro, l'appareil affiche une série de boîtes de dialogue. Répondez à l'invite de la boîte de dialogue pour effectuer les réglages fondamentaux.

Vous pouvez personnaliser l'installation et modifier ultérieurement les paramètres à l'aide des boîtes de dialogue des paramètres système.

Séquence de paramétrage du logiciel

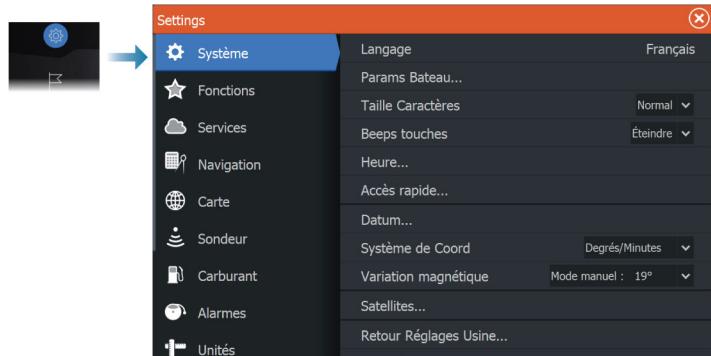
- 1 Paramètres généraux** - reportez-vous à "*Paramètres système*" à la page 216.
 - Réglez les paramètres généraux comme vous le souhaitez.
- 2 Paramètres avancés** - reportez-vous à "*Avance*" à la page 219.
 - Activez ou désactivez les fonctions.
 - Examinez les options des paramètres avancés et effectuez les modifications souhaitées.
- 3 Sélection de source** - reportez-vous à "*Paramètres réseau*" à la page 242.
 - Assurez-vous que les sources de données externes adéquates ont été sélectionnées.
- 4 Configuration des fonctions**
 - Configurez des fonctions spécifiques, tel que décrit ultérieurement dans ce chapitre.

Paramètres système

Le paramétrage du système de base s'effectue à partir de la boîte de dialogue Settings.

Les options disponibles dans la boîte de dialogue sont décrites ci-dessous. Certaines sont traitées à l'aide de l'assistant de démarrage initial et d'autres doivent être traitées lors du paramétrage initial en

fonction de l'emplacement et de l'usage prévu du bateau. Tous les paramètres sont modifiables ultérieurement si nécessaire.



Langage

Définit la langue utilisée sur cet appareil.

Params Bateau

Permet de spécifier les attributs physiques du bateau.

Taille Caractères

Option permettant de régler la taille du texte des menus et des boîtes de dialogue.

Beeps touches

Contrôle le volume du signal sonore émis lors d'une interaction physique avec l'appareil.

Heure

Configurez les réglages de temps en fonction de l'emplacement du bateau, ainsi que les formats d'heure et de date.

Touches d'accès rapide

Sélectionnez une option dans la liste déroulante pour spécifier ce qui se passe lorsque vous appuyez sur la touche. Vous pouvez modifier le paramètre ultérieurement pour l'adapter à vos préférences.

Datum

Ce système utilise le format de Datum géodésique, qui est un format standard d'utilisation dans la cartographie et la navigation satellite (y compris pour les GPS).

Vous pouvez modifier le format de Datum pour la compatibilité avec d'autres systèmes.

Système de coordonnées

Permet de définir le système de coordonnées géographiques utilisé sur votre système.

Variation Magnétique

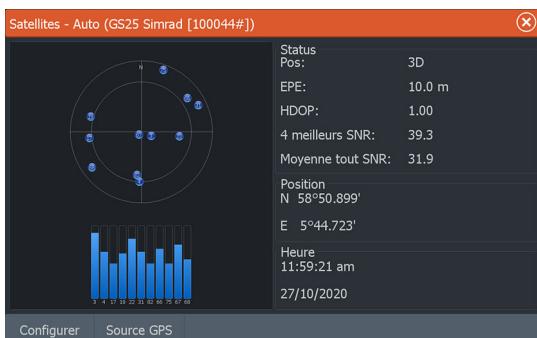
Définit la façon dont la variation magnétique est gérée par le système.

- Auto : reçoit les données de variation émanant d'une source réseau.
- Manuel : utilisé pour saisir manuellement une valeur pour la variation magnétique.

Satellites

L'option Satellites affiche une vue graphique et des valeurs numériques pour les satellites disponibles.

➔ **Remarque :** Le contenu des boîtes de dialogue Satellites varie en fonction de l'antenne connectée.



Dans cette boîte de dialogue, vous pouvez sélectionner et configurer le capteur GPS actif.

Retour Réglages Usine

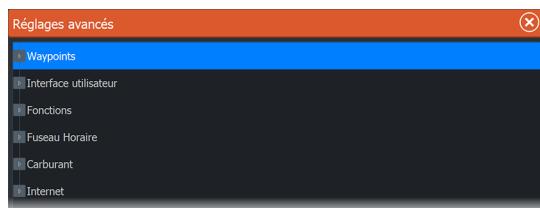
Restaure les valeurs d'usine par défaut des paramètres sélectionnés.

→ **Remarque :** Si des waypoints, itinéraires ou traces sont sélectionnés, ils sont supprimés de manière définitive.



Avancé

Permet de configurer les paramètres avancés, notamment en ce qui concerne l'affichage des diverses informations de l'interface utilisateur par le système.



Activation ou désactivation des fonctionnalités

Utilisez cette option pour activer ou désactiver les fonctionnalités qui ne sont pas automatiquement activées ou désactivées par le système.

→ **Remarque :** Vous pouvez activer/désactiver ou déverrouiller certaines fonctionnalités avec l'option Features dans la boîte de dialogue Settings. Reportez-vous à "*Option Features*" à la page 220.



Enregistrement

Vous indique comment enregistrer votre appareil.

À propos

Affiche les mentions de copyright, la version du logiciel et des informations techniques sur cette unité.

L'option d'assistance permet d'accéder à l'assistant de service intégré. Reportez-vous à la section "*Rapport de service*" à la page 199.

Option Features

Utilisez l'option Features dans la boîte de dialogue Settings pour activer/désactiver et déverrouiller des fonctionnalités.

Gestion des fonctionnalités et des applications

Vous pouvez gérer et installer/désinstaller les fonctions et les applications. Lorsqu'une fonction/application est désinstallée, l'icône est supprimée de la page d'accueil. La fonction/application peut être installée à nouveau.

Fonction de déverrouillage

Certaines fonctionnalités supplémentaires peuvent être vendues séparément. Pour déverrouiller ces fonctionnalités, vous devez saisir un code de déverrouillage.

Selectionnez la fonctionnalité que vous souhaitez déverrouiller. Suivez les instructions pour acheter et saisir le code de déverrouillage de la fonction.

Une fois que vous avez entré un code de déverrouillage de fonction dans l'appareil, vous pouvez utiliser cette fonction.

→ **Remarque :** L'option de déverrouillage de fonctionnalité n'est disponible que si votre appareil prend en charge une fonctionnalité de verrouillage.

Services

Permet d'accéder à des sites Web qui fournissent des services pris en charge.

Alarmes



Paramètres

Liste de toutes les options d'alarme du système, avec le réglage actuel.

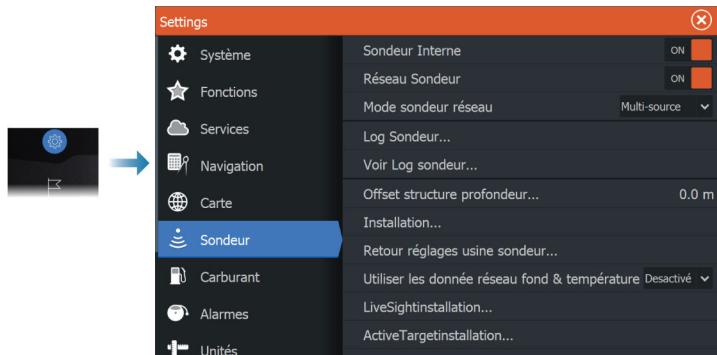
À partir de cette liste, vous pouvez activer, désactiver et modifier les limites d'alarme.

Sirène active

L'option Sirène activée doit être définie afin que l'appareil déclenche la sonnerie en cas de condition d'alarme.

Son réglage détermine également le fonctionnement de l'alarme externe.

Réglages du sondeur



Internal sonar (Sondeur interne)

Cette option permet de rendre le sondeur interne disponible à la sélection dans le menu de la fenêtre du sondeur.

Si cette option est désactivée, le sondeur interne n'est pas répertorié parmi les sources de sondeur pour les appareils du réseau.

Sur tout appareil auquel aucune sonde n'est connectée, cette option doit être désactivée.

Réseau Sondeur

Sélectionnez cette option pour afficher ou partager les données de sondeur de cet appareil avec d'autres appareils connectés au réseau Ethernet.

Mode Réseau Sondeur

Le paramètre de mode de réseau sondeur permet d'indiquer s'il est possible de sélectionner plusieurs sources de sondeur en même temps.

→ **Remarque:** Changer le mode nécessite que toutes les sources connectées soient redémarrées.

Offset de profondeur Structure

Pour plus d'informations sur ce paramètre, reportez-vous à la section "*Offset de la profondeur*" à la page 223.

Utilisation de données de profondeur et de température du réseau

Permet de sélectionner la source du réseau à partir de laquelle les données de profondeur et de température sont partagées sur le réseau NMEA 2000.

Installation



Source

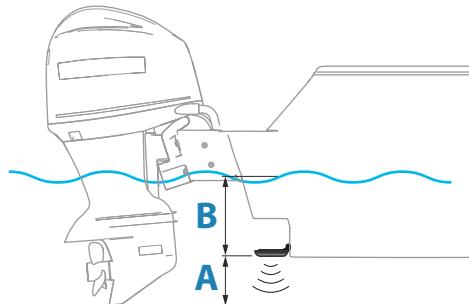
Sélectionnez cette option pour afficher une liste des sources du sondeur disponibles pour la configuration. Les paramètres que vous définissez dans le reste de la boîte de dialogue se rapportent à la source sélectionnée.

Source name (Nom de la source)

Sélectionnez cette option pour définir un nom descriptif pour la sonde sélectionnée.

Offset de la profondeur

Les transducteurs mesurent toujours la profondeur comprise entre le transducteur et le fond. Par conséquent, les relevés de profondeur ne prennent pas en compte, dans leur calcul, la distance qui sépare la sonde du point le plus bas du bateau dans l'eau ou entre la sonde et la surface de l'eau.



- Pour afficher la profondeur à partir du point le plus bas du bateau vers le fond, définissez la correction de sorte qu'elle soit égale à la distance verticale entre la sonde et la partie la plus basse du bateau, **A** (valeur négative).
- Pour afficher la profondeur entre la surface de l'eau et le fond, définissez la correction de sorte qu'elle soit égale à la distance verticale entre la sonde et la surface de l'eau, **B** (valeur positive)
- Pour la profondeur sous la sonde, définissez l'offset sur 0.

Water temperature calibration (Calibration de température de l'eau)

La calibration de la température permet d'ajuster la valeur de la température de l'eau à partir de la sonde de sondeur. Cela peut s'avérer nécessaire pour corriger les influences localisées sur la température mesurée.

Plage d'étalonnage : -9,9° - +9,9°. Valeur par défaut : 0°.

→ **Remarque :** La calibration de température de l'eau apparaît uniquement si la sonde est en mesure de relever la température.

Transducer type (Type de sonde)

→ **Remarque :** Le type de sonde est automatiquement défini pour les sondes qui prennent en charge l'ID de sonde (XID). Dans ce cas, l'utilisateur ne peut pas sélectionner le type de sonde.

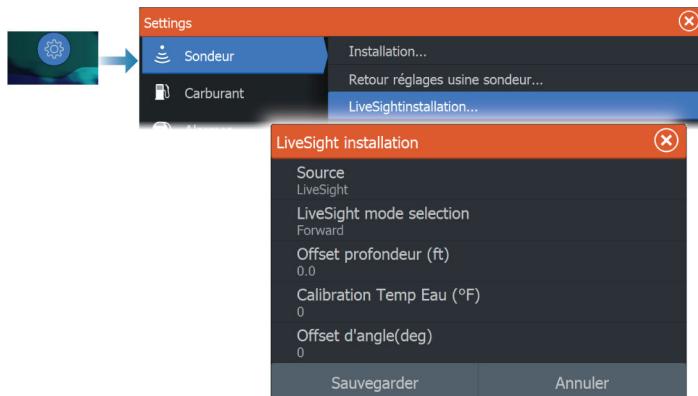
L'option Transducer type (Type de sonde) permet de sélectionner le modèle de sonde connecté au module sondeur. La sonde

sélectionnée détermine les fréquences que peut sélectionner l'utilisateur pendant le fonctionnement du sondeur. Dans certaines sondes équipées de capteurs de température, le relevé de température peut se révéler imprécis ou ne pas être disponible du tout si la mauvaise sonde est sélectionnée. L'impédance des capteurs de température de la sonde est soit de 5 k, soit de 10 k. Lorsque les deux options sont possibles pour le même modèle de sonde, reportez-vous à la documentation fournie avec la sonde pour déterminer l'impédance.

Restore sonar defaults (Restaurer les paramètres par défaut du sondeur)

Rétablit les paramètres d'usine du sondeur.

Paramètres de la page LiveSight installation



Source

Selectionnez cette option pour afficher une liste des sources du sondeur disponibles pour la configuration. Les paramètres que vous définissez dans le reste de la boîte de dialogue se rapportent à la source sélectionnée.

LiveSight selection

Permet de spécifier si la sonde LiveSight doit être utilisée en position Down ou Forward.

Offset de la profondeur

Pour plus d'informations sur ce paramètre, reportez-vous à la section "*Offset de la profondeur*" à la page 223.

Water temperature calibration (Calibration de température de l'eau)

La calibration de la température permet d'ajuster la valeur de la température de l'eau à partir de la sonde de sondeur. Cela peut s'avérer nécessaire pour corriger les influences localisées sur la température mesurée.

Plage d'étalonnage : -9,9° - +9,9°. Valeur par défaut : 0°.

Angle offset (deg)

→ **Remarque :** Cette option est disponible uniquement en mode frontal.

Les supports de fixation permettent d'installer la sonde sur le bras du moteur électrique avant, uniquement selon un angle défini. Le meilleur angle d'installation de la sonde est obtenu lorsque le bras du moteur électrique avant est à la verticale par rapport à la ligne de flottaison.

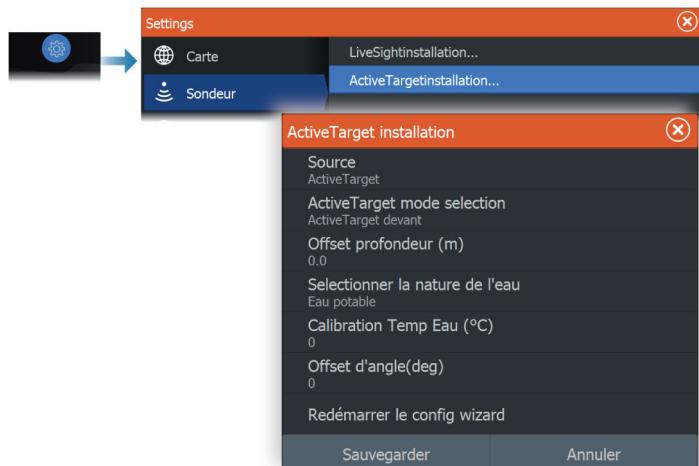
Si le bras du moteur électrique avant n'est pas à la verticale par rapport à la ligne de flottaison, utilisez l'option Offset angle pour régler précisément l'angle de la sonde.

Si l'angle de montage de la sonde est désactivé, l'image peut être faussée.

Restart config wizard

Utilisez cette option pour démarrer manuellement l'assistant de configuration.

Paramètres de la page ActiveTarget installation



Source

Sélectionnez cette option pour afficher une liste des sources du sondeur disponibles pour la configuration. Les paramètres que vous définissez dans le reste de la boîte de dialogue se rapportent à la source sélectionnée.

→ **Remarque :** La plate-forme ActiveTarget prend en charge deux sondes ActiveTarget au maximum sur un réseau et celles-ci doivent être de configurations différentes. Les configurations possibles sont les vues Down, Forward et Scout. Par exemple, une source peut être réglée sur la vue Down et l'autre sur la vue Forward.

ActiveTarget mode selection

Permet de spécifier si la sonde ActiveTarget doit être utilisée en position Down, Forward ou Scout.

Offset de la profondeur

Pour plus d'informations sur ce paramètre, reportez-vous à la section "*Offset de la profondeur*" à la page 223.

Water temperature calibration (Calibration de température de l'eau)

La calibration de la température permet d'ajuster la valeur de la température de l'eau à partir de la sonde de sondeur. Cela peut s'avérer nécessaire pour corriger les influences localisées sur la température mesurée.

Plage d'étalonnage : -9,9° - +9,9°. Valeur par défaut : 0°.

Angle offset (deg)

→ **Remarque :** Cette option est disponible uniquement en mode frontal.

Les supports de fixation permettent d'installer la sonde sur le bras du moteur électrique avant, uniquement selon un angle défini. Le meilleur angle d'installation de la sonde est obtenu lorsque le bras du moteur électrique avant est à la verticale par rapport à la ligne de flottaison.

Si le bras du moteur électrique avant n'est pas à la verticale par rapport à la ligne de flottaison, utilisez l'option Offset angle pour régler précisément l'angle de la sonde.

Si l'angle de montage de la sonde est désactivé, l'image peut être faussée.

Restart config wizard

Utilisez cette option pour démarrer manuellement l'assistant de configuration.

Paramètres du pilote automatique

Pour le pilote automatique du moteur électrique avant, aucune configuration particulière n'est requise. Pour en savoir plus sur les paramètres utilisateur du moteur électrique avant et la configuration des pédales du moteur électrique avant Ghost, reportez-vous à la section "*Paramètres du pilote automatique*" à la page 135.

Le pilote automatique du NAC-1 (pilote automatique du moteur hors-bord) doit être configuré comme décrit dans les sections suivantes.

→ **Remarque :** Le terme « barre » est parfois utilisé dans les menus et les boîtes de dialogue. Dans ce contexte, le moteur hors-bord agit comme une barre.

Autopilot data sources (Sources de données du pilote automatique)

Permet de sélectionner des sources de données automatiques et manuelles pour le pilote automatique de moteur hors-bord.

Commissioning (Mise en service)

Utilisé pour calibrer le pilotage de votre bateau (direction à câble ou hydraulique) avec le NAC-1.

→ **Remarque :** Le pilote automatique doit être paramétré avant la première utilisation et chaque fois que les paramètres par défaut du pilote automatique sont restaurés.

Calibration de barre Cablesteer

1. Sélectionnez **Commissioning** (Mise en service).
2. Sélectionnez **Calibration Capteur Angle de barre**.
3. Suivez les instructions à l'écran.

→ **Remarque :** Quand vous centrez le moteur lors du processus de calibration, assurez-vous qu'il est centré visuellement. La boîte de dialogue de calibration de capteur d'angle de barre peut indiquer que le moteur est centré (valeur 00) bien que ce ne soit pas le cas. Après le centrage visuel du moteur, appuyez sur **OK**. La valeur de calibration de centrage de la barre est définie sur la valeur de centrage (00).

4. Sélectionnez **Test de Barre**.
5. Si la calibration ne passe pas le test de barre :
 - Confirmez que le moteur se déplace.
 - Confirmez que la valeur du capteur d'angle de barre se déplace en conséquence.
 - Vérifiez le câble d'entraînement NAC-1.
 - Confirmez que le moteur peut être déplacé manuellement en douceur dans chaque direction.
 - Vérifiez s'il existe d'autres problèmes mécaniques.
 - Vérifiez les connexions de câblage
 - Répétez les étapes de calibration de la barre.

Calibration du système hydraulique

La calibration VRF (Virtual Rudder Feedback) est utilisée pour les bateaux à pilotage hydraulique.

1. Sélectionnez **Commissioning** (Mise en service).

2. Sélectionnez **Calibration VRF**

3. Suivez les instructions à l'écran.

→ **Remarque :** Quand le pilote automatique tente de mettre en marche le moteur lors du processus de calibration, assurez-vous que le mouvement du moteur est perceptible et qu'il tourne dans la bonne direction avant de sélectionner **Oui** dans la boîte de dialogue de calibration VRF. Quand vous sélectionnez **Non** dans la boîte de dialogue, le NAC-1 change de direction et augmente la puissance à la mise en marche suivante du moteur lors du processus de calibration.

→ **Remarque :** Vous devrez peut-être sélectionner **Non** plusieurs fois pour vous assurer que la pompe génère assez de puissance pour mettre en marche le moteur lorsque la vitesse du bateau est élevée.

Réponse pilote

Utilisée pour augmenter/réduire la sensibilité de pilotage. Un niveau de réponse bas réduit l'activité de la barre et procure un pilotage plus souple. Un niveau de réponse élevé augmente l'activité de la barre et procure un pilotage plus ferme. Un niveau de réponse trop élevé peut entraîner une marche en lacet du bateau.

Dépannage

Les éléments suivants sont des symptômes possibles ou des messages * affichés par l'écran multifonctions. Si le problème persiste après avoir essayé les actions recommandées, contactez le service d'assistance.

Aucune unité de contrôle de pilote automatique active

Cause probable : le calculateur NAC-1 a perdu le contact avec l'unité de contrôle active

Action recommandée : vérifiez les connexions câblées de l'unité NAC-1 et de l'écran multifonctions au réseau de bus CAN.

Pas de calculateur de pilote automatique

Cause probable : l'écran multifonctions a perdu le contact avec l'ordinateur NAC-1.

Action recommandée :

- Vérifiez que l'ordinateur NAC-1 est sous tension.

- Vérifiez les connexions du NAC-1 sur le réseau de bus CAN.

Données de position de pilote automatique manquantes*

Cause probable : données de position manquantes ou non valides.

Action recommandée :

- Vérifiez les connexions câblées du GPS au réseau CAN.
- Vérifiez la position de l'antenne GPS.
- Vérifiez que la source de position correcte est sélectionnée.
(Effectuez une nouvelle sélection de source).

Données de vitesse du pilote automatique manquantes (SOG)*

Cause probable : données de vitesse manquantes ou non valides.

Action recommandée :

- Vérifiez les connexions câblées du GPS au réseau CAN.
- Vérifiez la position de l'antenne GPS.
- Vérifiez que la source de position correcte est sélectionnée.
(Effectuez une nouvelle sélection de source).

Données de profondeur du pilote automatique manquantes*

Cause probable : données de profondeur manquantes ou non valides.

Action recommandée :

- Contrôlez la sonde de profondeur.
- Vérifiez les connexions câblées de la sonde à l'écran multifonctions ou au réseau CAN.
- Vérifiez que la bonne source de profondeur est sélectionnée.
(Effectuez une nouvelle sélection de source).

Données de cap de pilote automatique manquantes*

Cause probable : données de cap manquantes ou non valides.

Action recommandée :

- Vérifiez les connexions câblées du compas au réseau CAN.
- Vérifiez que la bonne source de cap est sélectionnée.
(Effectuez une nouvelle sélection de source).

Données Nav de pilote automatique manquantes*

Cause probable : données NAV manquantes ou non valides.

Action recommandée :

- Vérifiez que les données sont valides sur l'écran multifonctions.

- Vérifiez le réglage de sélection de la source.

Données de barre de pilote automatique manquantes (pour Helm-1/Cable-Steer seulement)*

Cause probable :

- Signal de capteur d'angle de barre manquant en raison d'une connexion ou d'un fil coupé.
- Potentiomètre mal aligné dans Helm-1

Action recommandée :

- Vérifiez le câble et le connecteur.
- Vérifiez l'alignement par rapport aux instructions d'installation.

Écart de route de pilote automatique*

Cause probable :

- Le cap du bateau est hors de la limite d'écart de route fixée de 20 degrés. (Réinitialisation automatique si le cap est dans la limite).
- La vitesse du bateau est trop faible.
- Le paramètre de réponse est trop faible.

Action recommandée :

- Vérifiez le réglage de réponse pilote et augmentez la valeur de réponse pilote
- Augmentez la vitesse du bateau, si possible, ou naviguez manuellement.

Surcharge embrayage du pilote automatique (pour Helm-1/Cable-Steer seulement)*

Cause probable : l'embrayage dans Helm-1 tire trop de courant.

Action recommandée :

- Déconnectez le Helm-1 et vérifiez que l'alarme disparaît.
- Vérifiez que la résistance de la bobine d'embrayage est égale à 16 ohms (broches 1 et 2 du connecteur).

Pas de données capteur d'angle de barre (pour Helm-1/Cable-Steer seulement)

Cause probable : pas de réponse des commandes de barre.

Action recommandée :

- Vérifiez les connexions câblées entre le NAC-1 et le Helm-1.

- Vérifiez le potentiomètre du capteur d'angle de barre dans Helm-1.
- Vérifiez l'unité d'entraînement Helm-1.

Surchage d'entraînement de barre*

Cause probable : arrêt de l'unité d'entraînement dû à une charge excessive ou à un court-circuit

Action recommandée :

- Vérifiez l'unité d'entraînement et son installation.
- Vérifier la présence d'obstructions mécaniques.
- Vérifiez le pilotage manuel.

Temp Drive haute*

Cause probable : surchauffe du circuit de sortie d'entraînement NAC-1 en raison d'une charge excessive.

Action recommandée :

- Basculez le pilote automatique sur le mode veille.
- Vérifiez l'unité d'entraînement (voir la section « Surchage d'entraînement de barre »).

Inhibition Drive*

Cause probable : défaillance interne de l'appareil NAC-1 à l'origine de l'arrêt du circuit de sortie d'entraînement.

Action recommandée : contactez l'assistance.

Tension de bus CAN basse

Cause probable : la tension du bus CAN est inférieure à 9 V.

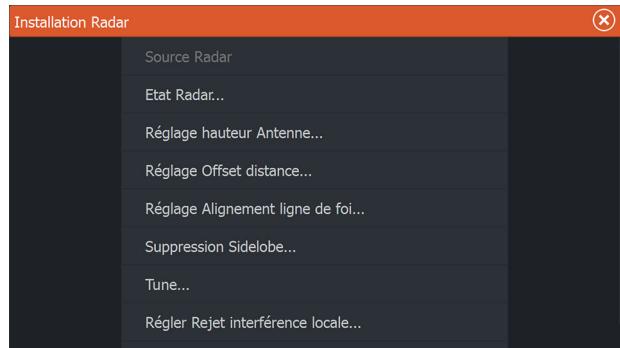
Action recommandée :

- Vérifiez le câblage.
- Vérifiez l'état de la batterie.
- Vérifiez la tension de charge.

Installation du radar

Le système de radar nécessite des paramètres de capteur radar spécifiques afin de régler un certain nombre de variables en fonction des installations.

➔ **Remarque :** Les paramètres d'installation disponibles dépendent du type et du modèle de radar.



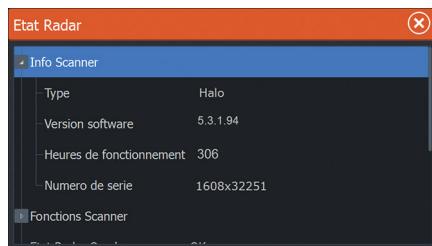
Source radar

Dans un système comprenant plus d'un capteur radar, l'appareil à configurer peut être sélectionné à partir de ce menu.

→ **Remarque :** Les radars qui prennent en charge le mode double radar sont représentés deux fois dans la liste source, avec un suffixe A et un suffixe B.

État Radar

Affiche des informations sur le scanner et les fonctionnalités du scanner, principalement utilisées pour vous informer et vous aider dans la recherche de pannes.



Réglage de la hauteur de l'antenne

Procédez au réglage de la hauteur de l'antenne du radar par rapport à la surface de l'eau. Le radar utilise cette valeur pour calculer les paramètres STC corrects.

Sélection de la longueur de l'antenne

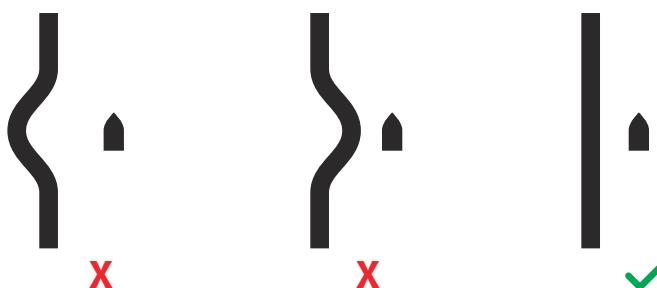
Sélectionnez la longueur d'antenne appropriée.

Réglage de l'offset de la portée

Le balayage radar doit débuter à partir du bateau (portée de radar de zéro). Il vous faudra peut-être régler le décalage de la portée du radar pour atteindre cette valeur. Si le réglage n'est pas correct, un grand cercle sombre peut apparaître au centre de la zone de balayage. Vous noterez peut-être des objets droits tels que des digues ou des jetées à parois droites avec des courbes ou une indentation. Les objets à proximité de votre bateau peuvent apparaître comme « tirés » ou « poussés ».

Réglez l'offset de distance comme ci-dessous lorsque le bateau est environ à 45-90 m (50-100 yards) d'une jetée à parois droites ou autre élément similaire qui produit un écho en ligne droite sur l'écran.

- 1 Positionnez le bateau par rapport à la jetée.
- 2 Réglez l'offset de distance afin que l'écho de la jetée apparaisse comme une ligne droite sur l'écran.



Réglage Alignement Orientation

Cette option permet d'aligner le marqueur de cap à l'écran avec la ligne centrale du bateau. Cela compense toute légère erreur d'alignement de l'antenne lors de son installation.

Toute erreur d'alignement qui n'est pas corrigée compromet le suivi des cibles et peut entraîner une erreur d'interprétation des dangers potentiels lors de la navigation.

Tout manque de précision dans ce domaine apparaîtra de manière évidente au moment d'utiliser la fonction MARPA ou la fonction de superposition sur carte.

- 1 Orientez le bateau vers un objet isolé immobile ou vers un AIS à longue portée dont l'icône correspond à l'écho du radar.
- 2 Réglez l'alignement grossier et fin du relèvement de sorte que la ligne de cap touche l'extrémité de l'objet sélectionné, ou que la cible radar corresponde à la cible AIS.

Suppression des lobes secondaires

De fausses cibles peuvent également être de temps à autre renvoyées à proximité de fortes cibles telles que des grands bateaux ou ports à conteneurs. Ces phénomènes se produisent car l'antenne radar ne peut pas concentrer toute son énergie d'émission dans un seul faisceau. Une petite partie de cette énergie est donc émise dans d'autres directions. Cette énergie, qui porte le nom d'énergie des lobes secondaires, est présente sur tous les systèmes de radar. Ces faux retours provoqués par les lobes secondaires de l'antenne apparaissent sous forme d'arcs.

→ **Remarque :** Ce réglage doit être effectué uniquement par des utilisateurs radar expérimentés. Des pertes de cible peuvent en effet se produire à proximité des ports si ce réglage n'est pas correctement effectué.

Lorsque le radar est installé à proximité de structures métalliques, l'énergie des lobes secondaires augmente, la concentration du faisceau se dégradant. Les retours provoqués par ces lobes secondaires peuvent être supprimés à l'aide de l'option Suppression Sidelobe.

Ce paramètre est défini par défaut sur Auto et n'a pas besoin en principe d'être réglé autrement. Toutefois, en cas d'importants brouillages métalliques autour du radar, le paramètre Suppression Sidelobe peut nécessiter d'être augmenté.

Pour régler la valeur du paramètre Suppression Sidelobe :

1. Définissez la portée du radar sur une plage comprise entre 0,5 nm et 1 nm et le paramètre Suppression Sidelobe sur Auto.
2. Naviguez jusqu'à un emplacement où des retours de lobes secondaires sont fortement susceptibles d'apparaître : En principe à proximité d'un grand navire, d'un port à conteneurs ou d'un pont métallique.
3. Naviguez dans la zone choisie jusqu'à apparition des retours de lobes secondaires les plus forts.

- Définissez alors le paramètre Suppression Sidelobe Auto sur OFF, puis réglez la commande Suppression Sidelobe jusqu'à élimination des retours. Pour vous assurer de leur élimination, vous aurez peut-être besoin d'effectuer 5 à 10 balayages radar.
- Naviguez de nouveau dans la zone, puis, en cas de réapparition des retours, procédez à un nouveau réglage.

Obturation de secteurs

Un radar installé à proximité d'un mât ou d'une structure pourrait faire apparaître des reflets ou des interférences indésirables sur l'image radar. Utilisez la fonction Obturation radar pour que le radar arrête de transmettre sur un maximum de quatre secteurs dans l'image.

- Remarque :** Les secteurs sont configurés par rapport à la ligne de cap du radar. Le cap du secteur est mesuré depuis la ligne centrale du secteur.
- Remarque :** L'obturation du secteur doit être effectuée avec précaution pour éviter de réduire la capacité du radar à identifier les cibles réelles et potentiellement dangereuses.



Principal indicateur PPI du radar



Superposition du radar sur une carte

Réglage de la position parking d'une antenne

La position parking est la position de repos finale de l'antenne par rapport à la ligne de cap du radar lorsque le radar est en veille. La rotation de l'antenne s'arrêtera à l'offset souhaité.

Réception

Le réglage automatique fonctionne bien pour la plupart des installations. Le réglage manuel est utilisé s'il est nécessaire pour perfectionner le résultat d'un réglage automatique.

Régler Rejet interférence locale

Des interférences produites par des sources à bord peuvent gêner le bon fonctionnement du radar Broadband. L'un des signes attestant de la présence de telles interférences peut être par exemple la présence d'une large cible à l'écran conservant la même position alors que le navire change de direction.

Lumières du radar Halo

Contrôle les niveaux de lumière d'accentuation bleue du radar Halo. La lumière d'accentuation peut uniquement être réglée lorsque le radar est en mode veille.

→ **Remarque :** Il est possible que l'utilisation de la lumière d'accentuation bleue du socle ne soit pas autorisée dans la zone où se situe votre bateau. Veuillez consulter les réglementations de navigation locales avant d'activer les lumières d'accentuation bleues.

Rétablissement des valeurs d'usine du radar

Efface tous les paramètres appliqués à la source de radar définie par le programme d'installation et l'utilisateur et restaure les valeurs d'usine.

→ **Remarque :** Utilisez cette option avec prudence. Au préalable, prenez soin de noter les paramètres actuels, en particulier ceux définis par l'utilisateur si le radar a déjà été en service actif.

Paramètres carburant

L'outil Carburant surveille la consommation de carburant du bateau. Ces informations sont totalisées pour indiquer l'utilisation de carburant de chaque trajet et de chaque saison, et sont utilisées pour calculer l'économie de carburant à afficher sur les pages des instruments et la barre de données.

L'utilisation de cet outil nécessite l'installation d'un capteur de débit de carburant Navico ou d'une passerelle/câble adaptateur de

moteur NMEA 2000 avec périphérique de stockage de données de carburant Navico sur le bateau. Le capteur de débit de carburant Navico ne nécessite pas de périphérique de stockage de carburant séparé. Adressez-vous au fabricant ou au concessionnaire du moteur pour savoir si ce dernier fournit une sortie de données et pour savoir quel adaptateur est disponible pour la connexion au NMEA 2000.

Une fois la connexion physique réalisée, assurez-vous que la sélection des sources est terminée. Les installations à plusieurs moteurs qui utilisent des capteurs de débit de carburant ou des périphériques de stockage des données de carburant nécessitent la configuration de l'emplacement du moteur associé dans la liste des appareils. Pour obtenir des informations générales sur la sélection des sources, reportez-vous à la section "*Paramètres réseau*" à la page 242.



Paramétrage du bateau

La boîte de dialogue Paramétrage du bateau sert à sélectionner le nombre de moteurs, le nombre de réservoirs et la capacité totale de carburant du bateau avec tous les réservoirs.



Mesure du carburant restant

La mesure du carburant restant peut être calculée à partir de la consommation de carburant par le ou les moteurs, ou du niveau de carburant des capteurs du réservoir. La consommation nominale de carburant est nécessaire pour définir l'échelle de l'indicateur d'économie de carburant. Cette valeur doit être déterminée petit à petit, basée sur l'expérience. Le fabricant ou concepteur du bateau peut également fournir une valeur indicative.

- **Remarque :** La mesure du carburant reprise des capteurs de niveau en mer peut produire des indications imprécises en raison des mouvements du bateau.
- **Remarque :** Le paramètre de consommation nominale de carburant doit être déterminé en tenant compte des charges typiques des bateaux. Par exemple : réservoirs de carburant et d'eau plein, annexe arrimée, consommables, etc.

Configuration du débit de carburant

Une fois le nombre de moteurs défini, il est nécessaire d'indiquer quel capteur de débit de carburant est connecté à chaque moteur. Sur la page Réseau, sous Liste des appareils, accédez à la boîte de dialogue « Configuration de l'appareil » de chaque capteur et définissez le paramètre Emplacement pour qu'il corresponde au moteur auquel l'appareil est connecté.

Réinitialiser la configuration : rétablit les paramètres par défaut de l'appareil en effaçant tous les paramètres de l'utilisateur.

Reset Débit de carburant : restaure uniquement le paramètre Fuel K-Value (Valeur K du carburant), s'il a été défini via l'option Calibrer. Seuls les appareils Navico peuvent être réinitialisés.



Calibrage

La calibration peut être nécessaire pour que le débit mesuré corresponde exactement au débit de carburant réel. Accédez à la calibration depuis la boîte de dialogue Ravitaillement. La calibration n'est possible que sur le capteur de débit de carburant Navico.

1. Démarrez avec un réservoir plein et faites fonctionner le moteur normalement.
2. Après avoir consommé plusieurs litres (quelques gallons), refaites le plein du réservoir, puis sélectionnez l'option Régler plein.
3. Sélectionnez l'option Calibrer.

- 4.** Définissez le paramètre Quantité utilisée en fonction de la quantité de carburant ajoutée au réservoir.
 - 5.** Sélectionnez OK pour enregistrer les paramètres. Le paramètre Fuel K-Value (Valeur K du carburant) devrait à présent indiquer une nouvelle valeur.
- **Remarque :** Pour calibrer plusieurs moteurs, répétez les étapes ci-dessus pour chacun d'eux. Vous pouvez également faire fonctionner tous les moteurs en même temps et diviser la valeur Actual amount used (Quantité réelle utilisée) par le nombre de moteurs. Cela suppose une consommation de carburant relativement uniforme pour tous les moteurs.
- **Remarque :** l'option Calibrer n'est disponible que si Régler plein est sélectionné et qu'un capteur de débit de carburant est connecté et configuré en tant que source.
- **Remarque :** un maximum de 8 moteurs est pris en charge à l'aide des capteurs de débit de carburant.

Niveau de carburant

À l'aide d'un appareil de niveau de fluide Navico connecté à un capteur de niveau de réservoir approprié, il est possible de mesurer le niveau de carburant restant dans n'importe quel réservoir ainsi équipé. Le nombre de réservoirs doit être défini dans la boîte de dialogue Paramétrage du bateau, lancée depuis la page des options de réglage du carburant, pour permettre l'attribution individuelle des appareils de niveau de fluide aux réservoirs.

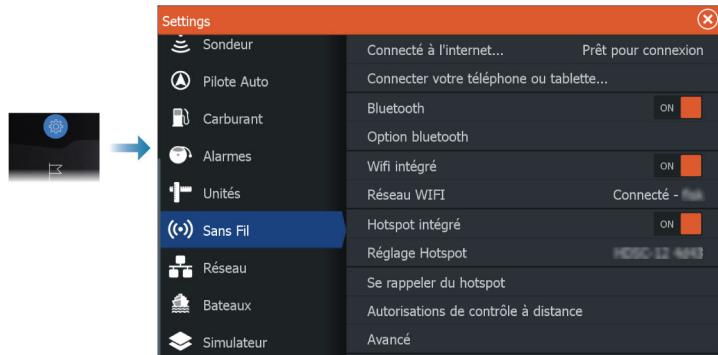
Sur la page Réseau, sélectionnez Liste des appareils, accédez à la boîte de dialogue « Configuration de l'appareil » de chaque capteur et définissez l'emplacement du réservoir, le type de fluide et la taille du réservoir.

Pour configurer la barre Instrument ou une jauge sur la page Instrument avec les données de l'appareil de niveau de fluide, reportez-vous au manuel d'utilisation.

- **Remarque :** un maximum de 5 réservoirs est pris en charge à l'aide des appareils de niveau de fluide.
- **Remarque :** Les données de réservoir émises par une passerelle de moteur compatible peuvent également être affichées, mais la configuration des réservoirs pour une telle source de données est impossible à partir de cet appareil.

Paramètres sans fil

Fournit des options de configuration et de réglages de la fonction sans fil.



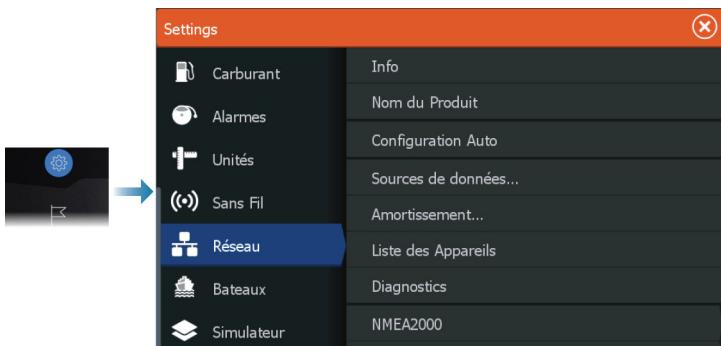
Connectivité Wi-Fi

L'appareil peut servir à la fois de point d'accès Wi-Fi et de client Wi-Fi. L'appareil ne peut pas servir simultanément de point d'accès et de client.

L'appareil sert de point d'accès lorsqu'un téléphone ou une tablette sont connectés pour contrôler à distance l'appareil.

L'appareil sert de client lorsque vous êtes connecté à un réseau Wi-Fi.

Paramètres réseau



Informations réseau

Fournit des informations réseau de base.

Nom de l'appareil

L'attribution d'un nom est judicieuse pour les systèmes qui utilisent plusieurs appareils de type et de taille identiques.

Configuration Auto

L'option de configuration automatique recherche toutes les sources connectées à l'appareil. Si plusieurs sources sont disponibles pour chaque type de données, la sélection s'effectue selon une liste interne de priorités.

→ **Remarque :** Cette option permet d'obtenir une configuration optimale des sources de données disponibles pour la majorité des installations.

Sources de données

Les sources de données fournissent des données en mode Live au système. Lorsqu'un appareil est connecté à plusieurs sources qui fournissent les mêmes données, l'utilisateur peut choisir la source qu'il préfère.

Avant de débuter la sélection des sources, assurez-vous que tous les appareils externes et les réseaux sont connectés et actifs.

Généralement, la sélection manuelle est requise uniquement lorsqu'il existe plusieurs sources pour les mêmes données et que la source automatiquement sélectionnée n'est pas celle souhaitée.

Amortissement

Si les données apparaissent de façon irrégulière ou trop sensible, un amortissement peut être appliqué pour que les informations apparaissent avec davantage de stabilité. Lorsque l'amortissement est désactivé, les données sont présentées sous forme brute, sans amortissement.

Amortissement	
Cap	1
Route sur le Fond	1
Vitesse sur le Fond	1
Vent Apparent	4
Vent vrai	4
Vitesse du bateau	4
Profondeur	1
Attitude Roll	1
Attitude Pitch	1
Marée	2 min
Sauvegarder	
Annuler	

Liste des appareils

Si vous sélectionnez un appareil dans cette liste, des détails et options supplémentaires s'affichent.

Tous les appareils permettent l'attribution d'un numéro d'instance par l'intermédiaire de l'option de configuration. Définissez des numéros d'instance uniques sur des appareils identiques du réseau pour permettre à l'appareil de les différencier. L'option de données affiche toutes les données émises par l'appareil.

→ **Remarque :** La plupart du temps, la définition du numéro d'instance sur un produit tiers est impossible.

Diagnostics

Fournit des informations utiles pour identifier un problème avec le réseau.

NMEA 2000

Fournit des informations sur l'activité du bus NMEA 2000.

→ **Remarque :** les informations ci-après n'indiquent pas toujours un problème pouvant être résolu par une simple modification de la disposition du réseau ou des appareils connectés et de leur activité sur le réseau. Néanmoins, les erreurs de réception et de transmission indiquent le plus souvent des problèmes du réseau physique, que vous pouvez résoudre en vérifiant les terminaisons, en réduisant la dorsale ou la longueur des dérivations, ou encore en diminuant le nombre de noeuds du réseau (appareils).

UDB

Fournit des informations sur l'activité Ethernet.

Configuration du port NMEA 2000

Receive waypoint (Recevoir waypoint)

Permet de recevoir des waypoints provenant d'appareils qui transmettent un waypoint via le NMEA 2000.

Un waypoint est reçu lors de sa création sur l'autre appareil et si les paramètres suivants sont configurés :

- Appareil récepteur : l'option Receive waypoint doit être activée avant la création du waypoint dans l'appareil émetteur.
- Appareil émetteur : l'option Send waypoint doit être activée avant la création du waypoint.

Send waypoint (Envoyer un waypoint)

Permet à cet appareil d'envoyer un waypoint à d'autres appareils via le réseau NMEA 2000.

Un waypoint est transmis lors de sa création et si les paramètres suivants sont configurés :

- Appareil émetteur : l'option Send waypoint doit être activée avant la création du waypoint.
- Appareil récepteur : l'option Receive waypoint doit être activée avant la création du waypoint dans l'appareil émetteur.

→ **Remarque :** Le système peut uniquement transmettre ou recevoir un waypoint à la fois sur le réseau NMEA 2000. Pour une exportation ou une importation groupée de waypoints, reportez-vous à la section "*Sauvegarde des données de votre système*" à la page 200. Celle-ci décrit comment exporter et importer des paramètres utilisateur, par exemple des waypoints.

Backlight synchronization (Synchronisation du rétroéclairage)

Sélectionnez cette option pour permettre la synchronisation de la luminosité d'écran sur l'ensemble des écrans connectés au même réseau.

Liste des PGN compatibles NMEA 2000

PGN NMEA 2000 (réception)

- 59392 Confirmation ISO
- 59904 Requête ISO
- 60160 Protocole de transport ISO, transfert de données
- 60416 Protocole de transport ISO, liaison M.
- 60928 Demande d'adresse ISO
- 65240 Adresse de commande ISO
- 126208 Fonction de groupe NMEA Cmd/Req/Ack
- 126992 Heure système
- 126996 Informations sur le produit
- 126998 Informations de configuration
- 127237 Contrôle Heading/Track
- 127245 Barre
- 127250 Cap du bateau
- 127251 Taux de giration
- 127257 Attitude
- 127258 Variation magnétique
- 127488 Paramètres du moteur, mise à jour rapide
- 127489 Paramètres du moteur, dynamique
- 127493 Paramètres de transmission, dynamique
- 127503 État de l'entrée AC
- 127505 Niveau de fluidité
- 127506 État DC détaillé
- 127508 État de la batterie
- 127509 État de l'onduleur
- 128259 Vitesse surface référencée
- 128267 Profondeur de l'eau

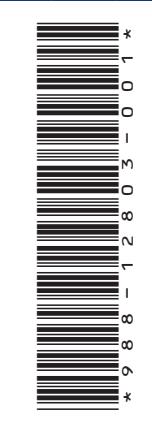
- 128275 Distance Loch
- 129025 Mise à jour rapide de la position
- 129026 Mise à jour rapide COG & SOG
- 129029 Données de position GNSS
- 129033 Date & Heure
- 129038 Rapport de position AIS de classe A
- 129039 Rapport de position AIS de classe B
- 129040 Rapport étendu de position AIS de classe B
- 129041 Rapport AIS d'aide à la navigation
- 129283 Erreur transversale
- 129284 Données de navigation
- 129539 Données de position GNSS
- 129540 Sat. GNSS visibles
- 129545 Sortie RAIM GNSS
- 129794 Données statiques et de trajet AIS de classe A
- 129801 Message de sécurité adressé AIS
- 129802 Message de sécurité diffusé AIS
- 129808 Informations d'appel DSC
- 129809 Rapport de données statiques de classe B AIS, partie A
- 129810 Rapport de données statiques de classe B AIS, partie B
- 130074 Service Route et WP - Liste WP - N&P
- 130306 Données vent
- 130310 Paramètres environnementaux
- 130311 Paramètres environnementaux
- 130312 Température
- 130313 Humidité
- 130314 Pression actuelle
- 130569 Divertissement : fichier actuel et état
- 130570 Divertissement : fichier de données de la bibliothèque
- 130571 Divertissement : groupe de données de la bibliothèque
- 130572 Divertissement : recherche de données de la bibliothèque

- 130573 Divertissement : source de données prise en charge
- 130574 Divertissement : zone de données prise en charge
- 130576 État de petite embarcation
- 130577 Données de direction
- 130580 Divertissement : état de la configuration du système
- 130581 Divertissement : état de la configuration de la zone
- 130582 Divertissement : état du volume de la zone
- 130583 Divertissement : préréglages EQ audio disponibles
- 130584 Divertissement : périphériques Bluetooth
- 130585 Divertissement : état de la source Bluetooth

PGN NMEA 2000 (transmission)

- 59392 Confirmation ISO
- 59904 Requête ISO
- 60160 Protocole de transport ISO, transfert de données
- 60416 Protocole de transport ISO, liaison M.
- 60928 Demande d'adresse ISO
- 126208 Fonction de groupe NMEA Cmd/Req/Ack
- 126992 Heure système
- 126996 Informations sur le produit
- 130074 Service Route et WP - Liste WP - N&P
- 130306 Données vent
- 127237 Contrôle Heading/Track
- 127250 Cap du bateau
- 127258 Variation magnétique
- 128259 Vitesse Surface
- 128267 Profondeur de l'eau
- 128275 Distance Loch
- 129025 Mise à jour rapide de la position
- 129026 Mise à jour rapide COG & SOG
- 129029 Données de position GNSS

- 129283 Erreur transversale
- 129284 Données de navigation
- 129285 Navigation : informations Route/WP
- 129539 Données de position GNSS
- 129540 Sat. GNSS visibles
- 130074 Service Route et WP - Liste WP - N&P
- 130306 Données vent
- 130310 Paramètres environnementaux
- 130311 Paramètres environnementaux
- 130312 Température
- 130577 Données de direction



®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off. and ™ common law marks.
Visit www.navico.com/intellectual-property to review the global trademark
rights and accreditations for Navico Holding AS and other entities.

www.lowrance.com