

**SIMRAD®**

**GO XSE**

Manuel de l'utilisateur

FRANÇAIS

S V B



SVIB

# 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 de navigation.

NAVICO HOLDING AS. ET SES FILIALES, SUCCURSALES ET SOCIÉTÉS AFFILIÉES REJETENT 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.

Langue applicable : la présente déclaration, les manuels d'instructions, les modes d'emploi et toute autre information relative au produit (Documentation) peuvent être traduits dans ou ont été traduits à partir d'une autre langue (Traduction). En cas de conflits entre une traduction quelconque de la Documentation, la version anglaise de la Documentation fera foi.

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.

## Marques

Lowrance® et Navico® sont des marques déposées de Navico.

Simrad® est utilisé sous licence accordée par Kongsberg.

Navionics® est une marque déposée de Navionics, Inc.

NMEA® et NMEA 2000® sont des marques déposées de la National Marine Electronics Association.

SiriusXM® est une marque déposée de Sirius XM Radio Inc.

Fishing Hot Spots® est une marque déposée de Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ est une marque déposée de FUSION Electronics Ltd.

est une marque commerciale de Jeppesen.

Les termes HDMI et HDMI High-Definition Multimedia Interface, ainsi que le logo HDMI sont des marques commerciales ou des marques déposées de HDMI Licensing LLC aux États-Unis et dans les autres pays.

SD™ et microSD™ sont des marques déposées de SD-3C, LLC aux États-Unis et/ou dans d'autres pays.

Wi-Fi® est une marque déposée de Wi-Fi Alliance®.

Données cartographiques supplémentaires : Copyright© 2012 NSI, Inc. : Copyright© 2012 par Maptech Richardson.

Bluetooth® est une marque déposée de Bluetooth SIG, Inc.

## Références des produits Navico

Ce manuel fait référence aux produits Navico suivants :

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- ForwardScan™ (ForwardScan)
- GoFree™ (GoFree)
- INSIGHT GENESIS® (Insight Genesis)
- StructureMap™ (StructureMap)
- StructureScan® (StructureScan)
- StructureScan® HD (StructureScan HD)

## Copyright

Copyright © 2016 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 : [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).



## Dispositions réglementaires

Cet équipement est prévu pour être utilisé dans les eaux internationales et dans les zones maritimes côtières administrées par les États-Unis, les pays de l'Union européenne et l'Espace économique européen.

Cet équipement est conforme :

- à la norme CE au titre de la directive 2014/53/UE ;
- aux critères requis pour les appareils de niveau 2 de la norme de radiocommunications (compatibilité électromagnétique) 2008 ;
- 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.

La Déclaration de conformité correspondante est disponible sur le site Web suivant : [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## À propos de ce manuel

Ce manuel est le guide servant de référence pour le fonctionnement des systèmes GO5 et GO7. Il est supposé que tous les équipements sont correctement installés et configurés et que le système est prêt à être utilisé.

Il est également supposé que l'utilisateur possède des connaissances de base de navigation, de la terminologie marine et des bonnes pratiques de marin.

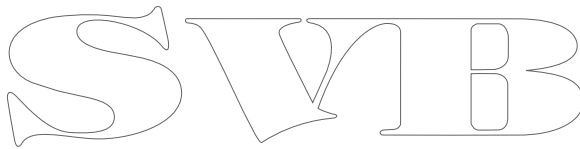
Les sections de texte importantes qui exigent l'attention particulière du lecteur sont signalées comme suit :

→ **Remarque:** Utilisé pour attirer l'attention du lecteur sur un commentaire ou une information importante.

⚠ **Avertissement:** Utilisé pour avertir le personnel qu'il est nécessaire de procéder avec prudence pour éviter tout risque de blessure aux personnes et/ou de dommage aux équipements.

## Version du manuel

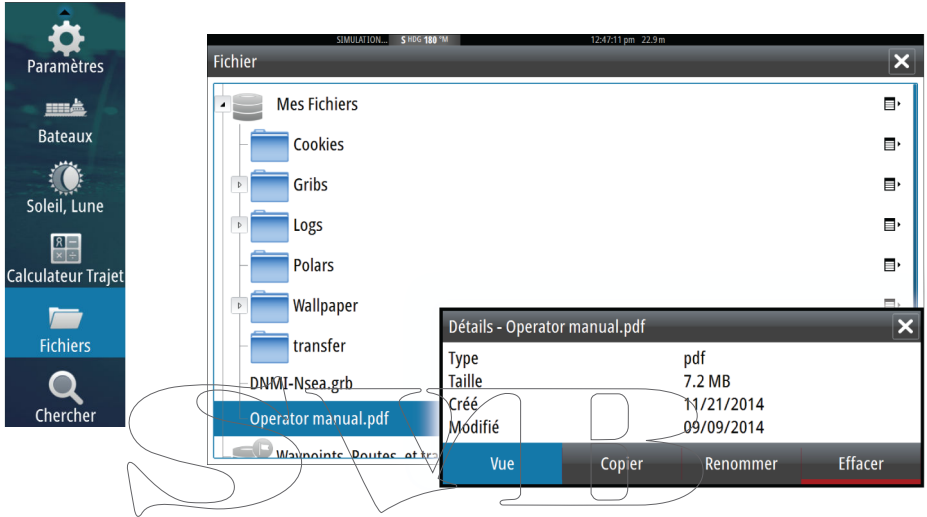
Le présent manuel a été rédigé pour la version logicielle de 1.0. Le manuel est continuellement mis à jour afin de l'adapter aux nouvelles versions du logiciel. Vous pouvez télécharger la dernière version disponible du manuel depuis [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).



## Affichage du manuel sur l'écran

Le lecteur de fichiers PDF fourni avec l'appareil permet la lecture des manuels et d'autres fichiers PDF sur l'écran. Les manuels peuvent être téléchargés à partir de [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Les manuels peuvent être consultés à partir d'une carte insérée dans le lecteur de carte ou copiée sur la mémoire interne de l'unité.



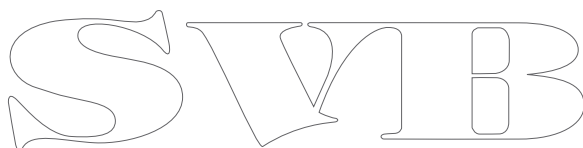
Utilisez les options de menu et les boutons d'écran pour naviguer dans le fichier PDF comme indiqué ci-dessous :

- Rechercher, Goto page, Page précédente et suivante  
Sélectionnez le bouton correspondant dans la fenêtre.
- Faire défiler les pages  
Faites glisser votre doigt sur l'écran dans la direction souhaitée.
- Déplacement panoramique sur la page  
Faites glisser votre doigt sur l'écran dans la direction souhaitée.
- Zoom avant/arrière  
Sélectionnez le bouton correspondant dans la fenêtre.  
Utilisation tactile : rapprochez ou écartez vos doigts.
- Quitter le lecteur de fichiers PDF  
Sélectionnez le **X** dans le coin supérieur droit de la fenêtre.

## La version du logiciel

La version du logiciel actuellement installé sur cette unité est indiquée dans la boîte de dialogue About (À propos de). Cette boîte de dialogue est accessible via les paramètres système.

Pour plus d'informations sur la mise à niveau de votre logiciel, reportez-vous à la section "*Mises à jour du logiciel*" à la page 166.



# Table des matières

---

## 15 Introduction

- 15 Page Accueil (Home)
- 16 Pages d'applications
- 18 Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants
- 20 Commandes

## 21 Principes de base

- 21 Boîte de dialogue System Controls (Contrôles système)
- 21 Activation et désactivation du système
- 22 Éclairage de l'affichage
- 22 Verrouillage de l'écran tactile
- 23 Utilisation des menus et boîtes de dialogue
- 23 Sélection de pages et de fenêtres
- 24 Création d'un waypoint Homme à la mer
- 24 Capture d'écran

## 26 Personnalisation de votre système

- 26 Personnalisation de l'arrière-plan de la page d'accueil Arrière-plan
- 26 Ajustement de la taille de la fenêtre
- 27 Protection par mot de passe
- 28 Ajout de nouvelles pages favorites
- 29 Éditer des pages favorites
- 29 Configuration de l'apparence de la barre Instruments

## 32 Cartes

- 32 Fenêtre de carte
- 33 Données Carte
- 33 Affichage des types de carte double
- 34 Symbole du bateau
- 34 Échelle de la carte
- 34 Déplacement panoramique sur une carte
- 34 Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte
- 35 Affichage des informations sur les éléments de la carte
- 36 Utilisation du curseur sur la fenêtre de carte
- 38 Création de routes
- 38 Trouver des objets sur les fenêtres de carte
- 39 Cartes 3D
- 39 Superposition sur carte

- 41 Cartes Insight
- 42 Cartes Navionics
- 48 Cartes Jeppesen
- 53 Réglages de carte

## **56 Waypoints, routes et traces**

- 56 Waypoints
- 58 Routes
- 63 Traces
- 65 Boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des Traces

## **66 Navigation**

- 66 Fenêtres de navigation
- 67 Naviguer vers la position du curseur
- 68 Naviguer sur une route
- 68 Navigation avec le pilotage automatique
- 68 Réglages de navigation

## **71 TripIntel**

- 71 Statistiques du trajet en cours
- 72 Enregistrement automatique des trajets
- 72 Démarrage et arrêt des enregistrements de trajet
- 73 Statistiques à long terme
- 73 Anneau de consommation de carburant estimée
- 74 Jauge de carburant
- 74 Marégraphe
- 75 Afficher les enregistrements de trajet

## **77 Pilote Auto**

- 77 Sécurité d'utilisation du pilote automatique
- 77 Activation du pilotage automatique
- 78 Passage du mode automatique au pilotage manuel
- 78 Indication du mode Pilote Auto sur les pages
- 80 La fenêtre Autopilot (Pilote automatique)
- 80 Mode aperçu
- 82 Mode Standby (Veille)
- 82 Direction assistée
- 83 Pilotage Follow-up (FU)
- 83 Mode AUTO (compas automatique)
- 84 Mode No Drift (Sans dérive)

- 85 Mode NAV
- 87 Mode VENT
- 89 Mode WIND Nav.
- 90 Pilotage par gabarit de virages
- 93 Utilisation du GO XSE dans un système AP24/AP28
- 94 Utilisation du pilote automatique dans un système EVC
- 94 Réglages du pilote automatique

## **99 Sondeur**

- 99 Image de la Sondeur
- 99 Zoom sur l'image
- 100 Utilisation du curseur sur l'image
- 101 Sauvegarder des waypoints
- 102 Affichage de l'historique
- 102 Configuration de l'image
- 104 Options avancées
- 105 Démarrer l'enregistrement des données de log
- 106 Arrêt de l'enregistrement des données du log
- 107 Visualisation des données enregistrées du sondeur
- 107 Options d'affichage du module sondeur
- 110 Sondeur réglages

## **112 StructureScan**

- 112 L'image StructureScan
- 113 Zoom sur l'image StructureScan
- 113 Utilisation du curseur sur la fenêtre StructureScan
- 114 Sauvegarder des waypoints
- 114 Visualisation de l'historique StructureScan
- 115 Configuration de l'image StructureScan
- 116 Paramètres StructureScan avancés

## **118 StructureMap**

- 118 L'image StructureMap
- 118 Activation de Overlay Structure
- 119 Sources StructureMap
- 120 Conseils avec StructureMap
- 120 Enregistrement des données StructureScan
- 121 Utilisation de StructureMap avec des relevés cartographiques
- 121 Options Structure

## **123 ForwardScan**

- 123 Image ForwardScan
- 124 Configuration de l'image ForwardScan
- 124 Options de la vue ForwardScan
- 125 Extension de cap
- 127 Configuration de ForwardScan

## **130 Connexion sans fil**

- 130 Connexion et déconnexion à partir d'un point d'accès sans fil
- 131 Boutique GoFree
- 131 GoFree Controller & Viewer
- 132 Chargement des fichiers d'historique vers Insight Genesis
- 132 Paramètres sans fil

## **135 AIS**

- 135 Symboles des cibles AIS
- 136 Affichage des informations sur les cibles AIS
- 137 Appel d'un bateau AIS
- 138 AIS SART
- 139 Alarmes du bateau
- 140 Réglages du bateau

## **144 Fenêtres Instruments**

- 144 Tableaux de bord
- 144 Personnalisation de la fenêtre Instruments panel

## **146 Audio**

- 146 Activation de la fonction audio
- 147 L'appareil SonicHub 2 est pris en charge
- 150 La fenêtre Audio
- 152 Configuration du système audio
- 153 Utilisation du système audio
- 153 Canaux favoris
- 154 Radio Sirius (Amérique du Nord uniquement)

## **155 Plots temps**

- 155 Fenêtre Plot temps
- 155 Sélection des données



## **157 Alarmes**

- 157 Systèmes d'alarme
- 157 Type de messages
- 157 Alarmes individuelles
- 158 Alarmes multiples
- 158 Confirmation d'un message
- 158 Boîte de dialogue des alarmes

## **160 Outils**

- 160 Waypoints, routes et traces
- 160 Marées
- 160 Alarmes
- 160 Paramètres
- 161 Bateaux
- 161 Soleil, Lune
- 161 TriplIntel
- 161 Fichiers
- 161 Trouver
- 162 Boutique GoFree

## **163 Simulateur**

- 163 Mode Démo
- 163 Fichiers source du simulateur
- 164 Réglages avancés Simulateur

## **165 Maintenance**

- 165 Maintenance préventive
- 165 Nettoyage de l'unité d'affichage
- 165 Nettoyage de la trappe du lecteur de cartes
- 165 Vérification des connecteurs
- 166 Mises à niveau logicielles
- 166 Assistant de service
- 166 Sauvegarde des données de votre système

## **169 Utilisation tactile**

SVIB

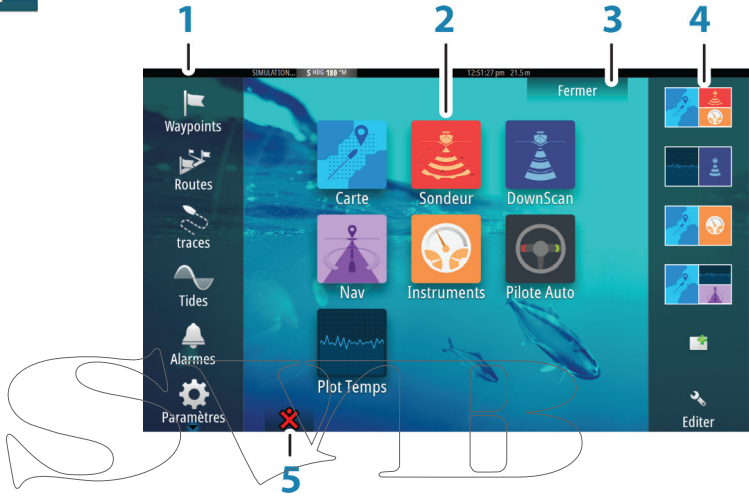
# 1

## Introduction

### Page Accueil (Home)

La page **Home (Accueil)** est accessible à partir de n'importe quel emplacement en appuyant sur le bouton **Home (Accueil)** dans l'angle supérieur gauche d'une fenêtre.

MAISON



#### 1 Outils

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

#### 2 Applications

Sélectionnez un bouton pour afficher l'application en plein écran. Maintenez un bouton enfoncé pour afficher les options de pages partagées pré-configurées pour l'application.

#### 3 Bouton Fermer

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

#### 4 Favoris

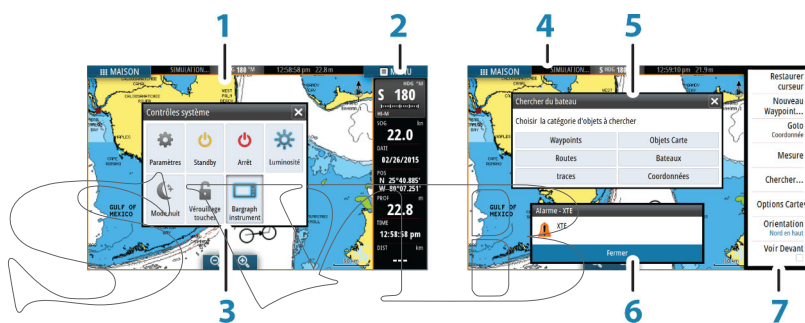
Sélectionnez un bouton pour afficher la combinaison des fenêtres.

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

#### 5 Bouton Homme à la mer (MOB)

À sélectionner pour enregistrer un waypoint Man Over Board (MOB, Homme à la mer) à la position actuelle du bateau.

## Pages d'applications



Chaque application connectée au système est présentée dans une fenêtre. L'application peut être affichée sur une page entière ou avec d'autres fenêtres sur une page multi-fenêtres.

Toutes les pages d'application sont accessibles à partir de la page **Accueil (Home)**.

#### 1 Fenêtre des applications

#### 2 Barre Instruments

Informations de navigation et de capteur. La barre peut être désactivée et configurée par l'utilisateur.

#### 3 Boîte de dialogue Contrôles système

Accès rapide aux réglages de base du système.

Affichez la boîte de dialogue en appuyant brièvement sur la touche **Marche/arrêt (Power)** ou en faisant glisser votre doigt vers le bas à partir du haut de l'écran.

#### 4 Barre d'état

#### 5 Boîte de dialogue

Informations en provenance ou à destination de l'utilisateur.

#### 6 Message d'alarme

Affiché si des situations dangereuses ou des erreurs système se présentent.

#### 7 Menu

Menu propre aux fenêtres.

Affichez le menu en sélectionnant le bouton **MENU** de la fenêtre.

### Pages combinées

Chaque page peut compter jusqu'à 4 fenêtres.



La taille de toutes les fenêtres d'une page avec affichage partagé peut être réglée à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

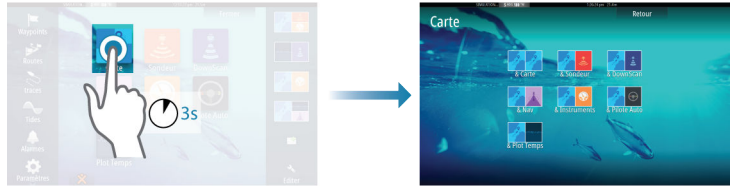
→ **Remarque:** Les options Mercury, lorsqu'elles sont actives, ne permettent pas de pages combinées.

### Pages partagées pré-configurées

Chaque application en plein-écran comprend plusieurs pages partagées pré-configurées comportant l'application sélectionnée combinée à chacune des autres fenêtres.

→ **Remarque:** Le nombre de pages partagées préconfigurées ne peut pas être modifié et les pages ne peuvent être ni personnalisées, ni supprimées.

Vous pouvez accéder à une page partagée préconfigurée en maintenant le bouton principal de la fenêtre enfoncé.



## Pages favorites

Toutes les pages favorites préconfigurées peuvent être modifiées et supprimées et vous pouvez en créer de nouvelles. Vous pouvez avoir jusqu'à 12 pages favorites.

Pour plus d'informations, consultez la section "*Ajout de nouvelles pages favorites*" à la page 28.

## Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants

Plusieurs appareils provenant d'autres fabricants peuvent être connectés au GO XSE. Les applications sont affichées dans des fenêtres séparées 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 grâce à l'option Avancé 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 des autres fenêtres.

Le présent manuel ne comprend pas d'instructions d'utilisation d'appareils provenant d'autres fabricants. Pour plus d'informations relatives aux options et à la fonctionnalité, reportez-vous à la documentation fournie avec l'appareil provenant d'un autre fabricant.

## Intégration SmartCraft VesselView

Les fonctions d'affichage et d'interaction de données SmartCraft sont activées via l'appareil Vulcan lorsqu'un appareil passerelle VesselView 7 ou VesselView 4 se trouve sur le réseau.

L'icône du fournisseur du moteur apparaît sur la page **Accueil** lorsqu'un appareil est disponible.

## Intégration de FUSION Link

Les appareils FUSION-Link connectés au réseau NMEA 2000 peuvent être commandés à partir du système GO XSE.

Les appareils FUSION-Link apparaissent comme des sources supplémentaires lorsque vous utilisez la fonction audio. Aucune icône supplémentaire n'est disponible.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Audio*" à la page 146.



## Intégration CZone de BEP

Le GO XSE s'intègre avec le système CZone de BEP, utilisé pour commander et surveiller un système d'alimentation multiplexé installé sur votre bateau.

L'icône CZone est accessible dans la fenêtre Outils sur la page **Accueil** lorsqu'un système Czone est disponible sur le réseau.

Un manuel est fourni avec votre système CZone. Reportez-vous à cette documentation et au manuel d'installation du GO XSE pour obtenir des instructions sur l'installation et la configuration du système CZone.

### Tableau de bord CZone

Une fois le système CZone installé et configuré, un tableau de bord CZone supplémentaire est ajouté aux fenêtres Instruments.

Vous pouvez basculer d'un tableau de bord à l'autre dans une fenêtre en touchant les symboles fléchés gauche et droit de cette dernière ou en sélectionnant le tableau de bord en question dans le menu.

### Édition d'un tableau de bord CZone

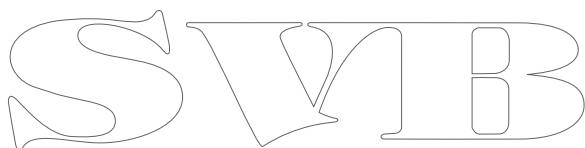
Vous pouvez personnaliser le tableau de bord CZone en modifiant les données de chacune des jauges. Les options d'édition disponibles dépendent du type de jauge et des sources de données connectées à votre système.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Fenêtres Instruments*" à la page 144.

## Commandes

Vous pouvez connecter une commande au réseau et contrôler l'appareil à distance. Pour savoir quelles commandes peuvent être utilisées, reportez-vous à la page Web du produit à l'adresse : [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Un manuel est joint avec la commande à distance.





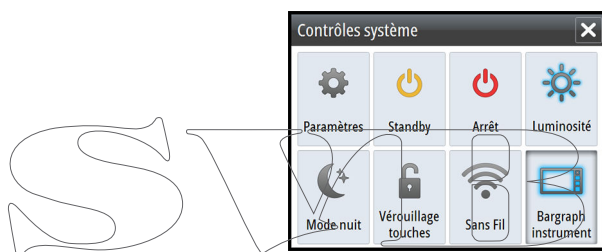
# 2

## Principes de base

### Boîte de dialogue System Controls (Contrôles système)

La boîte de dialogue Contrôles système permet d'accéder rapidement aux principaux paramètres système. Pour afficher la boîte de dialogue, appuyez brièvement sur la touche **Marche/arrêt (Power)** ou faites glisser votre doigt vers le bas à partir du haut de l'écran.

Les icônes qui s'affichent dans la boîte de dialogue peuvent varier. Par exemple, l'option d'ajustement des splits n'est disponible que si une page combinée s'affiche lorsque vous ouvrez la boîte de dialogue **Contrôles système**.



### Activation des fonctions

Sélectionnez l'icône de la fonction que vous souhaitez paramétrer, activer ou désactiver. Pour les fonctions qui peuvent être activées ou désactivées, une icône en surbrillance indique que la fonction est activée, comme illustré sur l'icône de la barre des instruments ci-dessus.

### Activation et désactivation du système

Vous pouvez activer et désactiver le système en pressant et en maintenant enfoncée la touche **Marche/arrêt (Power)**. Vous pouvez également désactiver l'appareil à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

Si vous appuyez sur la touche **Marche/arrêt (Power)** avant la fin de la procédure d'arrêt, la mise hors tension est annulée.





Standby

## 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**.

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

## Éclairage de l'affichage



Luminosité

### Luminosité

Le rétroéclairage de l'affichage peut être réglé à tout moment à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

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

### Mode nuit

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

→ **Remarque:** Lorsque le Mode nuit est sélectionné, les détails de la carte peuvent être moins visibles !

## Verrouillage de l'écran tactile



Verrouillage touches

Vous pouvez verrouiller temporairement l'écran tactile pour éviter toute utilisation accidentelle du système. Il est recommandé de verrouiller l'écran tactile lorsque de grandes quantités d'eau touchent l'écran, par exemple en condition de mer forte ou de mauvais temps. Cette fonction est également utile lorsque vous nettoyez l'écran alors que l'appareil est sous tension.

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

Annulez la fonction de verrouillage en appuyant rapidement sur la touche **Power (Marche/arrêt)**.

# Utilisation des menus et boîtes de dialogue

## Menus

Affichez un menu de page en sélectionnant le bouton **MENU** dans le coin supérieur droit de la page.

- Activez un élément du menu et cochez/décochez une option en la sélectionnant
- Réglez une valeur de barre de défilement :
  - en faisant glisser la barre de défilement
  - en sélectionnant les icônes **+** ou **-**

Sélectionnez l'option de menu **Retour** pour revenir au niveau de menu précédent, puis quitter.

Vous pouvez faire glisser le menu en touchant l'écran hors de la zone de menu ou en appuyant sur le bouton **MENU**. Lorsque vous appuyez de nouveau sur le bouton **MENU**, le menu s'ouvre tel qu'il se trouvait avant sa fermeture.

Le statut du curseur (actif ou inactif) modifie les options du menu.

## Boîtes de dialogue

Les claviers numérique et alphanumérique s'affichent automatiquement lorsqu'ils sont nécessaires à l'utilisateur pour saisir des informations dans une boîte de dialogue.

Fermez une boîte de dialogue en sauvegardant ou en fermer la saisie.

Il est également possible de fermer une boîte de dialogue en sélectionnant **X** dans l'angle supérieur droit.

# Sélection de pages et de fenêtres

## Sélection d'une page

- Sélectionnez une fenêtre occupant toute la page en sélectionnant le bouton d'application correspondant sur la page **Accueil (Home)**
- Sélectionnez une page favorite en sélectionnant le bouton de favori correspondant
- Sélectionnez une fenêtre combinée prédéfinie en appuyant et en maintenant enfoncée l'icône d'application correspondante

## Sélectionner une fenêtre active

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 de page d'une fenêtre active.

Activez une fenêtre en la touchant.

## Création d'un waypoint Homme à la mer

En cas de situation d'urgence, vous pouvez placer un waypoint Homme à la mer (MOB) sur la position actuelle du navire en sélectionnant le bouton **MOB** sur la page **Accueil (Home)**.

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

Vous pouvez enregistrer plusieurs waypoints MOB en appuyant de façon répétée sur la touche **MOB**. Le bateau continue d'afficher les informations de navigation du waypoint MOB initial. La navigation vers les waypoints MOB suivants doit être effectuée manuellement.

## Supprimer un waypoint MOB

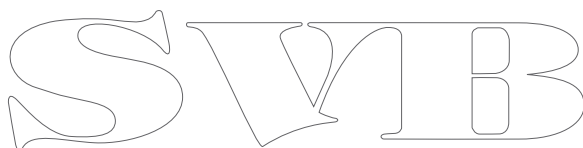
1. Sélectionnez le waypoint MOB pour l'activer
2. Sélectionnez la fenêtre contextuelle du waypoint MOB pour afficher la boîte de dialogue du waypoint MOB
3. Sélectionnez l'option de suppression dans la boîte de dialogue

Un waypoint MOB peut également être supprimé du menu lorsqu'il est activé.

## Capture d'écran

Vous devez activer l'option Capture Ecran) dans la boîte de dialogue Paramètres système pour pouvoir réaliser une capture d'écran sur un écran tactile. Lorsque la fonction est activée, vous pouvez réaliser une capture d'écran sur un écran tactile en double-cliquant sur la barre de titre d'une boîte de dialogue ouverte ou sur la barre d'état si aucune boîte de dialogue n'est ouverte.

Pour consulter les fichiers, reportez-vous à la section "*Fichiers*" à la page 161.



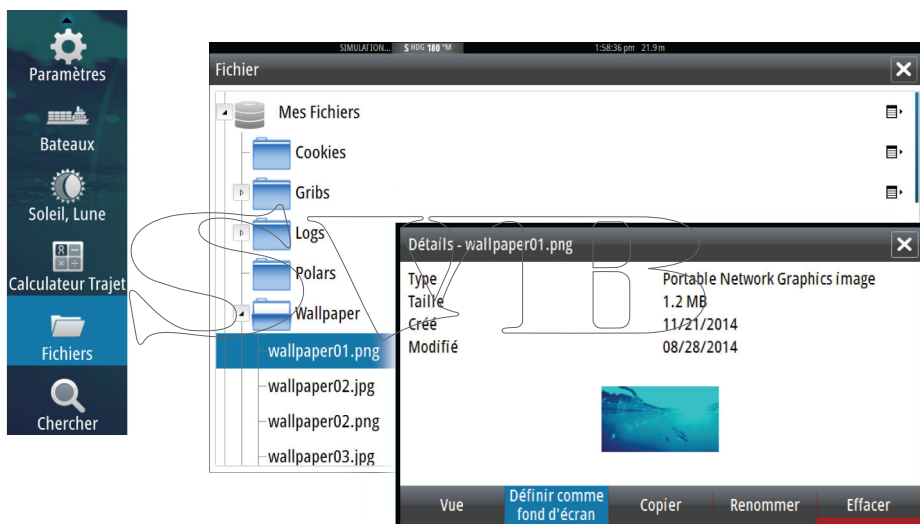
# 3

## Personnalisation de votre système

### Personnalisation de l'arrière-plan de la page d'accueil Arrière-plan

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 l'explorateur de fichiers. Lorsqu'une image est choisie comme arrière-plan, elle est automatiquement copiée dans le dossier Arrière-plan.

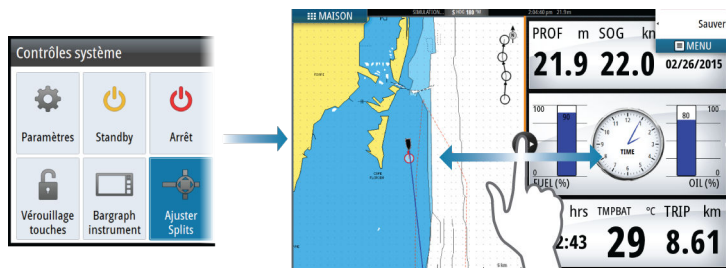


### Ajustement de la taille de la fenêtre

Vous pouvez changer la taille de la fenêtre d'une page partagée active. Vous pouvez ajuster la taille de la fenêtre à la fois pour les pages favorites et pour les pages partagées prédéfinies.

1. Activez la boîte de dialogue **Contrôles système**
2. Sélectionnez l'option Ajuster Splits dans la boîte de dialogue
3. Ajustez la taille de la fenêtre en faisant glisser l'icône d'ajustement

4. Confirmez vos modifications en touchant l'une des fenêtres ou en sélectionnant l'option de sauvegarde dans le menu.



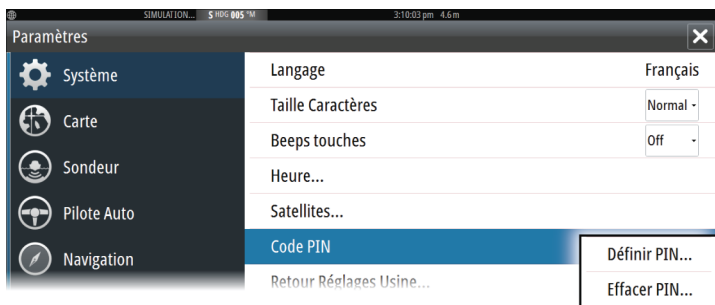
Les modifications sont enregistrées pour la page favorite ou la page partagée active.

## Protection par mot de passe

Vous pouvez définir un code PIN pour empêcher les accès non autorisés à vos paramètres système. Lorsque vous établissez une protection par mot de passe, le code PIN doit être saisi lorsque l'une des options suivantes est sélectionnée. Une fois le code PIN correct saisi, toutes ces options sont accessibles sans avoir à le saisir à nouveau.

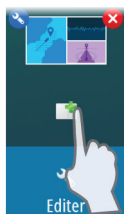
- Réglages, option activée à partir de la fenêtre Outils ou boîte de dialogue Contrôles système
- Alarmes, option activée à partir de la fenêtre Outils
- Fichiers, option activée à partir de la fenêtre Outils
- GoFree Shop, option activée à partir de la fenêtre Outils
- Réglages, option activée depuis le menu Carte, sous Options Carte

Vous pouvez définir et supprimer la protection par mot de passe à partir de la boîte de dialogue Paramètres système.



## Ajout de nouvelles pages favorites

1. Sélectionnez l'icône **Nouveau** dans la fenêtre des favoris de la page **Accueil (Home)** pour ouvrir la boîte de dialogue de l'éditeur de page
2. Faites glisser les icônes de page pour les déplacer et configurer une nouvelle page



- **Remarque:** Les pages favorites de GO5 XSE peuvent contenir 2 applications maximum. Les pages favorites de GO7 XSE peuvent contenir 4 applications maximum.
3. Modifiez l'organisation des fenêtres (possible uniquement pour 2 ou 3 fenêtres), si nécessaire
  4. Enregistrez la disposition des pages

Le système affiche la nouvelle page favorite et celle-ci est intégrée à la liste des pages favorites de la page **Accueil (Home)**.





## Éditer des pages favorites

1. Sélectionnez l'icône Éditer située dans la fenêtre des favoris :
  - Sélectionnez l'icône Xsur une icône favorite pour supprimer la page
  - Sélectionnez l'icône Outil pour afficher la boîte de dialogue de l'éditeur de page
2. Ajoutez ou supprimez des fenêtres dans la boîte de dialogue de l'éditeur de page
3. Enregistrez ou annulez vos modifications pour quitter le mode de modification des favoris.

## Configuration de l'apparence de la barre Instruments

Les sources de données connectées au système peuvent être affichées dans la barre Instruments.

Vous pouvez configurer la barre Instruments pour l'afficher sur un ou deux rangs. Si vous optez pour un affichage sur deux rangs, vous pouvez configurer la barre de sorte qu'elle permute automatiquement entre les rangs. Vous pouvez spécifier les informations affichées dans la barre Instruments.

Vous pouvez désactiver la barre Instruments à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

→ **Remarque:** Ceci ne désactive la barre Instruments que sur la page en cours.

### Activation/désactivation de la barre Instruments

1. Activez la boîte de dialogue **Contrôles système**
2. Activez/désactivez l'icône de la barre des instruments pour activer/désactiver la barre.

### Sélection d'une barre d'activité prédéfinie

1. Sélectionnez la barre Instruments pour l'activer
2. Sélectionnez le bouton **MENU** pour ouvrir le menu
3. Sélectionnez **Bar 1 (Barre 1)** ou **Bar 2 (Barre 2)**, puis une barre d'activité prédéfinie.

Des indicateurs prédéfinis sont affichés dans la barre des instruments. Pour modifier un indicateur dans la barre Instruments,

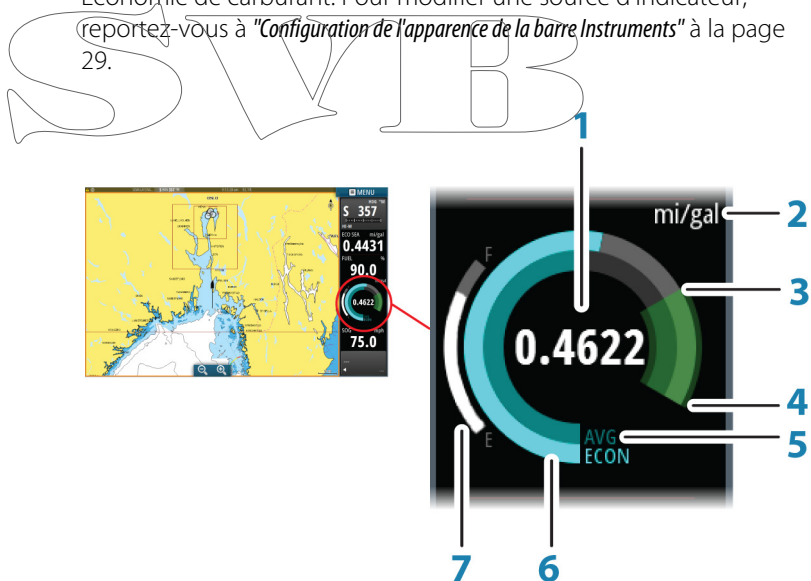
reportez-vous à la section Édition du contenu de la barre Instruments ci-dessous.

### Éditer le contenu de la barre Instruments

1. Sélectionnez la barre Instruments pour l'activer
2. Sélectionnez le bouton **MENU** pour ouvrir le menu
3. Sélectionnez **Editer** pour modifier un indicateur d'instrument suivi par l'indicateur que vous voulez modifier
4. Sélectionnez le contenu que vous souhaitez afficher dans la boîte de dialogue Choisir des données
5. Sélectionnez **Menu**, puis **Terminer édition** pour enregistrer vos modifications.

### Indicateur de consommation de carburant

Vous pouvez afficher un indicateur de consommation de carburant dans la barre des instruments sur les pages d'application (Carte, Radar, Sondeur, Nav, etc.). Sélectionnez la barre d'activité du carburant prédéfinie ou modifiez une source d'indicateur sur Economie de carburant. Pour modifier une source d'indicateur, reportez-vous à "*Configuration de l'apparence de la barre Instruments*" à la page 29.



- 1 Affichage numérique de la consommation actuelle
- 2 Unité de mesure de la consommation de carburant

- 3 100 % d'efficacité, cela équivaut à la « consommation nominale »
- 4 120 % d'efficacité
- 5 Consommation moyenne de carburant
- 6 Consommation instantanée
- 7 Niveau de carburant actuel

L'indicateur de consommation de carburant affiche la consommation instantanée du carburant par rapport à l'historique de la consommation moyenne de carburant. Le début de la zone verte représente la « consommation nominale de carburant », puis une zone supplémentaire de 20 % apparaît afin que votre consommation de carburant puisse être affichée au-dessus de la consommation nominale de carburant.

Plus votre rendement est efficace, plus le cadran bleu extérieur progresse vers la zone verte de l'échelle. Lorsque votre bateau atteint son rendement nominal, le cadran bleu rejoint la zone verte. Si vous parvenez à réaliser un rendement supérieur au rendement nominal, le cadran bleu se situera dans la partie supérieure de la zone verte.

La consommation nominale de carburant peut être saisie dans la boîte de dialogue Paramétrage du bateau, qui s'affiche depuis la boîte de dialogue de réglage du carburant.

Vous pouvez réinitialiser votre consommation moyenne de carburant à l'aide du bouton Remise à zéro consommation de carburant sur la boîte de dialogue de réglage du carburant. Lorsque vous réinitialisez ce paramètre, le système commence à calculer la nouvelle moyenne.

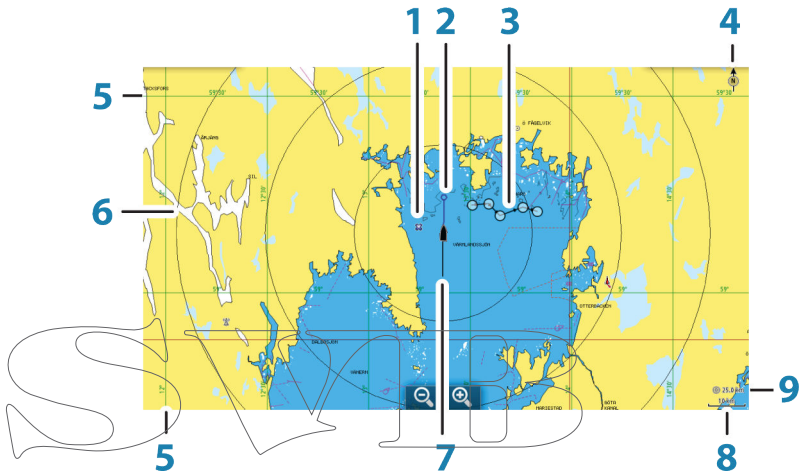
Définissez les unités de mesure pour l'indicateur de consommation de carburant dans le champ Consommation de la boîte de dialogue Réglages unités (Units settings).

# 4

## Cartes

La fonction Carte affiche la position de votre bateau par rapport à la terre et à autres objets de la carte. Dans cette fenêtre, vous avez la possibilité de planifier des routes ou de naviguer suivant des routes, de placer des waypoints et d'afficher des cibles AIS.

### Fenêtre de carte



- 1 Waypoint\*
- 2 Bateau avec ligne d'extension (la ligne d'extension est optionnelle)
- 3 Route\*
- 4 Indicateur Nord
- 5 Grille\*
- 6 Cercles\*
- 7 Traces\*
- 8 Échelle de la carte
- 9 Intervalle des cercles (uniquement affiché lorsque les cercles sont actifs)

\* Éléments de carte facultatifs. Vous pouvez activer ou désactiver individuellement les éléments de carte optionnels dans la boîte de dialogue Paramètres de la carte (Chart settings).

## Données Carte

Le système est livré avec des cartographies intégrées qui diffèrent en fonction de la région.

Tous les appareils prennent en charge les cartes Insight de Navico, y compris Insight Genesis. Le système prend également en charge les cartes Navionics et Jeppesen, ainsi que les contenus créés par des fournisseurs de cartographie tiers au format AT5. Pour une sélection complète des cartes disponibles, reportez-vous aux sites [gofreshop.com](http://gofreshop.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) ou [navionics.com](http://navionics.com).

→ **Remarque:** Toutes les options du menu de carte sont décrites dans le présent manuel. Ces options varient en fonction de la carte que vous utilisez.

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

## Affichage des types de carte double

Si vous disposez de différents types de carte (cartographie intégrée ou via le lecteur de carte), vous pouvez afficher simultanément deux types de carte sur une page avec deux fenêtres de carte.

Vous pouvez sélectionner une fenêtre de carte double en appuyant et en maintenant la pression sur le bouton d'application Carte de la page **Accueil** ou en créant une page favorite avec deux fenêtres de carte.

## Sélection du type de carte



Vous pouvez spécifier le type de carte dans la fenêtre de carte en sélectionnant l'un des types de carte disponibles dans l'option de menu Source Carte.

Si vous disposez de plusieurs fenêtres de carte, le type de carte est défini individuellement pour chaque fenêtre. Activez l'une des fenêtres de carte et sélectionnez l'un des types de carte disponibles à partir de l'option de menu Source Carte. Répétez le processus pour la seconde fenêtre de carte et sélectionnez un autre type de carte dans celle-ci.

Si des cartes identiques sont disponibles (intégrées ou dans le logement pour carte), le système sélectionne automatiquement la carte la plus détaillée pour la région affichée.

## Symbole du bateau

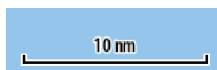


Lorsque le système a une position GPS valide verrouillée, le symbole du bateau indique sa position. Lorsque le signal GPS est absent, le symbole du bateau affiche un point d'interrogation.

## Échelle de la carte

Vous pouvez effectuer des zooms avant et arrière en utilisant les icônes de la fenêtre de zoom, ou en plaçant vos doigts sur l'écran et en les rapprochant (zoom avant) ou en les éloignant (zoom arrière).

L'échelle portée de la carte et l'intervalle entre les cercles (lorsque la fonction est activée) sont indiqués dans le coin inférieur droit de la fenêtre de carte.



## Déplacement panoramique sur une carte

Vous pouvez déplacer la carte dans n'importe quelle direction en faisant glisser votre doigt sur l'écran.

Sélectionnez l'option **Effacer curseur** pour supprimer le curseur et la fenêtre du curseur de la fenêtre de carte. Cela permet aussi de centrer la carte sur la position du bateau.

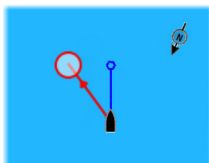
## Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte

## Orientation de la carte

Plusieurs options d'orientation sont disponibles. Le symbole d'orientation de la carte dans l'angle supérieur droit de la fenêtre indique la direction nord.



*Nord en haut*



*Heading Up*



*Course Up*

### Nord en haut

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

### Heading Up

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

### Course Up

Tourne la carte en direction du prochain waypoint lorsque vous naviguez sur une route ou vers un waypoint. Si vous n'êtes pas en train de naviguer, l'orientation Heading Up (Cap vers le haut) est utilisée jusqu'au démarrage de la fonction de navigation.

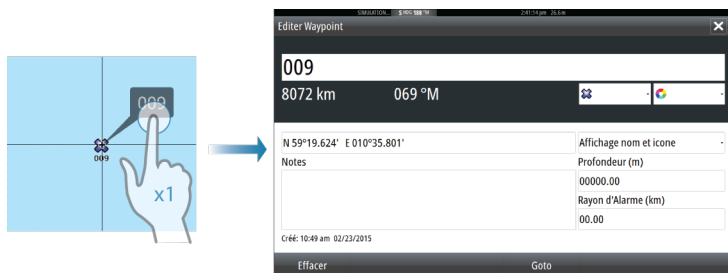
### Voir Devant

Déplace l'icône du bateau en bas de l'écran pour vous permettre d'avoir un maximum de visibilité à l'avant.

## 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 Jeppesen 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 sur la fenêtre de carte

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

N 59°01.280'  
E 13°37.148'  
110.5 mi, 104 °M

Sélectionnez l'option de menu **Effacer curseur** pour supprimer le curseur et la fenêtre du curseur de la fenêtre de carte. Cela permet aussi de centrer la carte sur la position du bateau.

Sélectionnez l'option de menu **Restaurer curseur** pour afficher le curseur à son emplacement précédent. Les options **Effacer curseur** et **Restaurer curseur** sont des fonctions utiles pour basculer entre la position actuelle du bateau et la position du curseur.

### Goto Curseur

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Curseur** dans le menu.



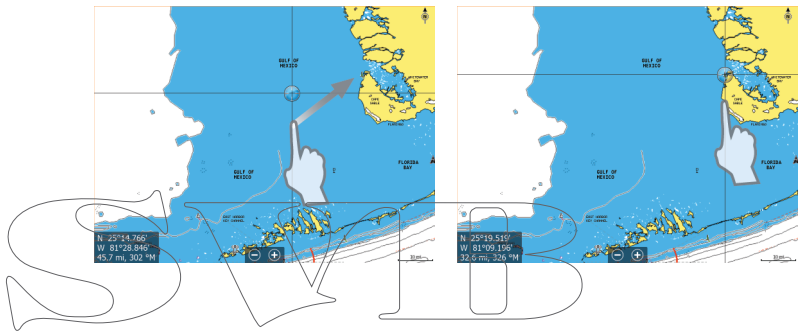
## Fonction d'assistance du curseur

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

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 l'objet souhaité pour afficher les informations correspondantes.

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 à partir duquel vous voulez mesurer la distance. Démarrez 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, à condition que la fonction de mesure soit active.

→ **Remarque:** Le cap est toujours mesuré de l'icône grise vers l'icône bleue.

Vous pouvez également démarrer la fonction de mesure sans curseur 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 mettre fin à la fonction de mesure en sélectionnant l'option de menu **Mesure terminée**.

## Création de routes

Vous pouvez créer des routes comme indiqué ci-après sur la fenêtre de carte.

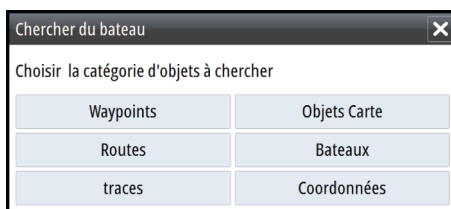
1. Position du curseur dans la fenêtre de carte
2. Sélectionnez **Nouveau** puis **Nouvelle route** dans le menu
3. Touchez l'écran sur la fenêtre de carte pour placer le premier point de route
4. Continuez le positionnement des autres points de route
5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option de sauvegarde dans le menu.

→ **Remarque:** Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Waypoints, routes et tracés*" à la page 65.

## Trouver des objets sur les 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'une souscription à un pack de données SIRIUS pour pouvoir chercher les stations de ravitaillement et d'un récepteur AIS connecté pour chercher des bateaux.

## 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 panoramique et de rotation apparaissent sur la fenêtre de carte.

### 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.

Sélectionnez l'option de menu **Retour au bateau** pour arrêter le déplacement panoramique et centrer la carte sur la position du bateau.



### 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 "*Position du curseur dans la fenêtre de carte*" à la page 34.

### Zoom sur une carte 3D

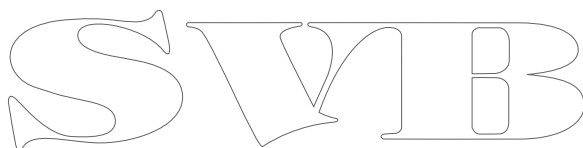
Vous pouvez effectuer des zooms avant et arrière sur une carte 3D en utilisant les boutons de zoom (+ ou -) ou la méthode tactile qui consiste à rapprocher ou à éloigner vos doigts.

## Superposition sur carte

Vous pouvez également afficher des informations de sonde de structure (StructureMap) en superposition sur votre fenêtre de carte.

Lorsqu'une superposition est sélectionnée, le menu de la carte s'agrandit et inclut les principales fonctions disponibles pour la superposition sélectionnée.

Pour plus d'informations sur les fonctions de menu StructureMap, reportez-vous à la section "*Options Structure*" à la page 121.



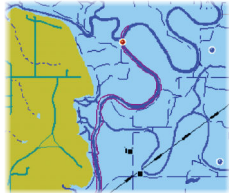
# Cartes Insight

## Options spécifiques de cartes Insight

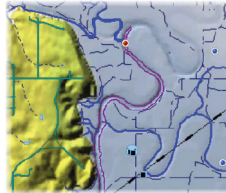
Orientation, Voir Devant, 3D et Change Chart source (Changer source carte) (précédemment décrite dans cette section) sont des options communes à tous les types de carte.

### Style des images de carte

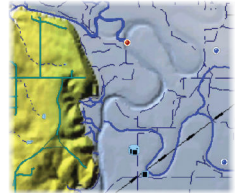
Les cartes peuvent s'afficher dans trois styles différents.



Style de cartographie 2D



Relief hachuré (ombré)



Pas de contours

## Options de vue Insight

### Chart detail (Détails de cartographie)

- **Full (Complet)**  
Toutes les informations disponibles pour la carte utilisée.
- **Medium (Moyen)**  
Informations minimales suffisantes pour la navigation.
- **Low (Bas)**  
Niveau de base des informations qui ne peuvent pas être supprimées. Comprend les informations requises dans toutes les zones géographiques. Il n'est pas suffisant pour garantir une navigation sûre.

### Catégories de cartes Insight

Les cartes Insight comportent plusieurs catégories et sous-catégories que vous pouvez activer ou désactiver individuellement selon les informations que vous souhaitez afficher.





### Renfort Terre et Renfort Eau

Les paramètres graphiques sont uniquement disponibles dans le 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.



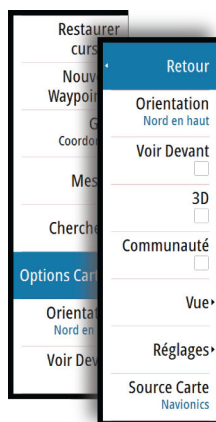
### Options spécifiques de cartes Navionics

Orientation, Voir Devant, 3D et Change Chart source (Changer source carte) (précédemment décrite dans cette section) sont des options communes à tous les types de carte.

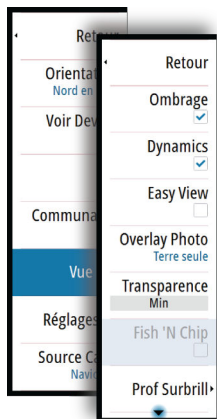
#### Communauté

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](http://www.navionics.com).



## Options de vue Navionics



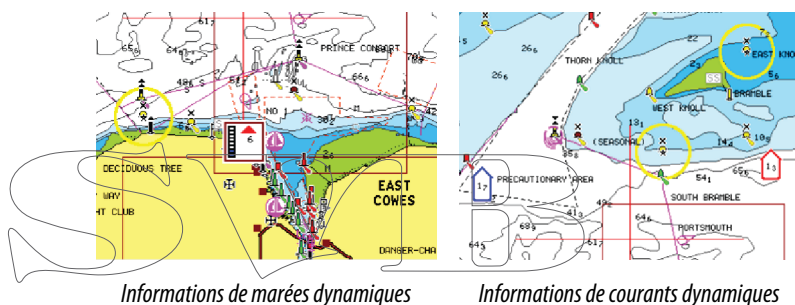
### Ombrage de la carte

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

### Îcônes 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 jauges pour afficher l'évolution des marées et des courants dans le temps.



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. La vitesse du flux est indiquée 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. La flèche rouge est utilisée lorsque la marée monte, la flèche bleue lorsqu'elle descend.

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

### Easy View

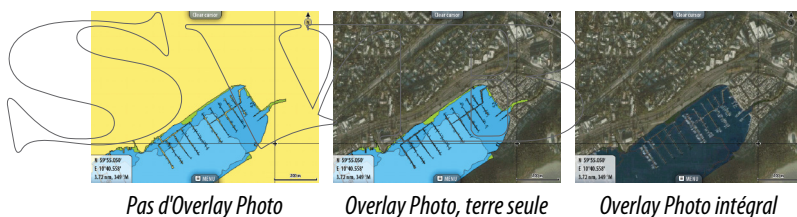
Cette fonction d'agrandissement augmente la taille des éléments et du texte de la carte.

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

### Photo overlay (Overlay Photo)

La fonction Photo overlay (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.

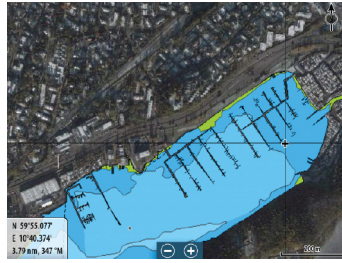
Vous pouvez visualiser les superpositions de photos en mode 2D ou 3D.



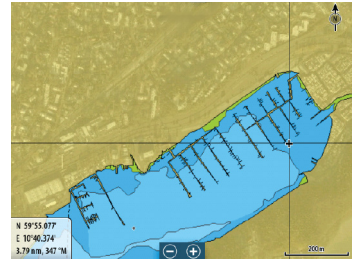
### Photo transparency (Transparence photos)

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 minimale*



*Transparence maximale*

### Fish N' Chip de Navionics

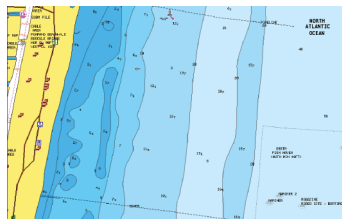
Le système prend en charge la fonctionnalité de carte Fish N' Chip de Navionics (États-Unis uniquement).

Pour en savoir plus, consultez le site [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

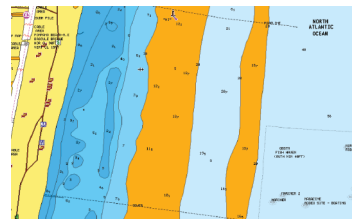
### Échelle de profondeur en surbrillance

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

Cela vous permet de mettre en surbrillance une échelle spécifique de profondeurs pertinentes aux activités de pêche. L'échelle est uniquement 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.



*Sans échelle de profondeur en surbrillance*

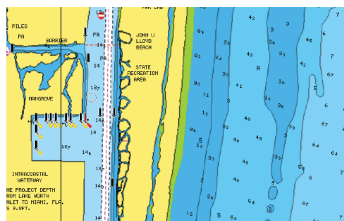


*Échelle de profondeur en surbrillance : 6 m – 12 m*

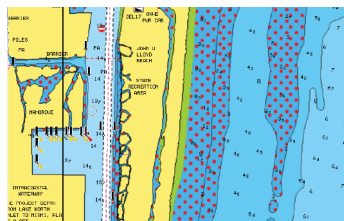
### Haut-fonds en surbrillance

Met en surbrillance les zones de haut-fonds.

Cela vous permet de mettre en évidence les zones entre 0 et la profondeur sélectionnée (jusqu'à 10 mètres/30 pieds).



*Sans fond en surbrillance*



*Haut-fonds en surbrillance : 0 m - 3 m*

SVIB

## Réglages de carte Navionics



### Fonds marins colorés

Utilisé pour afficher les différentes zones de profondeur dans différentes nuances de bleu.

### Type de présentation

Fournit 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.

### 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.

### Contours Profondeur

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

### Niveau de 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.

## Cartes Jeppesen

Toutes les options de menu possibles pour les cartes Jeppesen sont décrites ci-dessous. Les fonctions et les options de menu Jeppesen peuvent varier selon les cartes Jeppesen utilisées.

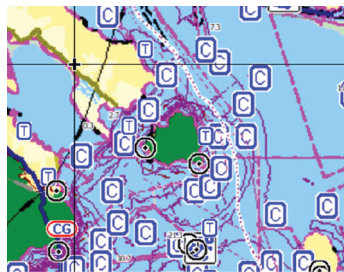
### Marées et courants Jeppesen

Le système peut afficher les marées et les courants Jeppesen. 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 et la navigation d'un trajet.

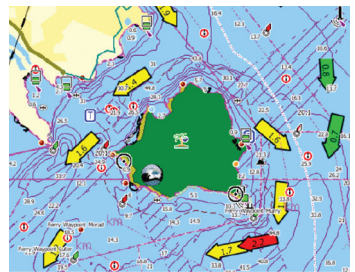
À des niveaux de zoom élevés, les marées et les courants sont représentés sous la forme d'une icône carrée comprenant la lettre **T** (« Tides », marées) ou **C** (« Current », courant). Lorsque vous sélectionnez l'une des icônes de marée ou de courant, les informations actuelles pour cette position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

Les données de courant dynamiques peuvent être affichées 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 nœuds ou plus), rouge (2 nœuds ou plus, et inférieur ou égal à 6 nœuds), jaune (1 nœud ou plus, et inférieur ou égal à 2 nœuds) ou vert (inférieur ou égal à 1 nœud), selon le courant à cette position.

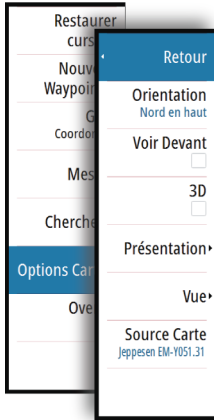
S'il n'y a pas de courant (0 nœuds), l'icône sera blanche et carrée.



*icônes de courants et de marées statiques*



*icônes de courants dynamiques*



## Options spécifiques de cartes Jeppesen

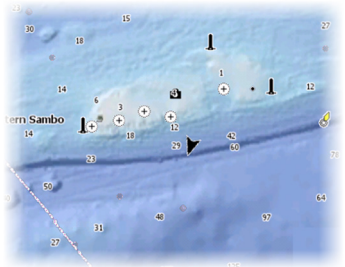
Orientation, Voir Devant, 3D et Change Chart source (Changer source carte) (précédemment décrite dans cette section) sont des options communes à tous les types de carte.

### Présentation

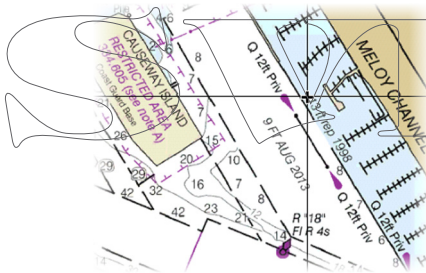
Les cartes peuvent s'afficher dans différents styles.



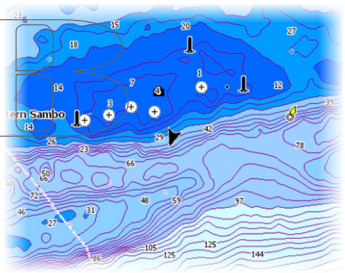
*Relief ombré*



*Pas de contours*



*Images Raster*



*High resolution bathymetry (Bathymétrie haute résolution)*



### Relief ombré

Relief des fonds marins ombré.

### Pas de contours

Supprime les lignes de sonde de la carte.

### Cartes raster

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

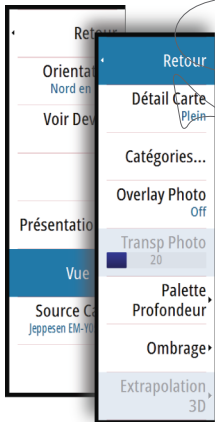
### Transparence Raster

Contrôle la transparence des images Raster.

### High resolution bathymetry (Bathymétrie haute résolution)

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

## Options de vue Jeppesen



### Chart détail (Détails de cartographie)

- **Full (Comple)**

Toutes les informations disponibles pour la carte utilisée.

- **Medium (Moyen)**

Informations minimales suffisantes pour la navigation.

- **Low (Bas)**

Niveau de base des informations qui ne peuvent pas être supprimées. Comprend les informations requises dans toutes les zones géographiques. Il n'est pas suffisant pour garantir une navigation sûre.

### Catégories de cartes Jeppesen

Les cartes Jeppesen comportent plusieurs catégories et sous-catégories que vous pouvez activer ou désactiver individuellement selon les informations que vous souhaitez afficher.

### 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.



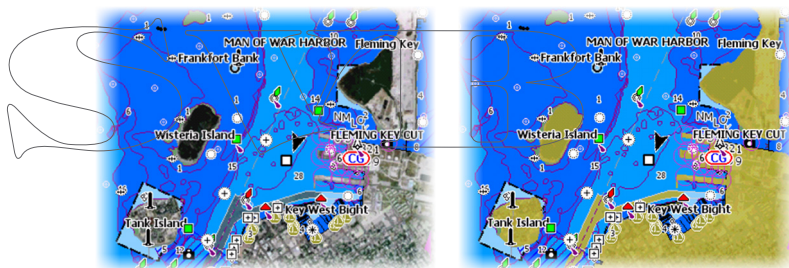
*Pas d'Overlay Photo*

*Overlay Photo, terre seule*

*Overlay Photo intégral*

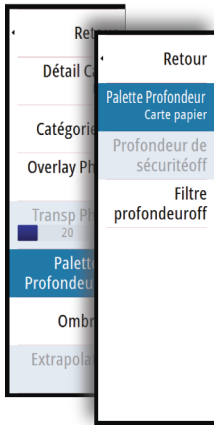
### Transparence photos

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*



### Palette Profondeur

Contrôle la palette de profondeur palette utilisée sur la carte.

### Carte papier

Change l'apparence de la carte au style Carte papier.

### Profondeur de sécurité

Les cartes Jeppesen utilisent différents tons de bleu pour distinguer les eaux peu profondes (tons plus clairs) des eaux profondes (tons plus sombres). Après avoir activé la profondeur de sécurité, spécifiez la limite de profondeur de sécurité désirée. La profondeur de sécurité définit la limite de profondeur à laquelle les fonds sont représentés sans nuance de bleu.

### Filtre de profondeur

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

### Ombre

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

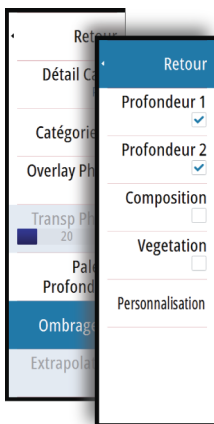
→ **Remarque:** L'ombage des couches de composition et de végétation ne s'applique pas aux cartes Jeppesen.

### Profondeur 1 et Profondeur 2

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

### Personnalisation

Vous pouvez régler le seuil de profondeur, la couleur et l'opacité (transparence) des nuances de couleurs pour les valeurs prédéfinies Profondeur 1 et Profondeur 2.





3:06:06 pm

Ombrage personnalisé

	Profondeur 1	Profondeur 2	Composition	Vegetation
Profondeur (m)	Couleur		Opacité (%)	
0			100	
12			100	
24			100	
37			100	
49			100	
Ajout point...				

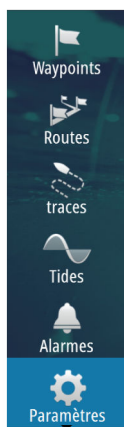
### Renfort 3D

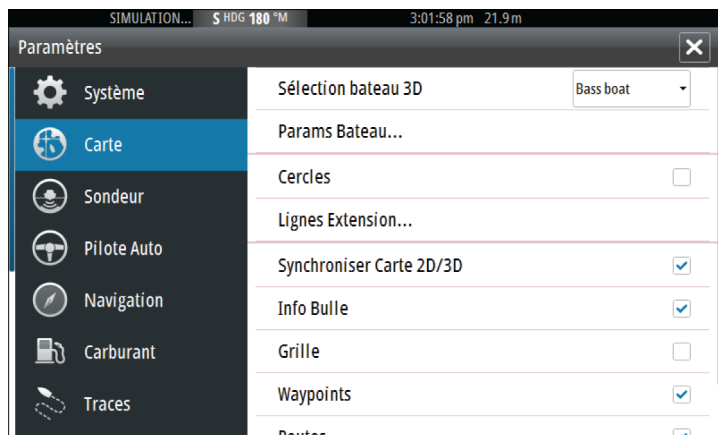
Les paramètres graphiques sont uniquement disponibles dans le mode 3D. Le renfort est un multiplicateur appliqué aux collines sur terre et aux dépressions en mer pour les faire apparaître plus grandes ou plus profondes.

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

## Réglages de carte

Les paramètres et les options d'affichage définis à la page des réglages de carte sont communs à toutes les fenêtres de carte.





## Sélection bateau 3D

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

## Params Bateau

Les paramètres du bateau sont utilisés lors du calcul d'une route automatique. Le tirant d'eau, la largeur et la hauteur du bateau doivent être saisis afin d'utiliser les fonctions Autorouting/Easy Routing.

## Cercles

Les cercles peuvent être utilisés pour représenter la distance qui sépare votre bateau d'autres objets de la carte.

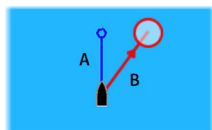
L'échelle portée est automatiquement définie par le système en fonction de l'échelle de la carte.

## Lignes d'extension

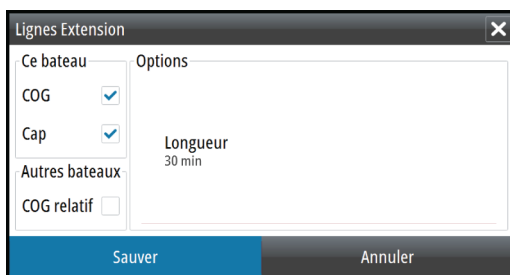
**A** : Cap

**B** : Cap sur le Fond (COG)

Les longueurs des lignes d'extension sont définies 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 pour votre bateau.



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.



## 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 objets de la carte doivent s'afficher lorsque vous sélectionnez l'objet.

## Grille

Active/désactive l'affichage de la grille de longitude et de latitude sur la carte.

## Waypoints, routes, Traces

Active/désactive l'affichage de ces objets dans les fenêtres de carte. Permet également d'ouvrir les boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des Traces que vous pouvez utiliser pour les gérer.

# 5

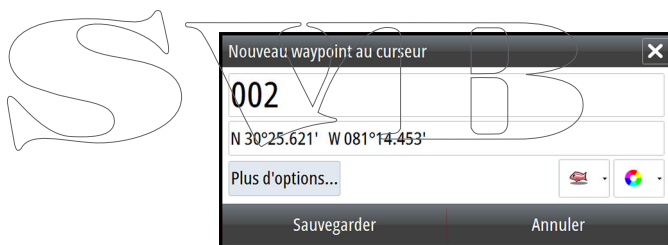
## Waypoints, routes et traces

### Waypoints

Un waypoint est une marque générée par l'opérateur et placée sur une carte ou sur l'image de Sondeur. Chaque waypoint comporte la position exacte indiquée par ses coordonnées de latitude et longitude. Exploité conjointement avec des informations de position, un waypoint positionné sur une image de Sondeur donne une valeur de profondeur. Les waypoints sont utilisés pour marquer une position à laquelle vous pourriez souhaiter retourner ultérieurement. Vous pouvez également utiliser plusieurs waypoints pour créer une route.

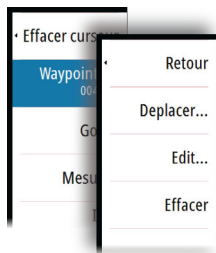
### Enregistrement de waypoints

Vous pouvez sauvegarder un waypoint à un emplacement sélectionné en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en sélectionnant l'option Nouveau Waypoint du menu.



Dans les fenêtres Chart (Carte) et Nav (Navigation), vous pouvez enregistrer un waypoint à la position du bateau, lorsque le curseur n'est pas actif, en sélectionnant l'option Nouveau Waypoint dans le menu.

## Déplacement d'un waypoint



1. Sélectionnez le waypoint que vous souhaitez déplacer. L'icône du waypoint se développe pour indiquer qu'elle est active.
2. Activez le menu et sélectionnez le waypoint dans le menu.
3. Sélectionnez l'option Déplacer
4. Sélectionnez la nouvelle position du waypoint
5. Sélectionnez Terminer dans le menu.

Le waypoint est alors automatiquement enregistré à la nouvelle position.

## Éditer un waypoint

Vous pouvez modifier toutes les informations concernant un waypoint à partir de la boîte de dialogue **Éditer Waypoint**.

Cette boîte de dialogue s'active en sélectionnant la fenêtre contextuelle du waypoint ou à partir du menu lorsque le waypoint est activé.

La boîte de dialogue est également accessible à partir de l'outil Waypoints, disponible sur la page **Accueil (Home)**.



## Supprimer un waypoint

Vous pouvez supprimer un waypoint directement dans la boîte de dialogue **Edit Waypoint (Édition du waypoint)** ou en sélectionnant l'option de menu **Delete (Supprimer)** alors que le waypoint est activé.

Vous pouvez également supprimer des waypoints sur la page **Home (Accueil)** à l'aide de l'outil Waypoints.

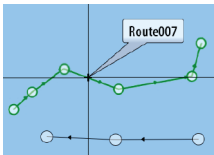
Vous pouvez supprimer des waypoints MOB de la même façon.

## Réglages de l'alarme de waypoints

Vous pouvez déterminer un rayon d'alarme pour chaque waypoint individuel que vous créez. L'alarme est définie dans la boîte de dialogue **Editer 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 "*Boîte de dialogue Alarms (Alarmes)*" à la page 158.

## 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.

Le système prend en charge les fonctions Navionics Autorouting (Routage automatique) et Easy Routing (Routage facile) de Jeppesen. Cette fonction suggère automatiquement des points de route entre le premier et le dernier point d'une route, ou entre les points de route sélectionnés d'une route complexe. Vous pouvez utiliser cette fonction lors de la création d'une nouvelle route ou pour modifier les routes déjà enregistrées.

### 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 pour le déplacer
  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.

## Supprimer une route

Vous pouvez supprimer une route en sélectionnant l'option de menu **Delete (Supprimer)** lorsque la route est activée. Vous pouvez également supprimer des routes sur la page **Home (Accueil)** à l'aide de l'outil Routes.

## Autorouting (Routage automatique) et Easy Routing (Routage facile)

Les fonctions Autorouting (Routage automatique) et Easy Routing (Routage facile) suggèrent de nouvelles positions des points de route en fonction d'informations sur la carte et de la taille de votre bateau. Avant d'utiliser ces fonctions, 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.

- **Remarque:** Les appareils destinés à la vente aux États-Unis ne disposent pas des fonctions Autorouting ou Easy Routing. Les fonctions Autorouting (Routage automatique) et Easy Routing (Routage facile) sont désactivées sur tous les appareils hors États-Unis lorsqu'ils sont utilisés dans les eaux territoriales des États-Unis.
- **Remarque:** Il n'est pas possible de démarrer la fonction Autorouting 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 la fonction.

→ **Remarque:** Les options de menu Autorouting ou Easy Routing ne sont pas disponibles en cas d'absence de cartographie compatible. La cartographie compatible inclut les cartes CMAP MAX-N+ de Jeppesen, Navionics+ et Navionics Platinum. Pour une sélection complète des cartes disponibles, reportez-vous aux sites [insightstore.navico.com](http://insightstore.navico.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) ou [navionics.com](http://navionics.com).

1. Positionnez au moins deux points de route sur une nouvelle route ou ouvrez une route existante pour la modifier.
2. Sélectionnez **Autorouting (Routage automatique)**, 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 fonction 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 **Accept (Accepter)** pour démarrer le routage automatique.
  - 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).
4. Si nécessaire, déplacez des points de route lorsque la route est en mode de prévisualisation.
5. Sélectionnez **Garder** pour accepter les positions des points de route.
6. Pour finir, répétez l'étape 2 (**Sélection**) et l'étape 3 si vous voulez que le système positionne automatiquement les points de route pour d'autres éléments de la route.
7. Sélectionnez **Enregistrer** pour terminer le routage automatique et enregistrer la route.



## Exemples Autorouting et Easy Routing

- **Route entière** option utilisée lorsque le premier et le dernier points de route sont sélectionnés.

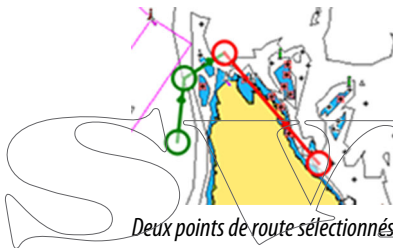


Premier et dernier points de route



Résultat après routage automatique

- **Sélection** option utilisée pour le routage automatique d'une partie de route.



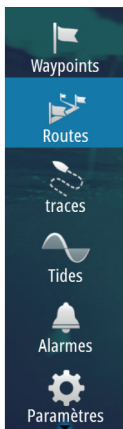
Deux points de route sélectionnés

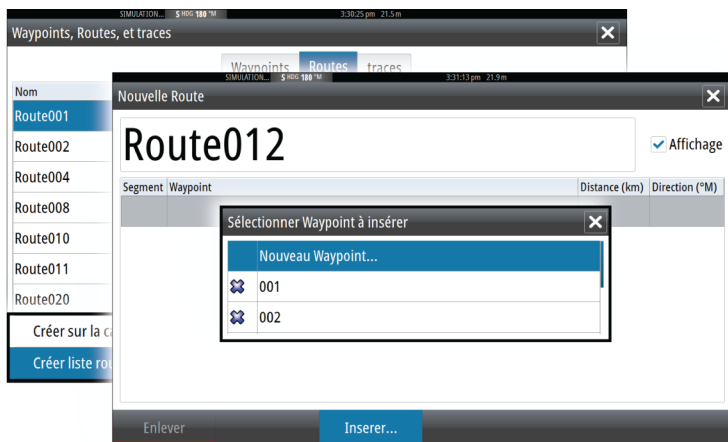


Résultat après routage automatique

## Création de routes à l'aide de waypoints existants

Vous pouvez créer une nouvelle route en associant des waypoints existants à partir de la boîte de dialogue **Routes**. Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue via l'outil **Routes** de la page **Accueil (Home)**.

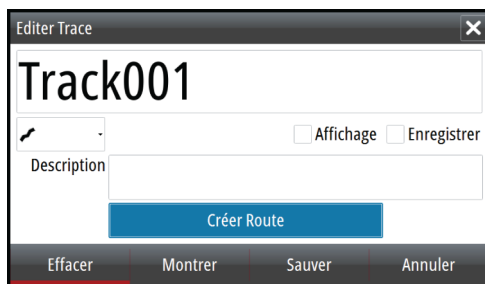




## Conversion Traces en routes

Vous pouvez convertir une trace en route via la boîte de dialogue Éditer Trace (Edit Track). La boîte de dialogue s'ouvre en activant la trace puis en sélectionnant la fenêtre contextuelle de la trace, en appuyant sur le bouton rotatif ou en sélectionnant les options d'informations dans le menu.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue Éditer Trace en sélectionnant l'outil Traces dans la page **Accueil (Home)**.



## Boîte de dialogue Editer Route

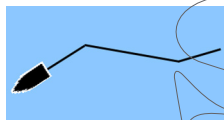
Vous pouvez ajouter ou supprimer des points de route via la boîte de dialogue **Editer Route**. Cette boîte de dialogue s'active en sélectionnant la fenêtre contextuelle d'une route active ou depuis le menu.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue via l'outil **Routes** sur la page **Accueil (Home)**.



Segment	Waypoint	Distance (km)	Direction (°M)
0	Rpt002		
1	Rpt003	2.57	044
2	Rpt004	2.13	120
3	Rpt005	1.38	159

## Traces



Traces constituent une représentation graphique de l'historique du chemin parcouru par le bateau, une trace vous permet de retracer l'itinéraire que vous avez suivi. 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. Il continue à enregistrer le Traces jusqu'à ce que sa longueur atteigne le nombre maximal de points, après quoi il commence automatiquement à effacer les points les plus anciens.

Vous pouvez désactiver la fonction de tracé automatique via la boîte de dialogue Traces .

## Création Traces

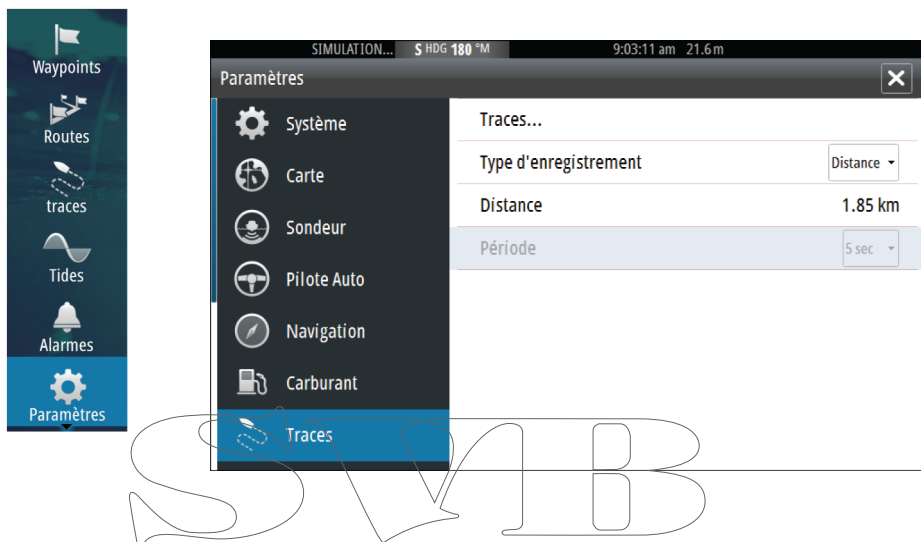
Vous pouvez créer une nouvelle trace à partir de la boîte de dialogue **Traces**, activée via l'outil **Traces** sur la page Accueil (Home).

## Traces réglages

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 tracé sur la base des réglages de temps, de la distance ou en laissant au système le soin de placer automatiquement un waypoint lorsqu'un changement de cap est enregistré.

→ **Remarque:** Pour être visible, l'option Traces doit également être activée dans les paramètres de carte.



## Boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des Traces

Les boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des Traces vous permettent d'accéder aux fonctions et paramètres d'édition avancés de ces éléments.

Vous pouvez accéder à ces boîtes de dialogue dans la **fenêtre Outils** de la page **Accueil (Home)**.

The screenshot shows three overlapping instances of the 'Waypoints, Routes, et traces' dialog box. The top instance is in the 'traces' tab. The middle instance is in the 'Routes' tab. The bottom instance is in the 'Waypoints' tab and displays a table of waypoints.

Route0	ICône	Nom	Distance	Direction	Position	Heure
Route001		001	24.0 km	357 °M	N 25°45.704' W 80°08.002'	10:12 am 02/25/2015
Route002		002	8069 km	069 °M	N 59°19.275' E 10°38.454'	11:03 am 02/23/2015
Route003		003	90.3 km	044 °M	N 26°11.593' W 79°32.670'	12:33 pm 02/23/2015
Route004		004	8085 km	068 °M	N 59°41.283' E 10°59.622'	3:23 pm 02/13/2015
Route009		009	8065 km	069 °M	N 59°19.624' E 10°35.801'	10:49 am 02/23/2015
Route010		MOB-1	8111 km	069 °M	N 58°40.846' E 11°03.285'	10:29 am 12/05/2014

Buttons at the bottom: Nouveau..., Tri Nom, Supprimer tout par symbole, Supprimer tout, Chercher...

# 6

## 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 prédéfinie.

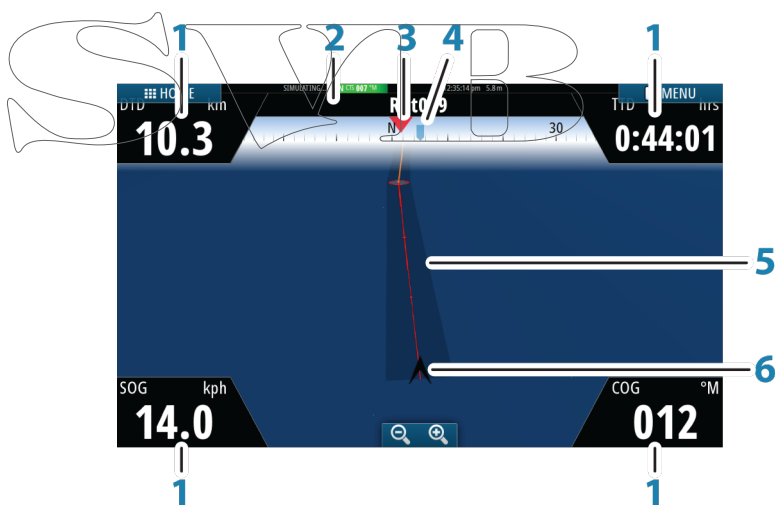
Si votre système comprend la fonction Pilote Auto, le pilote automatique peut être réglé pour diriger automatiquement le bateau.

Pour plus d'informations sur le positionnement de waypoints et la création de routes, reportez-vous à la section *"Waypoints, routes, traces"* à la page 56.

### Fenêtres de navigation

La fenêtre Nav (Navigation) permet d'afficher des informations pendant que vous naviguez.

#### La fenêtre Nav



La fenêtre Nav est activée depuis la page Accueil, soit en tant que fenêtre plein écran, soit en tant que fenêtre partagée.

- 1 Champs de données
- 2 Informations Route

### 3 Cap du bateau

### 4 Cap au prochain point de route

### 5 Ligne de cap avec limite d'écart de cap autorisée

Lorsque vous suivez une route, la ligne de cap indique la direction souhaitée 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.

### 6 Symbole du bateau

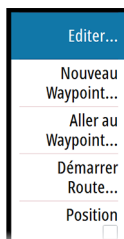
Le symbole du bateau indique la distance et le cap par rapport à la direction souhaitée.

Lorsque la XTE (Cross Track Error) dépasse la limite d'écart de cap définie, une flèche rouge indique ce dépassement et la distance à la ligne de tracé est spécifiée. Reportez-vous à la section "*Limite XTE*" à la page 69.

## Modifier les champs de données

Pour modifier les champs de données affichés sur les fenêtres de navigation :

1. Activez le menu
2. Sélectionnez l'option Éditer dans le menu
3. Activez le champ que vous souhaitez modifier
4. Sélectionnez le type d'informations
5. Enregistrez vos modifications.



## Naviguer vers la position du curseur

Vous pouvez naviguer vers la position du curseur sur n'importe quelle fenêtre de carte ou de Sondeur .

Placez le curseur sur la destination souhaitée dans la fenêtre, puis sélectionnez l'option **Goto Cursor (Aller au curseur)** dans le menu.

→ **Remarque:** L'option de menu **Goto Curseur** n'est pas disponible si vous êtes déjà en cours de navigation.

## Naviguer sur une route

Vous pouvez commencer à naviguer sur une route à partir de la fenêtre de carte ou de la boîte de dialogue **Route**.

Lorsque vous commencez la navigation sur la route, le menu se déroule et affiche les options permettant de fermer la navigation, de passer un waypoint et de recommencer la route à partir de la position actuelle du bateau.

## 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 fonction Pilote Auto, reportez-vous à la section "*Pilotage automatique*" à la page 77.

## Réglages de navigation

Paramètres	Valeur
Système	Méthode: Loxodromie
Carte	Rayon d'arrivée...: 0.09 km
Sondeur	Limite XTE...: 0.09 km
Pilote Auto	Alarme d'arrivée: <input type="checkbox"/>
Navigation	Variation magnétique: Auto
Carburant	Datum...
Traces	Système de Coord: Degrés/Minutes
	Phantom Loran: <input checked="" type="checkbox"/>
	Réglages Loran...

## Méthode de navigation

Plusieurs méthodes de calcul du cap et de la distance entre deux points d'une carte sont disponibles.



La route Grand cercle est le chemin le plus court entre deux points. Cependant, si vous parcouriez une telle route, il serait difficile de la suivre manuellement puisque le cap varierait constamment (sauf dans le cas des caps francs Nord, Sud ou le long de l'équateur).

Les lignes loxodromiques sont des traces dont le cap est constant. Il est possible de parcourir un trajet à l'aide du calcul de ligne loxodromique, mais la distance à parcourir sera généralement bien plus importante qu'en utilisant la méthode du Grand cercle.

### **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.

### **Limite XTE**

Ce paramètre définit la distance sur laquelle le bateau peut dévier du cap sélectionné. S'il dépasse cette distance, une alarme se déclenche.

### **Alarme d'arrivée**

Lorsque ce paramètre est activé, une alarme se déclenche quand le bateau atteint le waypoint ou quand il se trouve dans le rayon d'arrivée spécifié.

### **Variation magnétique**

La variation magnétique est la différence entre les directions véritables et les directions magnétiques, due à la différence de localisation des pôles nord géographique et magnétique. Toute anomalie locale, telle qu'un gisement de fer, peut également affecter les directions magnétiques.

Lorsqu'il est configuré sur le mode Auto, le système convertit automatiquement le nord magnétique en nord réel. Si vous devez indiquer vous-même une variation magnétique locale, sélectionnez le mode Manuel.

### **Datum**

La plupart des cartes papier sont réalisées au format WGS84, qui est également utilisé par le GO XSE.

Si vos cartes papier sont dans un format différent, vous pouvez modifier les paramètres de Datum de façon à ce que le format corresponde à celui de vos cartes papier.

## Systeme de coordonnées

Plusieurs systèmes de coordonnées peuvent être utilisés pour le contrôle des coordonnées de latitude et longitude affichées dans la fenêtre de carte.

### Phantom Loran

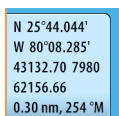
Permet d'utiliser le système de positionnement Phantom Loran.

### Réglages Loran

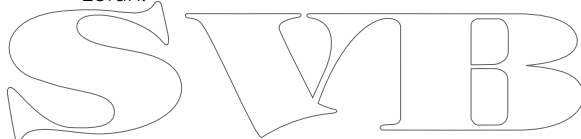
Définit les chaînes Loran (GRI) et la station préférée pour la saisie de waypoint, la position du curseur et la fenêtre de position.

L'illustration 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.



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



SVIB

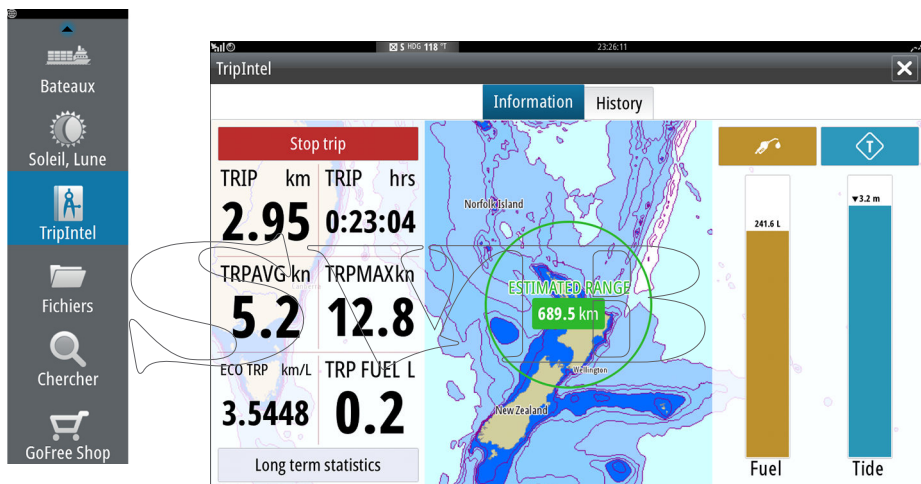
# 7

## TripIntel

TripIntel vous permet de stocker et de récupérer des informations sur les trajets. Vous pouvez utiliser ces informations pour prendre des décisions éclairées avant d'entreprendre un voyage, ou lorsqu'un voyage est en cours.

→ **Remarque:** Pour de meilleurs résultats, il est recommandé d'exécuter la version 2.4.0 du logiciel ou une version plus récente sur votre périphérique de stockage EP-85R.

Sélectionnez le bouton TripIntel sur la fenêtre Outils pour afficher la page TripIntel.



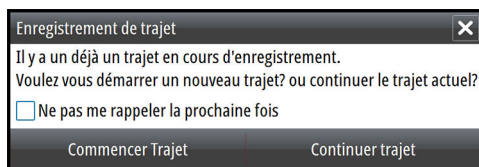
## Statistiques du trajet en cours

L'onglet Information de la page TripIntel affiche les statistiques relatives au trajet en cours :

- Distance parcourue
- Durée du trajet
- Vitesse moyenne
- Vitesse maximale
- Économie de carburant
- Carburant consommé

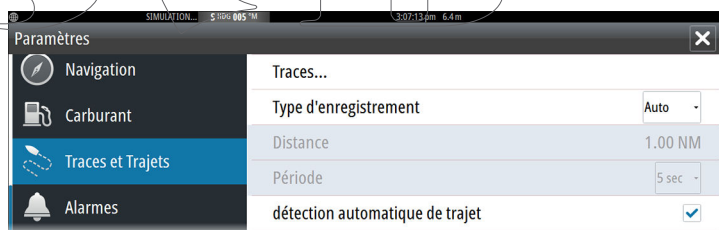
## Enregistrement automatique des trajets

Il existe une fonction de détection automatique des trajets. Lorsque vous commencez la navigation, vous êtes invité à démarrer l'enregistrement du trajet si aucun trajet n'est actuellement suivi et que votre vitesse a été supérieure à 2 nœuds pendant 20 secondes. Vous serez invité à poursuivre un trajet ou à démarrer un nouveau trajet si le trajet n'a pas été explicitement enregistré avant la mise hors tension.



Vous pouvez démarrer manuellement l'enregistrement plus tard à partir de la page TriplIntel.

Vous pouvez désactiver la fonction de détection automatique des trajets à partir de la boîte de dialogue Traces et paramètres du trajet (Tracks and Trip settings).



## Démarrage et arrêt des enregistrements de trajet

Si vous avez choisi de ne pas lancer l'enregistrement d'un trajet à partir de l'invite de détection automatique des trajets, vous pouvez démarrer manuellement l'enregistrement depuis la page TriplIntel.

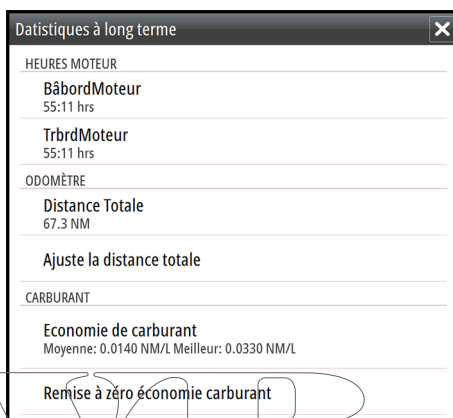
Les options **Commencer Trajet** et **Stopper Trajet** vous permettent de spécifier l'enregistrement d'un trajet. Vous pouvez les utiliser pour fractionner un seul passage en plusieurs trajets, afin

de bénéficier d'un meilleur niveau de contrôle des informations consignées pour un voyage.

## Statistiques à long terme

Statistiques à long terme

Sélectionnez l'option Statistiques à long terme pour afficher des informations saisonnières sur le trajet, telles que les heures moteur, la distance totale parcourue et l'économie de carburant.



### Ajuster la distance totale

Sélectionnez le bouton Ajuste la distance totale pour modifier la distance totale. Utilisez cette option si vous n'avez pas enregistré le trajet ou une partie du trajet que vous avez pris et dont vous souhaitez inclure la distance dans la statistique de distance totale.

### Remise à zéro de la consommation de carburant

Sélectionnez **Remise à zéro consommation de carburant** pour réinitialiser la valeur de l'indicateur de la consommation de carburant dans la barre des instruments.

## Anneau de consommation de carburant estimée

L'anneau de la consommation de carburant estimée qui s'affiche sur la page TripIntel représente la distance totale estimée pouvant être parcourue par le bateau en fonction de l'historique de la

consommation et de la quantité de carburant restante dans les réservoirs.

- **Remarque:** L'anneau de la consommation de carburant estimée représente la consommation de carburant pour un trajet en aller simple, il ne comprend pas l'estimation de carburant pour le trajet de retour à votre emplacement actuel. Il représente la distance à partir de laquelle votre bateau sera complètement à court de carburant.
- **Remarque:** L'anneau de la consommation de carburant estimée est calculé à partir du carburant restant uniquement, il ne tient pas compte des capteurs de niveau. Une fois le ravitaillement enregistré, vous devez sélectionner l'option « Régler plein » ou « Ajout Carbu » pour que l'anneau de carburant soit précis.

## Jauge de carburant

La jauge de carburant qui s'affiche sur la page Triplntel et sur l'indicateur de consommation repose sur le paramètre de la page Données bateau. Vous devez sélectionner le type de mesure du carburant restant.

- Carburant consommé par moteur(s)
- Capteur(s) niveau carburant

- **Remarque:** Cela s'applique uniquement à la page Triplntel et au graphique de consommation de carburant.

## Enregistrement du ravitaillement



Sélectionnez le bouton Carburant pour enregistrer le volume du ravitaillement. Les données de ravitaillement sont utilisées pour calculer le volume de carburant restant.

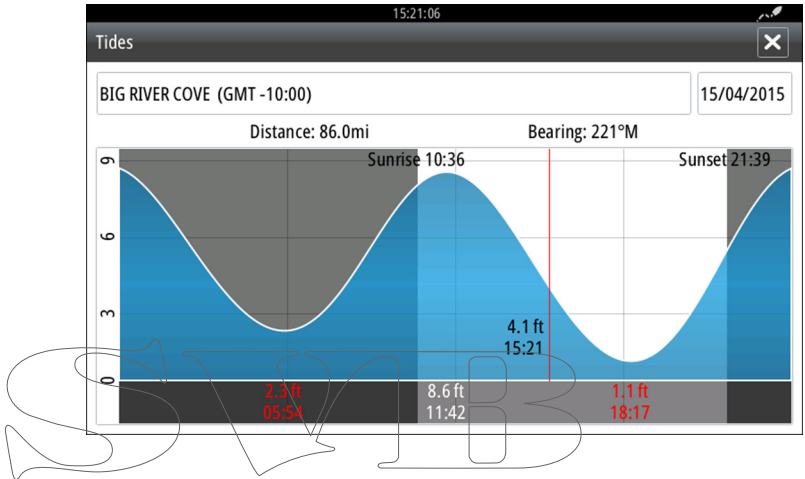
## Marégraphe

Le marégraphe qui s'affiche sur la page Triplntel indique la hauteur de marée à la station de marée sélectionnée.



## Graphiques et stations de marée

Les stations de marée figurant sur les cartes de cartographie fournissent des informations sur les marées. Sélectionnez le bouton Marée pour afficher les graphiques de marée et indiquer les stations de marée qui fourniront les informations sur les marées. Si aucune station de marée n'est choisie, les informations de marées issues de la station de marée la plus proche sont utilisées.



## Afficher les enregistrements de trajet

Les trajets enregistrés sont répertoriés dans l'onglet Historique de la page TripIntel. Pour afficher des informations détaillées sur les trajets, choisissez un trajet dans la liste.

Today's activity		
TRIP HISTORY		
Trip 1	14m 37s	4.39 NM
Ladies Bay-Karaka B	11m 10s	3.62 NM
Tibbs Beach-Coxs Bay	45m 10s	14.10 NM
Whites Bay-Sandy Bay	37m 45s	11.37 NM
Sandy Bay-Little Bay	17m 13s	5.03 NM
View Bay- Shelly Bay	1h 14m	20.00 NM

## Modifier les noms d'enregistrement des trajets

Des noms génériques sont attribués aux trajets lors de leur création. Vous pouvez modifier le nom d'un trajet par un nom plus explicite. Pour cela, sélectionnez-le dans la liste d'historique, puis sélectionnez le nom dans la boîte de dialogue des détails de l'historique du trajet. La boîte de dialogue Nom de Trajet s'ouvre alors, vous permettant de modifier le nom du trajet.

Today's	
TRIP HISTORY	
Trip 1	14m 37s 4.39 NM
Ladies Bay-Karaka B	11m 10s 3.62 NM
Tibbs Beach-Coxs Bay	45m 10s 14.10 NM
Whites Bay-Sandy Bay	37m 45s 11.37 NM
Sandy Bay-Little Bay	17m 13s 5.03 NM
View Bay- Shelly Bay	1h 14m 20.00 NM

Trip History	
<b>Trip 1</b>	ti mar 31 2015 09:51 - 09:56
<b>Duration</b>	5m 29s
<b>Distance Traveled</b>	1.62 (NM)
<b>Speed</b>	Average: 17.7 (kn) Max: 20.0 (kn)
<b>Fuel Used</b>	0.039(L)
<b>Fuel Economy</b>	Average: 0.0277 (NM/L) Best: 0.0330 (NM/L)



# 8

## Pilote Auto

Si un calculateur de pilote automatique AC12N, AC42N, SG05 ou NAC-1 est connecté, la fonction Pilote Auto sera disponible dans le système.

Le système ne permet pas l'utilisation de plusieurs calculateurs de pilote automatique sur le réseau.

L'unité d'affichage détecte automatiquement le calculateur de pilote automatique disponible sur le réseau et affiche les paramètres, les options de configuration et d'utilisateur du calculateur connecté.

Un pilote automatique est conçu pour maintenir un cap précis dans diverses conditions de mer avec un minimum d'intervention à la barre.

## 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:** Un bouton physique de mise en Standby du pilote automatique doit être disponible. L'appareil NAC-1 est livré avec un bouton de mise en Standby ; les commandes compatibles avec un bouton de mise en Standby peuvent être utilisées avec les autres calculateurs de pilote automatique.

## Activation du pilotage automatique

Vous pouvez activer le pilote automatique via n'importe quelle fenêtre en sélectionnant le pilote automatique dans la barre Instruments, puis en sélectionnant le mode de votre choix dans le **boîtier de commande** du pilote automatique.

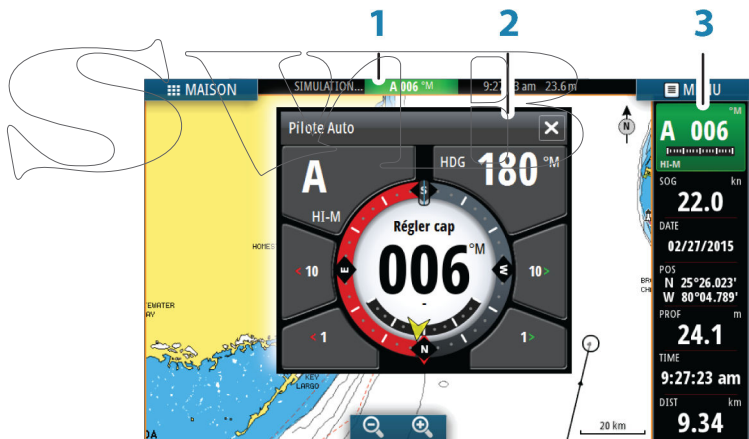


## Passage du mode automatique au pilotage manuel

Vous pouvez passer du pilotage automatique au mode STBY depuis n'importe quel mode de fonctionnement automatique dans la fenêtre contextuelle du pilotage automatique ou à l'aide du bouton de veille physique.

→ **Remarque:** Lorsque l'appareil est connecté à un système EVC via le SG05, vous pouvez prendre le contrôle manuel de la barre, même si vous êtes en mode de pilotage automatique. Reportez-vous au chapitre "Utilisation du pilote automatique dans un système EVC" à la page 94.

## Indication du mode Pilote Auto sur les pages



- 1 Indication de Pilote Auto dans la barre d'état
- 2 Fenêtre instantanée Pilote Auto
- 3 Vignette Pilote Auto dans la barre Instruments

## Indication du mode de pilotage automatique dans la barre État

La barre État affiche les informations du pilotage automatique tant qu'un calculateur de pilote automatique est connecté au réseau.

Les icônes sont incluses si le pilote automatique est passif ou verrouillé par une autre unité de commande de pilotage automatique.

## Fenêtre contextuelle de pilote automatique

Contrôlez le pilote automatique à partir de la fenêtre de pilotage automatique.

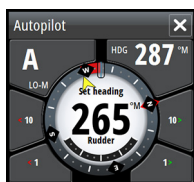
Cette fenêtre contextuelle occupe une position fixe dans la page et est disponible pour toutes les pages, sauf lorsque la fenêtre Pilote Auto est active.

Vous ne pouvez pas utiliser la fenêtre de fond ou son menu tant que la fenêtre contextuelle du pilote automatique est active.

Vous pouvez supprimer la fenêtre contextuelle d'une page en sélectionnant le **X** dans le coin supérieur droit. Vous pouvez l'afficher de nouveau en sélectionnant Pilote Auto dans la barre Instruments.

Les fenêtres contextuelles suivantes sont disponibles :

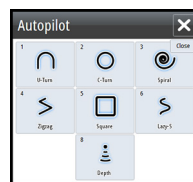
- Le **boîtier de commande du pilote automatique** indique le mode actuel, le cap, l'angle de la barre et plusieurs informations de pilotage, dépendant du mode de pilote automatique actif. Des réglages manuels pour définir un cap peuvent être effectués lorsque les indicateurs fléchés de tribord/bâbord sont allumés en rouge et vert.
- La **sélection de mode** comprend l'accès à la sélection de gabarit de virages.
- **Sélection de gabarit de virages**



Boîtier de commande du pilote automatique



Sélection de mode



Sélection de gabarit de virages



## Pilote Auto dans la barre Instruments

Vous pouvez afficher le pilotage automatique dans la barre Instruments.

Si la fenêtre contextuelle du pilotage automatique est désactivée, vous pouvez l'activer en sélectionnant la vignette correspondante dans la barre Instruments.

## La fenêtre Autopilot (Pilote automatique)

La fenêtre Pilote Auto permet d'afficher des données de navigation. Elle peut être affichée en plein écran ou sur une page multi-fenêtres.

Le nombre de champs de données compris dans la fenêtre du pilote automatique dépend de la taille de fenêtre disponible.



## Champs de données

La fenêtre Pilote Auto utilise les abréviations suivantes :

CTS	Cap à suivre
DTD	Distance restante à la destination
DTW	Distance au prochain waypoint
SOG	Vitesse par rapport au fond
COG	Cap par rapport au fond
XTE	Écart de route (L : gauche ou R : droit)

## Mode aperçu

Le pilote automatique dispose de plusieurs modes de navigation. Le nombre de modes et de fonctionnalités dont vous disposez dans ce

mode dépend du type de bateau et des informations disponibles en entrée, comme indiqué dans la liste suivante :

- **Veille**  
Mode Veille utilisé lorsque vous pilotez le bateau à la barre. Le compas et l'angle de barre s'affichent à l'écran.
- **NFU**  
Pilotage Non follow up (NFU, Direction assistée) où le mouvement de la barre est contrôlé par l'utilisation des touches bâbord et tribord dans la fenêtre contextuelle Pilot (Pilotage) ou par une autre unité NFU.
- **FU**  
Pilotage Follow-up (FU) où l'angle de la barre est défini à l'aide d'une autre unité FU.
- **AUTO**  
Mode de pilotage automatique où le cap défini est maintenu.
  - **Heading capture (Capture du cap)**  
Interrompt le virage et utilise l'affichage de compas instantané en tant que cap prédéfini.
  - **Motifs de virage**  
Exécute les virages du bateau d'après des gabarits de virages prédéfinis.
  - **Tacking (Virement de bord)**  
Disponible uniquement lorsque le type de bateau est défini sur Voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.  
Virement de bord d'après un angle défini.
- **No Drift (Sans dérive)**  
Mode de pilotage automatique dirigeant le bateau sur une ligne de cap droite en compensant la dérive.
  - **Contournement**  
Reprend le mode « No drift » (sans dérive) après un changement de cap.
- **NAV**  
Navigation. Dirige le bateau sur un waypoint spécifique ou le long d'une route.
- **VENT**  
Disponible uniquement lorsque le type de bateau est défini sur Voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Mode de pilotage automatique où le cap est modifié pour maintenir un angle de vent défini.

- **Virement de bord/Empannage**

Disponible uniquement lorsque le type de bateau est défini sur Voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Virement de bord/empannage avec angle de vent réel ou apparent comme référence.

- **Wind Nav**

Disponible uniquement lorsque le type de bateau est défini sur Voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Mode de pilotage automatique utilisant les données de vent et de GPS pour diriger le bateau sur un waypoint spécifique ou le long d'une route.

## Mode Standby (Veille)

Le mode Standby (STBY) est utilisé lorsque vous pilotez le bateau à la barre.

- Passez du pilotage automatique au mode STBY partir de n'importe quel emplacement en sélectionnant le bouton du mode **STBY** dans la fenêtre contextuelle du pilotage automatique.

## Direction assistée

En mode direction assistée, utilisez les boutons fléchés tribord et bâbord de la fenêtre contextuelle du pilote automatique pour contrôler la barre. La barre bouge tant que vous appuyez sur le bouton.

- Activez le mode direction assistée en sélectionnant le bouton tribord ou bâbord dans la fenêtre contextuelle lorsque le pilote automatique est en mode STBY ou FU.

Retournez au mode STBY en sélectionnant le bouton de mode STBY dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique.

## Pilotage Follow-up (FU)

→ **Remarque:** Le mode FU n'est disponible que si votre système comporte un OP40 ou tout autre dispositif similaire. Le GO XSE ne dispose pas d'un bouton rotatif.

En mode FU, le bouton rotatif vous permet de contrôler l'angle de la barre. Appuyez sur le bouton rotatif, puis tournez-le pour définir l'angle de la barre. La barre se rend à l'angle demandé et s'y arrête.

- Vous pouvez sélectionner le mode FU dans la fenêtre contextuelle du pilotage automatique
- **Remarque:** Si la fenêtre contextuelle du pilotage automatique est fermée ou si une boîte de dialogue d'alarme est activée sur l'unité qui contrôle le pilotage automatique en mode FU, le pilotage automatique commute automatiquement en mode STBY.

**⚠ Avertissement:** lorsque le pilotage FU est activé, vous ne pouvez pas prendre le contrôle manuel du gouvernail.

## Mode AUTO (compas automatique)

En mode AUTO, le pilote automatique émet les commandes de barre requises pour diriger le bateau automatiquement vers un cap prédéfini.

- Sélectionnez le mode AUTO à partir de la fenêtre contextuelle du pilotage automatique. Lorsque ce mode est activé, le pilotage automatique sélectionne le cap actuel du bateau comme cap prédéfini.

### Changement du cap prédéfini en mode AUTO

Réglez le cap prédéfini en utilisant les boutons fléchés Port/Starboard (Bâbord/Tribord) dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, ou en sélectionnant Heading (Cap) dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, puis en saisissant la valeur de cap souhaitée.

Un changement de cap se produit immédiatement. Le nouveau cap est maintenu jusqu'à ce qu'un nouveau cap soit défini.

## Capture du cap

Lorsque le bateau effectue un virage en mode AUTO, une réinitialisation instantanée du mode active la fonction de capture du cap. Le virage est alors automatiquement annulé et le bateau continue sur le cap indiqué par le compas dès que vous activez de nouveau le mode.

## Virement de bord en mode AUTO

→ **Remarque:** La fonction de virement de bord est disponible uniquement lorsque le système est configuré pour un bateau de type VOILIER dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning).



Les virements de bord ne devraient être entrepris que par vent debout. Essayez la fonction par mer calme et vent faible pour vous familiariser avec son comportement sur votre bateau. En raison de la grande variété de caractéristiques de bateau (du voilier de loisirs aux voiliers de compétition), les performances de la fonction de virement de bord peuvent être très différentes d'un bateau à un autre.

Le virement de bord en mode AUTO est différent qu'en mode VENT. En mode AUTO, l'angle de virement est fixe, tel que configuré par l'utilisateur. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "**Virement de bord en mode VENT**" à la page 88.

Vous pouvez lancer la fonction de virement de bord à partir du mode AUTO.

Lorsque la direction du virement de bord est sélectionnée, le pilote automatique change le cap actuel d'après l'angle de virement configuré.

Vous pouvez interrompre l'opération de virement de bord en sélectionnant la direction opposée, à condition que la boîte de dialogue du virement de bord soit ouverte. Lorsque la manœuvre est interrompue, le bateau retourne au cap précédent.

## Mode No Drift (Sans dérive)

Le mode NoDrift (Sans dérive) associe le pilotage automatique et les informations de positionnement du GPS.



Dans ce mode, le bateau est dirigé le long d'une route calculée dans une direction définie par l'utilisateur. Si le bateau dérive en s'écartant de la ligne de cap initiale en raison du courant et/ou du vent, il suit la ligne avec un angle de crabe.

1. Faites virer le bateau vers le cap souhaité
2. Activez le mode NoDrift. Le pilote automatique trace une ligne de cap invisible à partir de la position du bateau, d'après la direction en cours

Contrairement au mode AUTO (compas), le pilote automatique utilise désormais les informations de position pour calculer l'erreur transversale et maintient ainsi droite votre trace.

Pour réinitialiser la ligne de cap lorsque vous êtes en mode NoDrift (Sans dérive), utilisez les boutons de panneau fléchés de bâbord et tribord dans la fenêtre contextuelle de pilote automatique.

## Contournement

Si vous devez contourner un obstacle lorsque vous utilisez le mode NoDrift (sans dérive), vous pouvez régler le pilotage automatique sur STBY et piloter manuellement le bateau jusqu'à ce que vous ayez passé l'obstacle.

Si vous retournez au mode NoDrift dans les 60 secondes suivantes, vous pouvez choisir de reprendre la ligne de cap précédente.

Si vous ne répondez pas, la boîte de dialogue disparaît et le pilote automatique passe en mode NoDrift en prenant le cap actuel comme ligne de cap.

## Mode NAV

**▲ Avertissement:** Le mode **NAV** ne doit être utilisé qu'en eaux ouvertes.

Vous pouvez utiliser la fonction de pilotage automatique pour guider automatiquement le bateau vers un waypoint spécifique ou le long d'une route prédéfinie. Les informations de position reçues du GPS sont utilisées pour modifier le cap et guider le bateau le long de la route et vers le waypoint de destination.

→ **Remarque:** Pour que le pilotage soit satisfaisant, il faut que le GO XSE dispose d'informations de position valides. Le pilotage

automatique doit donc être testé et jugé satisfaisant avant que le mode NAV ne soit enclenché.

### Démarrer la navigation automatique

Lorsque vous commencez à naviguer sur une route ou vers un waypoint à partir d'une fenêtre de carte, il vous est demandé de configurer le pilotage en mode NAV. Si vous rejetez cette requête, vous pouvez démarrer le mode NAV à partir du menu Mode Pilote.

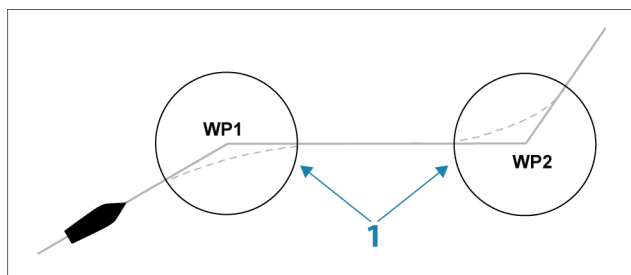
Lorsque vous démarrez le mode NAV, le pilotage automatique maintient automatiquement le bateau sur le segment.

Lorsque le bateau atteint le rayon d'arrivée d'un point de route, le pilotage automatique émet un avertissement sonore et affiche une boîte de dialogue contenant des informations sur le nouveau cap. Si l'angle du changement de cap requis pour atteindre le prochain waypoint est inférieur à la limite de changement de cap configurée, le pilotage automatique modifie automatiquement le cap. 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.

→ **Remarque:** Pour plus d'informations sur les paramètres de navigation, reportez-vous à la section "*Paramètres de navigation*" à la page 68.

### Rayon d'arrivée au waypoint

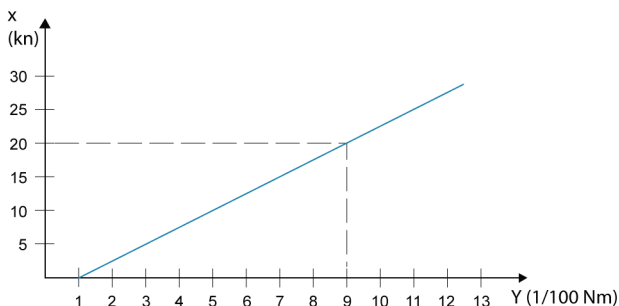
Le rayon d'arrivée définit le point auquel un virage est amorcé lorsque vous naviguez sur une route.



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.



**Axe des X** = Vitesse du bateau en nœuds

**Axe des Y** = Rayon d'arrivée, rayon en 1-100 Nm

Exemple : avec une vitesse de 20 nœuds, vous devez sélectionner un rayon de 0,09 Nm.

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

## Mode VENT

→ **Remarque:** Le mode WIND (VENT) n'est disponible que lorsque le système a été configuré pour une utilisation sur voilier dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique). Ce mode n'est pas disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Avant de passer en mode VENT, vous devez vérifier qu'une entrée valable d'un transducteur de vent est disponible.

Procédez comme suit pour lancer le pilotage en mode VENT ;

1. Basculez le pilote automatique en mode AUTO
2. Modifiez le cap du bateau jusqu'à ce que vous obteniez l'angle du vent que vous souhaitez maintenir
3. Sélectionnez l'indication de mode dans le contrôleur de pilotage automatique pour activer le menu de pilotage automatique et sélectionnez le mode VENT

Le cap à suivre (CTS) et l'angle du vent sont saisis à partir du cap au compas et du transducteur du vent à l'instant que vous sélectionnez le mode VENT. À partir de cet instant, le pilote automatique change le cap pour maintenir constant l'angle avec le vent.

## Virement de bord en mode VENT

→ **Remarque:** La fonction de virement de bord est disponible uniquement lorsque le système est configuré pour un bateau de type VOILIER dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Elle n'est pas disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.



Les virements de bord ne devraient être entrepris que par vent debout. Essayez la fonction par mer calme et vent faible pour vous familiariser avec son comportement sur votre bateau. En raison de la grande variété de caractéristiques de bateau (du voilier de loisirs aux voiliers de compétition), les performances de la fonction de virement de bord peuvent être très différentes d'un bateau à un autre.

Les virements de bord en mode VENT, contrairement au mode AUTO, sont exécutés en naviguant avec le vent vrai ou apparent en tant que référence. L'angle du vent réel devrait être inférieur à 90 degrés.

L'intensité du virage lors du virement de bord sera donnée par la durée du virement, configurée dans les paramètres de voiliers. La durée du virement de bord dépend également de la vitesse du bateau afin d'éviter la perte de vitesse pendant le virement de bord. Vous pouvez lancer la fonction de virement de bord à partir du mode VENT.

Lorsque vous amorcez le virement de bord, le pilote automatique change immédiatement le cap pour atteindre le même angle par rapport au vent, mais sur le bord opposé du bateau.

Vous pouvez interrompre l'opération de virement de bord en sélectionnant la direction opposée, à condition que la boîte de dialogue du virement de bord soit ouverte. Lorsque la manœuvre est interrompue, le bateau retourne au cap précédent.

## Empannage

Les empannages sont possibles lorsque l'angle du vent réel est supérieur à 120°.

Le temps nécessaire pour réaliser un empannage est déterminé par la vitesse du bateau et doit être le plus court possible.

### Prévention de virements de bord et d'empannages

Vous devriez utiliser le pilote automatique avec prudence lorsque vous naviguez par vent de travers ou en louvoyant.

Si les voiles sont mal équilibrées en naviguant par vent de travers, les forces axiales exercées par les voiles sur le mat peuvent pousser le bateau « dans le vent ». Si l'angle par rapport au vent devient inférieur à l'angle minimum spécifique du bateau, la poussée des voiles disparaît soudainement et le bateau perd sa vitesse. La barre est moins efficace et le bateau devient alors difficile à manœuvrer.

La fonction de prévention de virements de bord du mode VENT a été spécialement mise en place pour éviter de telles situations. La fonction réagit immédiatement lorsque l'angle du vent apparent présente une infériorité de 5° par rapport à l'angle minimum configuré ; une commande de barre est alors émise.

Par vent arrière, il est difficile de manœuvrer le bateau puisque les vagues arrivent alors de côté ou de l'arrière. Les vagues peuvent forcer le bateau dans un empannage involontaire, ce qui représente un danger tant pour les membres de l'équipage que pour le mât.

La fonction de prévention d'empannages est activée lorsque l'angle du vent apparent devient supérieur à 175° ou s'il s'oppose à l'angle du vent configuré. Une commande de barre est alors émise afin d'empêcher un empannage involontaire.

Les fonctions de prévention de virements de bord et d'empannages involontaires ne constituent pas une garantie contre les situations dangereuses. Si l'efficacité de la barre et/ou de l'unité de puissance n'est pas appropriée, des situations dangereuses risquent de survenir. Soyez particulièrement attentif dans de telles situations.

## Mode WIND Nav.

→ **Remarque:** Le mode **WIND Nav.** n'est disponible que lorsque le système a été configuré pour une utilisation sur voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Ce mode n'est pas disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

En mode Wind Nav, le pilote automatique dirige le bateau en fonction des données relatives au vent et à la position.

Dans ce mode, le pilote automatique calcule le changement de cap initial nécessaire pour naviguer vers le waypoint actif en prenant également en compte la direction actuelle du vent dans ses calculs.

## Pilotage par gabarit de virages

Le pilote automatique comprend un nombre de fonctions de pilotage par gabarit de virages lorsque le pilote est en mode AUTO.



→ **Remarque:** L'option d'exécution de virage n'est pas disponible si le type de bateau est défini sur VOILIER dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning). Dans ce cas, elle est remplacée par la fonction de virement/empannage.

### Entamer un virage

Pour amorcer le virage, sélectionnez l'icône de virage correspondante, puis choisissez les options Bâbord et Tribord dans la boîte de dialogue de virage pour sélectionner la direction du virage.

### Arrêter le virage

Vous pouvez arrêter le virage à partir de la boîte de dialogue de virage.

Pendant un virage, vous pouvez à tout moment sélectionner **Pilote en Stby** dans la boîte de dialogue Contrôles système pour revenir au mode STBY et reprendre le pilotage manuel.

### Variables de virage

Les options de virage, à l'exception du virage en cercle complet, disposent de paramètres que vous pouvez modifier avant et pendant l'exécution du virage.

### Demi-tour

Le Demi-tour (U-turn) change le cap actuel de 180° dans la direction opposée.

Le taux de giration est identique aux paramètres de la Rate limit. Ce paramètre ne peut être modifié pendant l'exécution du virage.

→ **Remarque:** Reportez-vous au manuel d'installation du GO XSE pour plus d'informations sur les paramètres de la Rate Limit.

## Rotation circulaire

Permet de faire faire un cercle au bateau.

Vous pouvez modifier l'intensité du virage dans la boîte de dialogue de virage avant et pendant l'exécution du virage. Si vous augmentez l'intensité du virage, le bateau exécute un cercle plus petit.

## Virage en spirale

Le bateau exécute un virage en spirale avec un rayon croissant ou décroissant. Vous devez définir le rayon initial avant l'exécution du virage et le changement par tour pendant celui-ci. Si le changement par tour est configuré sur zéro, le bateau décrit des cercles. Des valeurs négatives entraînent un rayon décroissant et des valeurs positives entraînent un rayon croissant.

## Virages en zigzags

Permet de faire faire des virages en zigzags au bateau.

Pour naviguer selon un déplacement en zigzags, vous devez définir le changement de cap avant d'amorcer le virage.

Pendant la manœuvre, vous pouvez modifier le cap principal, l'angle de changement de cap et la longueur du segment.

## Virage en carré

Le bateau décrit des virages à 90° après avoir progressé sur une distance prédéfinie.

Pendant l'exécution de la manœuvre, vous pouvez à tout moment modifier le cap principal et la distance afin d'avancer ou de reculer le prochain virage à 90°.

## Virage en lacets

Le bateau décrit une route sinueuse autour du cap principal.

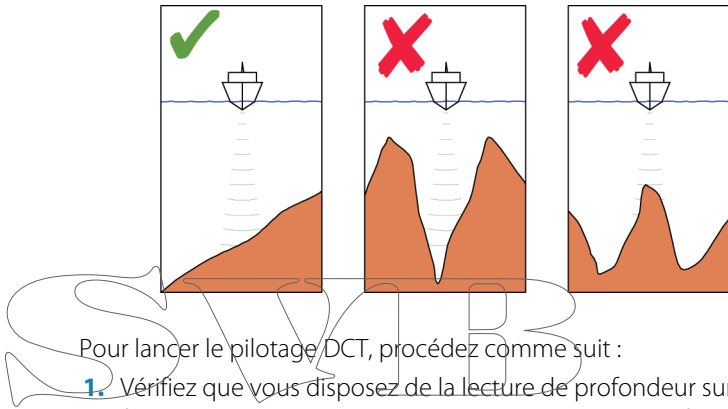
Vous pouvez définir le changement de cap avant d'entamer la manœuvre.

Durant le virage, vous pouvez modifier le cap principal, le changement de cap et le rayon de virage depuis la boîte de dialogue de virage.

## Suivi de ligne de sonde, DCT™

Si le système reçoit des informations du Sondeur, le pilote automatique peut être configuré pour suivre la ligne de sonde.

**⚠ Avertissement:** N'utilisez cette fonction 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.



Pour lancer le pilotage DCT, procédez comme suit :

1. Vérifiez que vous disposez de la lecture de profondeur sur votre fenêtre ou sur un autre instrument de mesure de profondeur.
2. Manœuvrez le bateau vers la profondeur à suivre et alignez-le sur la ligne de sonde.
3. Activez le mode **AUTO**, sélectionnez le pilotage de la ligne de sonde et surveillez la lecture de profondeur.
4. Sélectionnez l'option Port (Bâbord) ou Starboard (Tribord) dans la boîte de dialogue de virage pour lancer le pilotage de la ligne de sonde de façon à suivre la pente de fond à tribord ou bâbord :

Les paramètres suivants sont disponibles pour le suivi de ligne de sonde :

### Gain profondeur

Ce paramètre détermine le rapport entre l'angle de commande et l'écart de la ligne de sonde sélectionnée. Plus la valeur du gain de profondeur est élevée, plus la barre est appliquée.

Si la valeur est trop petite, 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 sur-compenser et le pilotage est instable.

### Angle transversal de contour (CCA)

Le CCA est un angle ajouté au ou déduit du cap prédéfini.

Ce paramètre permet de faire serpenter le bateau autour de la profondeur de référence.

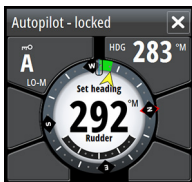
Plus le CCA est élevé, plus les écarts sont importants. Si vous définissez le CCA sur zéro, le bateau ne serpente pas.

## Utilisation du GO XSE dans un système AP24/AP28

### Transfert de commande

Si votre appareil GO XSE est connecté à un système de pilotage automatique incluant une unité de contrôle AP24 ou AP28, il faut savoir qu'il ne peut y avoir qu'une seule unité de contrôle active en même temps. Une unité de contrôle inactive est indiquée par une case avec une croix dans la fenêtre contextuelle de commande du pilote automatique.

Vous pouvez prendre les commandes d'une unité de contrôle inactive en sélectionnant le mode dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, puis en confirmant le mode actif.



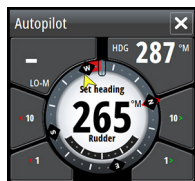
### Verrouillage des postes distants

Les unités AP24/AP28 comportent une fonction de verrouillage distant qui permet de verrouiller les autres unités de contrôle. Une unité de contrôle verrouillée est indiquée par un symbole de clé dans la fenêtre contextuelle de commande du pilote automatique.

Lorsque la fonction de verrouillage distant est activée sur une unité de contrôle AP24/AP28, seule l'unité active permet de commander. Il ne peut y avoir aucun transfert de commande vers GO XSE ou d'autres unités de contrôle du pilote automatique du système.

Vous ne pouvez déverrouiller les postes distants qu'à partir de l'unité de commande AP24/AP28.

## Utilisation du pilote automatique dans un système EVC

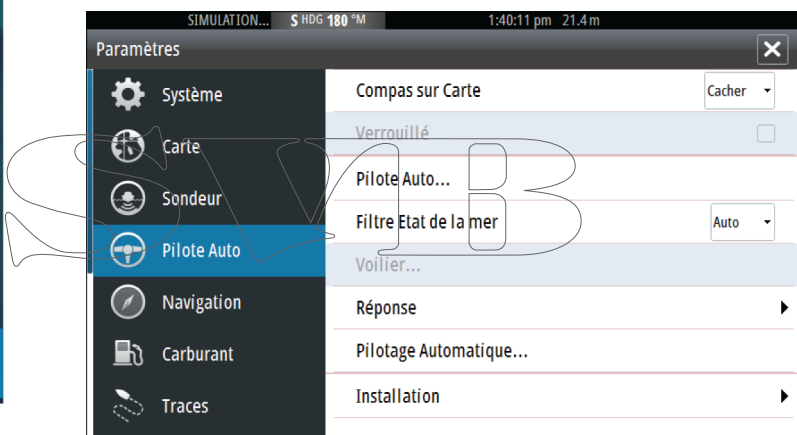
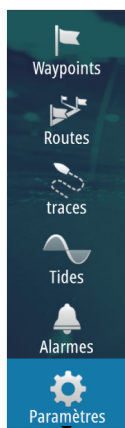


Lorsque l'appareil GO XSE est connecté à un système EVC via le SG05, vous pouvez prendre le contrôle manuel de la barre, même si vous êtes en mode de pilotage automatique.

Dans la fenêtre contextuelle du pilote, l'indicateur de mode est remplacé par un tiret indiquant la prise de contrôle sur EVC.

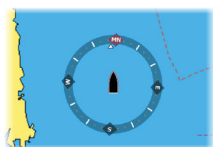
Le système revient au contrôle du GO XSE en mode Standby (Veille) si aucune commande de gouvernail n'est émise par le système EVC dans un laps de temps prédéfini.

## Réglages du pilote automatique



→ **Remarque:** Les options affichées sur la boîte de dialogue Réglages du pilote automatique (Autopilot settings) varient selon le calculateur de pilote automatique connecté.

### Compas sur carte



Vous pouvez choisir 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.

## Verrouillage de la fonction de pilotage automatique à partir d'une unité

Vous pouvez verrouiller une unité GO XSE afin d'éviter tout fonctionnement non autorisé du pilote automatique. Le verrouillage de l'unité est indiqué par un symbole de clé et par une indication écrite dans la fenêtre contextuelle. Aucun mode automatique ne peut être sélectionné à partir d'une unité verrouillée.

→ **Remarque:** La fonction de verrouillage n'est pas disponible sur une unité qui assure le pilotage automatique !

Si le GO XSE fait partie d'un système AP24/AP28, le pilotage automatique des autres unités de commande du pilotage automatique peut être verrouillé à partir de l'unité de contrôle AP24/AP28.

## Filtre État de la mer (Seastate)

→ **Remarque:** Cette option n'est pas disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Le filtre État mer permet de réduire la sensibilité du pilote automatique et l'activité du gouvernail par mer agitée. Les options de réglage sont les suivantes :

- **OFF**  
Le Filtre état mer est désactivé. Il s'agit du réglage par défaut.
- **AUTO**  
Réduit la sensibilité du pilote automatique et l'activité du gouvernail au moyen d'un processus adaptateur. La configuration AUTO est recommandée si vous souhaitez utiliser le filtre État mer (Seastate).
- **MANUEL**  
Lié à la réponse de la barre dans les paramètres de contrôle décrits précédemment. Vous pouvez l'utiliser pour trouver manuellement le compromis optimal entre le maintien du cap et une activité réduite de la barre dans des conditions de mer forte mais stable.

## Paramètres de navigation

→ **Remarque:** Les réglages relatifs aux paramètres de navigation ne sont disponibles que dans le cas où le type de bateau est défini sur Voilier dans la boîte de dialogue Mise en service du pilote automatique (Autopilot Commissioning) et ne sont pas disponibles pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

### Durée du virement

En mode VENT, l'intensité du virage (temps nécessaire pour exécuter un virement de bord) peut être modifiée. Cela permet aux navigateurs solitaires de s'occuper des voiles et des réglages lors d'un virement de bord.

Les changements de cap, sans virement de bord, sont également exécutés d'après une vitesse angulaire de giration définie.

### Angle de virement

Cette valeur est utilisée pour déterminer le changement de cap en cas de virement de bord en mode AUTO. Si vous appuyez sur les indicateurs bâbord ou tribord dans la fenêtre instantanée du pilote automatique, le cap est modifié en fonction de cette valeur.

### Fonction Vent

Lorsque la fonction Vent s'exécute en mode AUTO, le pilote automatique sélectionne automatiquement le pilotage en Vent apparent ou en Vent réel. La valeur par défaut AUTO est recommandée pour la croisière.

En naviguant par vent arrière, le bateau « surfe » sur les vagues. Cela peut entraîner des changements significatifs de vitesse ainsi que des changements importants de l'angle du vent apparent. Pour cette raison, le pilote automatique utilisera la configuration de vent réel, contrairement au vent apparent en naviguant par vent de travers ou en louvoyant.

Barrer d'après le vent apparent est préférable si vous souhaitez atteindre un maximum de vitesse. Le pilote automatique essaiera de maintenir un angle de vent apparent constant, afin d'obtenir une poussée maximale sous une allure donnée des voiles.

En naviguant sur des eaux renfermées, l'angle du vent apparent peut changer soudainement à cause de rafales de vent. Il pourrait alors être préférable de naviguer d'après le vent réel.

## Optimisation VMG

Vous pouvez optimiser le VMG (Velocity Made Good) au vent. Lorsqu'elle est sélectionnée, cette fonction est active pendant 5 à 10 minutes après qu'un nouvel angle de vent ait été défini et uniquement si vous naviguez par vent de travers.

## Pilotage Layline

Le pilotage « Layline » peut être très utile en navigation. L'erreur transversale (XTE) du navigateur garde le bateau sur la ligne de tracé. Si l'écart de route du navigateur dépasse 0,15 mille nautique, le pilote automatique calcule la layline et la trace vers le prochain waypoint.

## Réponse

→ **Remarque:** Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1. Le calculateur NAC-1 utilise les paramètres de la réponse de la barre.

Par défaut, le système change d'ensemble de paramètres Haut/Bas d'après la vitesse (bateaux à moteur) ou d'après la vitesse et le vent (voiliers). Vous pouvez toutefois sélectionner manuellement l'ensemble de paramètres à utiliser.

Lorsqu'une entrée de vitesse n'est pas disponible, il est nécessaire de sélectionner un ensemble Haut ou Bas.

Vous avez la possibilité d'affiner le réglage de chacun des deux ensembles de paramètres (HI/LO). Le niveau 4 est le niveau par défaut, avec des valeurs de paramètres déterminés par la fonction de réglage automatique. Si un réglage automatique n'est pas réalisé (non recommandé), les paramètres du niveau 4 adoptent les valeurs par défaut de l'usine.

Un niveau de réponse bas réduit l'activité de la barre et assure un pilotage plus « en souplesse ».

Un niveau de réponse élevé augmente l'activité du safran et offre un pilotage plus « serré ». Un niveau de réponse trop élevé provoque une marche « sinueuse » du bateau.

## Pilote Auto

→ **Remarque:** Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Cette option affiche une vue d'ensemble de tous les paramètres de pilotage automatique et vous permet de régler les paramètres le cas échéant.

Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'installation du système GO XSE .

## Installation

→ **Remarque:** Non disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Utilisé pour l'installation et le « Commissioning » du pilote automatique. Reportez-vous au manuel d'installation du système GO XSE .

## Commissioning (Mise en service)

→ **Remarque:** Uniquement disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

Utilisée pour la mise en service de la barre ou du capteur d'angle de barre virtuel.



## Réponse pilote

→ **Remarque:** Uniquement disponible pour les calculateurs de pilote automatique NAC-1.

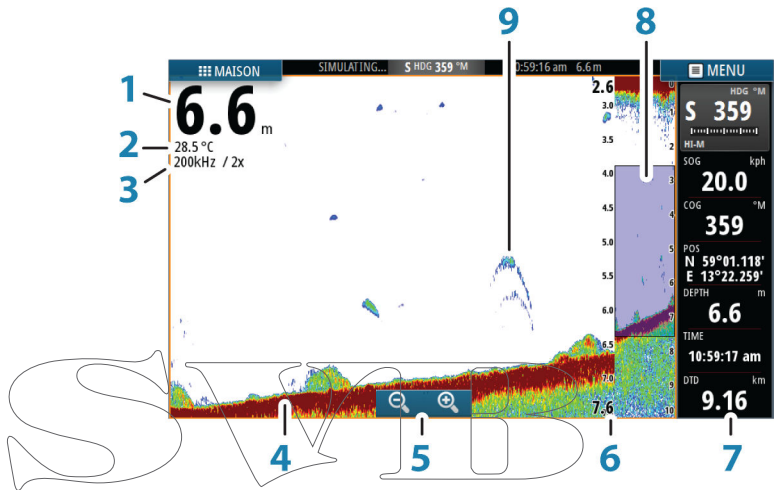
Utilisée pour augmenter/réduire la sensibilité de pilotage. Un niveau de réponse bas réduit l'activité de la barre et assure *un pilotage* plus « en souplesse ». Un niveau de réponse élevé augmente l'activité de la barre et offre *un pilotage* plus « serré ». Un niveau de réponse trop élevé peut produire des mouvements en lacet du bateau.

# 9

## Sondeur

La fonction Sondeur fournit un aperçu de l'eau et du fond marin sous votre bateau pour vous permettre de détecter les poissons et d'examiner la structure du fond de la mer.

### Image de la Sondeur



- 1 Profondeur
- 2 Température
- 3 Fréquence et échelle du zoom
- 4 Fond
- 5 Boutons de zoom
- 6 Échelle de profondeur
- 7 Fenêtre Instruments
- 8 Colonne de zoom
- 9 Échos de poisson

\* Éléments de la Sondeur en option.

### Zoom sur l'image

Vous pouvez zoomer sur l'image :

- en utilisant les boutons de zoom (+ ou -)

Le niveau de zoom s'affiche en haut à gauche de l'image.

Lorsque vous effectuez un zoom avant, le fond marin reste affiché près du bas de l'écran, que ce soit en mode Échelle Auto ou Échelle manuelle.

Si l'échelle est configurée sur une valeur considérablement inférieure à la profondeur actuelle, l'unité n'est pas en mesure de trouver le fond marin lorsque vous utilisez le zoom.

Si le curseur est actif, l'unité effectue un zoom avant à l'endroit de son pointage.

### **Barre de Zoom**

La barre de Zoom 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**

Le curseur peut servir à mesurer la distance d'une cible, marquer une position et sélectionner des cibles.

Par défaut, le curseur n'apparaît pas 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 s'active.

Pour supprimer les éléments du curseur et le curseur de la fenêtre, sélectionnez l'option de menu **Effacer curseur**.

### **Goto Curseur**

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Cursor** dans le menu.

### **La 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.



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 l'objet souhaité pour afficher les informations correspondantes.

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 la position de deux points sur l'image.

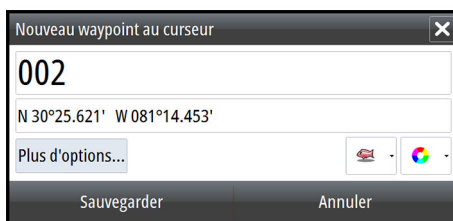
1. Positionnez le curseur sur le point à partir duquel vous voulez mesurer la distance
2. Démarrez la fonction de mesure à partir du menu
3. Placez le curseur sur le second point de mesure
  - Une ligne est alors tracée entre les points de mesure et la distance apparaît dans la fenêtre Informations curseur (Cursor Information)
4. Continuez à sélectionner de nouveaux points de mesure si nécessaire

Vous pouvez utiliser le menu pour repositionner le point de départ et d'arrivée tant que la fonction de mesure est activée.

Si vous sélectionnez **Fin Mesure**, l'image poursuit son défilement normal.

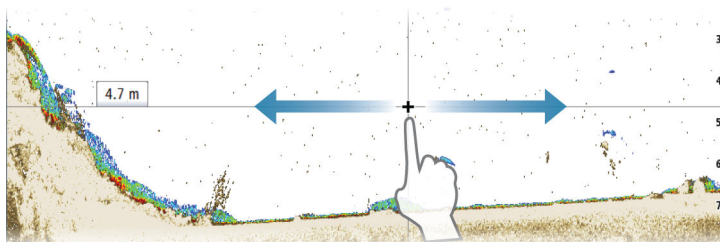
## Sauvegarder des waypoints

Vous pouvez sauvegarder un waypoint à un emplacement sélectionné en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en sélectionnant l'option Nouveau waypoint du menu.



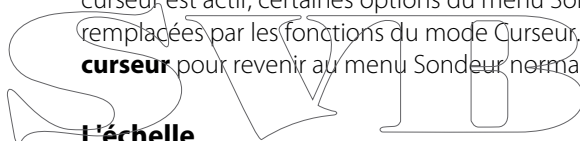
## Affichage de l'historique

Vous pouvez visualiser l'historique du sondeur en déplaçant l'image. Pour poursuivre le défilement normal, sélectionnez l'option de menu **Restaurer curseur**.



## Configuration de l'image

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



### L'échelle

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

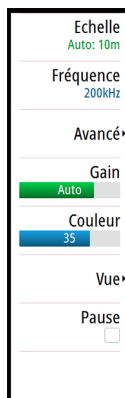
### Fréquence

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

Vous pouvez afficher simultanément deux fréquences à la fois en sélectionnant les doubles fenêtres du Sondeur à la page **Accueil (Home)**.

La fréquence représente la « tonalité » transmise par la sonde. Les sondes sont conçues pour fonctionner sur différentes fréquences car chacune d'entre elles présente des qualités différentes.

- Une basse fréquence, de 50 kHz par exemple, permet d'aller en profondeur. Elle génère un large cône de détection mais est un peu 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.

## Gain

Le gain contrôle la sensibilité. Plus vous augmentez le gain, plus l'image est détaillée. Cependant, une valeur de gain trop élevée pourrait introduire des interférences dans l'image. Si la valeur du gain est trop faible, certains échos pourraient ne pas être affichés.

### Gain Auto

La fonction Gain Auto maintient la sensibilité à un niveau approprié dans la plupart des conditions. En mode Gain Auto, vous pouvez configurer un décalage positif ou négatif qui sera appliqué au gain auto.

## Couleur

Des couleurs différentes sont assignées aux échos puissants ou faibles pour indiquer la différence de puissance du signal. Les couleurs appliquées dépendent de la palette que vous sélectionnez. Plus vous augmentez le paramètre d'intensité des couleurs, plus les échos sont nombreux à figurer dans la couleur des échos puissants de la gamme.

## Options Downscan

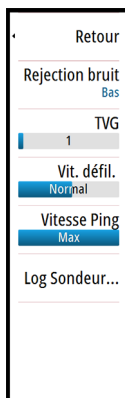
Permet d'accéder à des options de définition de l'image DownScan. Cette option de menu est disponible lorsque Overlay downscan est sélectionné dans la boîte de dialogue de réglage de l'écho. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Réglages du sondeur*" à la page 110.

## Mise en pause de l'image

Vous pouvez mettre en pause l'image afin de l'examiner.

Cette fonction est très utile lorsque vous souhaitez positionner avec précision un waypoint sur l'image ou si vous utilisez le curseur pour mesurer la distance entre 2 éléments de l'image.

Lorsque l'option Pause est activée, le Sondeur cesse d'envoyer une requête Ping à la sonde. Le système ne collecte pas les données du Sondeur lorsqu'il est ainsi mis en pause.



## Options avancées

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

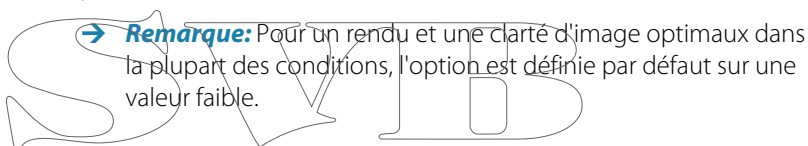
### Rejection bruit

Des interférences provenant des pompes de fond de cale, de vibrations du moteur, de bulles d'air, etc., peuvent brouiller l'image du sondeur.

Les options de filtrage de bruit permettent de filtrer les interférences et de réduire la quantité de parasites à l'écran.

### TVG

L'action des vagues, des sillages et des inversions de température peut brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Gain variant avec le temps (Time Variable Gain ou TGV) réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.



### Vit. défil.

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.

### Vitesse Ping

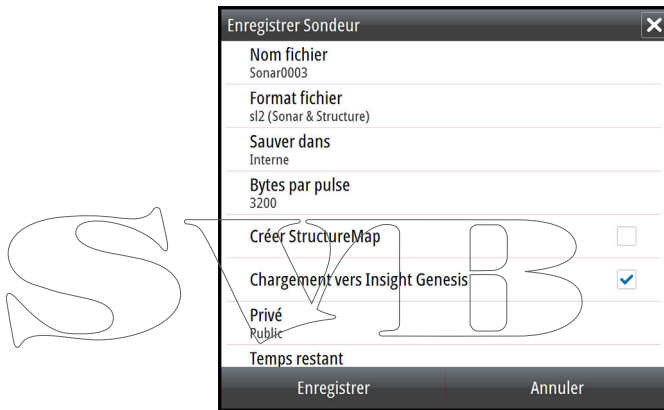
L'option Vitesse Ping permet de configurer la vitesse à laquelle la sonde transmet le signal dans l'eau. Par défaut, la vitesse Ping est définie sur la valeur maximale. Il peut être nécessaire d'ajuster la vitesse Ping pour limiter les interférences ou pour l'adapter à des conditions de pêche spécifiques.

# Démarrer l'enregistrement des données de log

Vous pouvez commencer à enregistrer les données d'historique et les sauvegarder en interne dans l'appareil ou sur une carte introduite dans le lecteur de carte de l'appareil.

La fonction d'enregistrement est activée à partir de l'option de menu **Avancé**.

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.



## Nom fichier

Spécifiez un nom pour l'enregistrement (log).

## Format de fichier

Sélectionnez un format de fichier dans le menu déroulant, slg (Sondeur uniquement), xtf (DownScan uniquement\*) ou sl2 (Sondeur et DownScan).

→ **Remarque:** Le format XTF est réservé à une utilisation avec des outils de visualisation de Sondeur tiers uniquement.

## Save to (Enregistrer dans)

Permet d'indiquer si l'enregistrement doit être effectué en interne ou sur une carte mémoire insérée dans le lecteur de carte.

## Bytes par pulse

Sélectionnez le nombre d'octets par seconde à utiliser lors de l'enregistrement du fichier journal. Un nombre d'octets plus élevé permet d'obtenir une meilleure résolution mais augmente la taille du fichier enregistré par rapport à un nombre inférieur d'octets.

## Création d'une StructureMap

Si StructureScan est disponible sur le réseau, vous pouvez convertir les journaux .sl2 au format StructureMap (.smf) à la fin de l'enregistrement. Le fichier journal peut également être converti au format StructureMap à partir de l'option Fichiers.

## Chargement vers Insight Genesis

Si vous êtes connecté à un point d'accès sans fil, les fichiers sont transmis vers Insight Genesis une fois l'enregistrement terminé. Pour obtenir des informations sur les points d'accès sans fil, reportez-vous à la section "*Connexion sans fil*" à la page 130.

## Privé

Si le compte Genesis Insight sélectionné le permet, vous pouvez choisir de définir les fichiers d'historique enregistrés comme étant privés ou publics dans Insight Genesis.

## Time remaining (Temps restant)

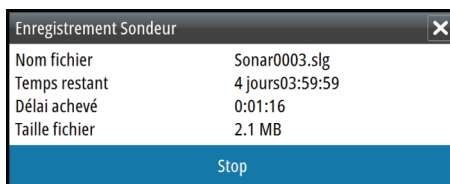
Affiche le temps alloué restant qui est disponible pour les enregistrements.

## Arrêt de l'enregistrement des données du log

Sélectionnez **Stop** dans la boîte de dialogue Enregistrement Sondeur pour arrêter complètement l'enregistrement de toutes les données du module sondeur.

→ **Remarque:** Si vous avez sélectionné l'option **Chargement vers Insight Genesis** et que vous êtes connecté à un point

d'accès sans fil, vos fichiers enregistrés sont transmis à Insight Genesis lorsque vous sélectionnez l'option **Stop**.



Enregistrement Sondeur	
Nom fichier	Sonar0003.slg
Temps restant	4 jours03:59:59
Délai achevé	0:01:16
Taille fichier	2.1 MB

Stop

## Visualisation des données enregistrées du sondeur

Les fichiers de sonde enregistrés en interne et en externe peuvent être visualisés lorsque l'option d'affichage de l'historique de la sonde est sélectionnée dans la boîte de dialogue de réglage de l'écho. Reportez-vous à la section "*Réglages du sondeur*" à la page 110.

Le fichier journal s'affiche sous forme d'image mise en pause. Vous pouvez contrôler le défilement et l'affichage à l'aide de l'option de menu Rejouer (Replay).

Vous pouvez utiliser le curseur de l'image rejouée, puis créer un panorama de l'image comme sur une image sondeur normale.

Si un ou plusieurs canaux ont été enregistrés dans le fichier d'écho sélectionné, vous pouvez sélectionner le canal à afficher.

Vous pouvez quitter le mode Rejouer (Replay) en sélectionnant le symbole **X** situé en haut à droite de l'image rejouée.

## Options d'affichage du module sondeur



## Options d'affichage partagé

### 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. Dans le menu déroulant, vous pouvez sélectionner une puissance de zoom allant jusqu'à 8x avec les touches **+/-**, ou avec les boutons de zoom (**+** ou **-**).

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.

### Suivi Fond

Le mode Suivi Fond est utile lorsque vous souhaitez afficher les échos à côté du fond marin. 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.

### Palettes

Vous pouvez faire votre choix parmi plusieurs palettes d'affichage optimisées pour différentes conditions de pêche.

### 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 Sondeur.

### Ligne de fond

Une ligne de fond peut être ajoutée au fond pour faciliter la distinction entre le fond et les poissons et autres structures.

### A-scope



Le A-scope est un affichage des échos en temps réel tels qu'ils apparaissent sur la fenêtre. La force de l'écho réel est indiquée à la fois par sa largeur et par l'intensité de sa couleur.

### Barres de Zoom

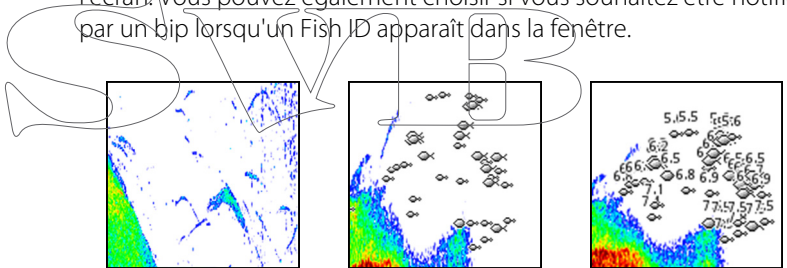
Les barres de zoom affichent l'échelle agrandie sur une fenêtre partagée avec la vue zoomée.

Les barres de zoom de l'échelle situées à droite de l'écran indiquent l'échelle qui est agrandie et affichée sur le côté gauche. 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.

Vous pouvez déplacer les barres de zoom sur le côté droit, vers le haut ou vers le bas, afin que l'image de gauche affiche différentes profondeurs de la colonne d'eau.

### Fish ID

Vous pouvez choisir la manière dont les échos s'afficheront sur l'écran. Vous pouvez également choisir si vous souhaitez être notifié par un bip lorsqu'un Fish ID apparaît dans la fenêtre.



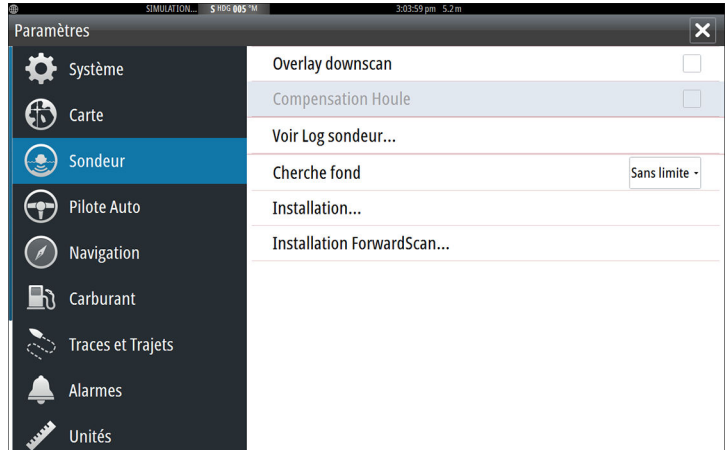
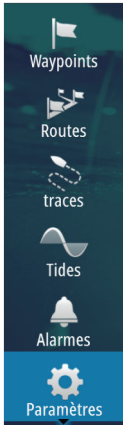
*Échos traditionnels de poissons*

*Symboles de poisson*

*Symboles de poissons et indication de profondeur*

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

# Sondeur réglages



## Overlay downscan

Lorsqu'une sonde HDI avec DownScan est connectée à votre système, vous pouvez superposer des images DownScan sur l'image Sondeur normale.

Lorsqu'il est activé, le menu Sondeur se développe pour proposer les options DownScan de base.

### Voir Sondeur Log

Utilisé pour consulter les enregistrements de la Sondeur . Le fichier s'affiche sous forme d'image mise en pause et vous pouvez contrôler le défilement et l'affichage à partir du menu.

Vous pouvez utiliser le curseur sur l'image, mesurer la distance et définir des options d'affichage comme sur une image de Sondeur en direct. Si un ou plusieurs canaux ont été enregistrés dans le fichier de Sondeur sélectionné, vous pouvez sélectionner le canal à afficher.

Vous pouvez quitter la fonction d'affichage en sélectionnant le **X** dans le coin supérieur droit.

## **Cherche fond**

Le bruit peut provoquer des recherches du Sondeur à des profondeurs invraisemblables.

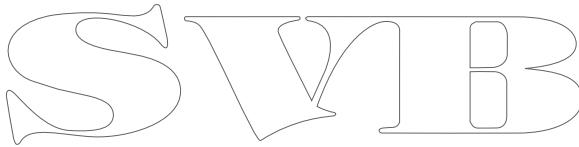
En définissant manuellement la fonction Cherche fond, le système affiche les échos reçus d'objets situés dans l'échelle de profondeur définie.

## **Installation**

Utilisés pour l'installation et la configuration. Reportez-vous au manuel d'installation du système GO XSE .

## **Installation ForwardScan**

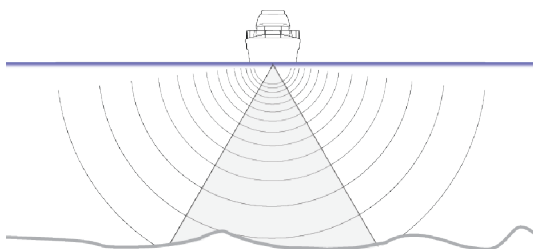
Utilisée pour l'installation et la configuration de la sonde ForwardScan. Reportez-vous à la section "*Configuration de ForwardScan*" à la page 127.



# 10

## StructureScan

StructureScan HD utilise des fréquences élevées pour produire une image du fond marin en haute résolution.

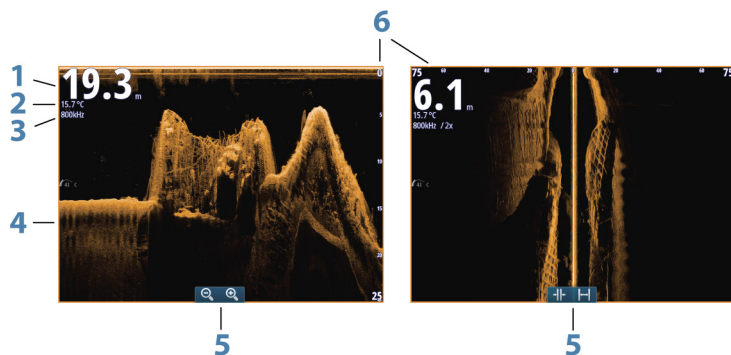


### L'image StructureScan

#### Vue

La fenêtre StructureScan peut être configurée en tant qu'image DownScan ou en tant que balayages latéraux gauche/droite.

L'image DownScan peut également être ajoutée en tant que superposition sur l'image traditionnelle. Sondeur image.



- 1 Profondeur
- 2 Température
- 3 Fréquence
- 4 Fond

- 5 Icônes de zoom (DownScan) / échelle (SideScan)
- 6 Échelle d'affichage

## Zoom sur l'image StructureScan

Vous pouvez zoomer sur une image StructureScan :

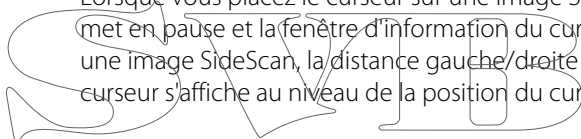
- en utilisant les icônes de la fenêtre de zoom
- en rapprochant ou éloignant deux de vos doigts sur l'écran

## Utilisation du curseur sur la fenêtre StructureScan

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

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

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



### Goto Curseur

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Cursor** dans le menu.

### La 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.

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 l'objet souhaité pour afficher les informations correspondantes.

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 la position de deux points sur l'image.

1. Positionnez le curseur sur le point à partir duquel vous voulez mesurer la distance
2. Démarrez la fonction de mesure à partir du menu
3. Placez le curseur sur le second point de mesure
  - Une ligne est alors tracée entre les points de mesure et la distance apparaît dans la fenêtre Informations curseur (Cursor Information)
4. Continuez à sélectionner de nouveaux points de mesure si nécessaire

Vous pouvez utiliser le menu pour repositionner le point de départ et d'arrivée tant que la fonction de mesure est activée.

Si vous sélectionnez **Fin Mesure**, l'image poursuit son défilement normal.

## Sauvegarder des waypoints

Vous pouvez sauvegarder un waypoint à un emplacement sélectionné en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en sélectionnant l'option Nouveau waypoint du menu.

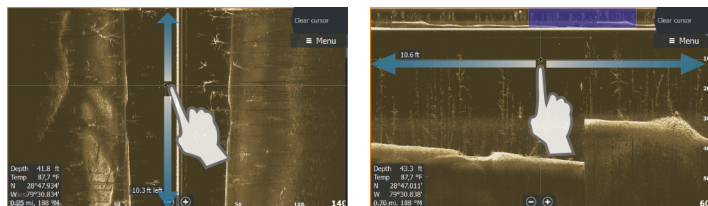


## Visualisation de l'historique StructureScan

À chaque fois que le curseur est actif sur une fenêtre StructureScan, la barre de défilement s'affiche également. La barre de défilement affiche l'image que vous êtes en train de visualiser par rapport à l'historique complet de l'image StructureScan enregistré. En fonction de la vue sélectionnée, la barre de défilement se trouve tout à droite (SideScan) ou en haut de l'écran (Downscan).

Vous pouvez créer un panorama de l'historique de l'image en faisant glisser le curseur vers le haut/bas (SideScan) ou vers la gauche/droite (DownScan).

Pour poursuivre le défilement normal de StructureScan, appuyez sur **Restaurer curseur**.



## Configuration de l'image StructureScan

### Échelle

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

#### Échelle automatique

Si l'échelle est configurée sur Auto, le système configure automatiquement l'échelle en fonction de la profondeur de l'eau.

### Niveaux d'échelle prédéfinis

Vous pouvez choisir parmi plusieurs niveaux d'échelle prédéfinis.

### Fréquences de StructureScan

StructureScan prend en charge deux fréquences. La fréquence 455 kHz permet une échelle et une qualité d'image idéales dans la plupart des cas, tandis que la fréquence 800 kHz est utilisée pour obtenir un niveau de détail plus élevé dans les zones de hauts-fonds.

### Contraste

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

Pour ajuster le réglage du contraste :



1. Sélectionnez l'icône de contraste ou activez l'option de contraste dans le menu pour afficher la barre de réglage des couleurs.
2. Faites glisser la barre vers le haut ou le bas pour obtenir le contraste désiré ou sélectionnez **Contraste auto**.

→ **Remarque:** Nous vous recommandons d'utiliser le réglage **Contraste auto**.

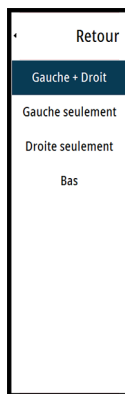
## Palettes

Vous pouvez faire votre choix parmi plusieurs palettes d'affichage optimisées pour différentes conditions de pêche.

## Vue

Vous pouvez configurer la page StructureScan en tant qu'image DownScan, en balayage latéral gauche uniquement, droite uniquement, ou en balayage gauche/droite latéral uniquement.

Sélectionnez l'option de menu d'affichage, puis la vue que vous voulez afficher.



## Mise en pause de l'image StructureScan

Vous pouvez mettre en pause l'image StructureScan afin de pouvoir examiner les structures et autres images plus en détail.

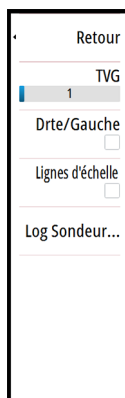
Cette fonction est très utile lorsque vous souhaitez positionner avec précision un waypoint sur l'image StructureScan ou si vous utilisez le curseur pour mesurer la distance entre 2 éléments de l'image.

## Paramètres StructureScan avancés

### TVG

L'action des vagues, des sillages et des inversions de température peut brouiller l'affichage à proximité de la surface. L'option Gain variant avec le temps (Time Variable Gain ou TGV) réduit le brouillage près de la surface en réduisant la sensibilité du récepteur près de la surface.

→ **Remarque:** Pour un rendu et une clarté d'image optimaux dans la plupart des conditions, l'option est définie par défaut sur une valeur faible.





## **Inversion de l'image de la structure gauche/droite**

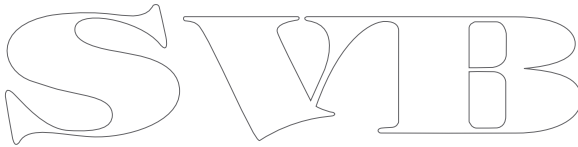
Si nécessaire, vous pouvez inverser les images SideScan gauche/droite pour les adapter au côté correspondant de votre embarcation, si le transducteur a été monté dans l'autre sens.

## **Lignes d'échelle**

Des lignes d'échelle peuvent être ajoutées à l'image pour faciliter l'estimation de la profondeur (Downscan) et de la distance (SideScan).

## **Enregistrement de données StructureScan**

Vous pouvez enregistrer les données StructureScan et les sauvegarder en interne dans un fichier de GO XSE l'appareil ou sur une carte mémoire, tel que décrit dans la section "*Démarrer l'enregistrement des données du module sondeur*" à la page 105.



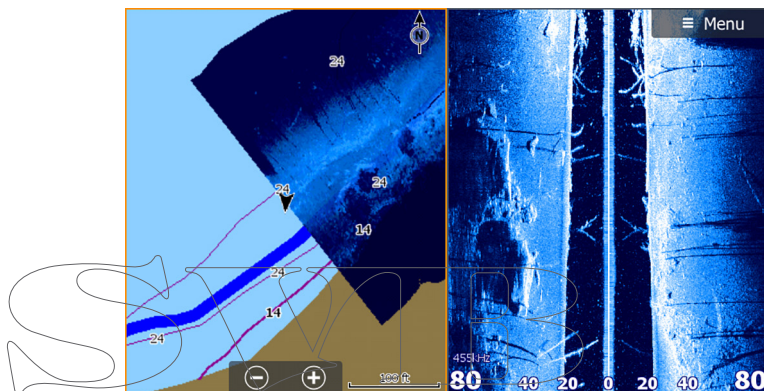
# 11

## StructureMap

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

### L'image StructureMap

L'exemple ci-dessous montre la combinaison d'une fenêtre Overlay Structure et d'une fenêtre SideScan traditionnelle.



Avec Overlay Structure, vous vous déplacez dans la carte comme vous avez l'habitude de le faire :

### Activation de Overlay Structure

1. Activez Overlay Structure à partir du menu de la carte
    - Le menu de la carte se déroule et affiche les options de structure
    - Les données de structure apparaissent sur l'écran Carte dès que l'option Overlay Structure est activée
  2. Sélectionnez Structure Source
    - Les données en mode Live sont définies par défaut
- **Remarque:** Overlay Structure peut également être activée en sélectionnant un fichier StructureMap dans l'explorateur de fichiers.

## 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 StructureScan sont disponibles dans le système.
- Fichiers sauvegardés : constitués de données StructureScan (\*.sl2) enregistrées, puis converties au format StructureMap (\*.smf). Les fichiers sauvegardés \*.smf peuvent être utilisés même si aucune source StructureScan n'est connectée.

### Source 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 StructureScan diminue, mais la largeur et la longueur de l'historique de l'image augmentent.

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

### Fichiers sauvegardés

Lorsque des Fichiers sauvegardés sont sélectionnés, 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.

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.

→ **Remarque:** Lorsque des fichiers sauvegardés sont utilisés comme source, tous les fichiers de StructureMap présents sur la carte mémoire 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 cartes mémoires distinctes.

## 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.
- N'utilisez pas Autorange lorsque vous utilisez StructureScan. Définissez l'échelle de la structure sur un niveau nettement supérieur (deux à trois fois supérieur) à celui de la profondeur pour réaliser un sondage complet et optimiser la précision de la conversion.
- Ne superposez pas de traces d'historique lorsque vous effectuez un sondage en parallèle d'une zone.

## Enregistrement des données StructureScan

Les données StructureScan peuvent être enregistrées à partir d'une fenêtre de carte avec l'option Overlay Structure activée.

Les enregistrements StructureScan peuvent également être initiés à partir d'une fenêtre StructureScan.

Lorsque les données StructureScan sont en cours d'enregistrement, un symbole rouge clignoté et un message apparaît par intermittence en bas de l'écran.

→ **Remarque:** Le message affiche des informations sur la taille du fichier. Pour permettre une conversion plus rapide des fichiers, la taille de vos logs ne doit pas dépasser 100 Mo.

Vous pouvez arrêter l'enregistrement en sélectionnant à nouveau la fonction d'enregistrement.

## Conversion des données StructureScan au format StructureMap

Un fichier journal StructureScan (.sl2) est converti au format StructureMap (.smf) après son enregistrement à partir de la boîte de dialogue d'enregistrement ou de l'explorateur de fichiers.

Vous pouvez créer des fichiers standard ou haute résolution. Les fichiers .smf haute résolution capturent plus de détails, mais leur conversion dure plus longtemps et leur taille est supérieure à celle des fichiers de résolution standard.

Pour économiser de l'espace disque, il est conseillé de supprimer les fichiers StructureScan (.sl2) après la conversion.

## Utilisation de StructureMap avec des relevés cartographiques

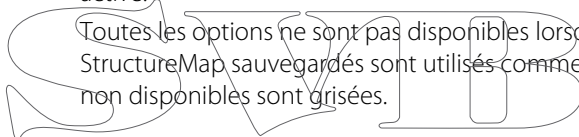
StructureMap vous permet d'utiliser des fonctions de cartographie complètes et de les associer à une cartographie intégrée comme Navionics, Insight et toute autre carte de fournisseurs tiers compatibles avec le système.

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 relevés 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.

### Palette

Sélectionne la palette de structure.

### 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.

## Réjection bruit

Des interférences provenant des pompes de fond de cale, de vibrations du moteur, de bulles d'air, etc. peuvent brouiller l'écran du sondeur. L'option de filtrage de bruit filtre les interférences et réduit la quantité de parasites à l'écran.

## Effacer historique

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

## Enregistrement sondeur

Enregistre les données StructureScan.

## Source

Sélectionne la source StructureMap.

# 12

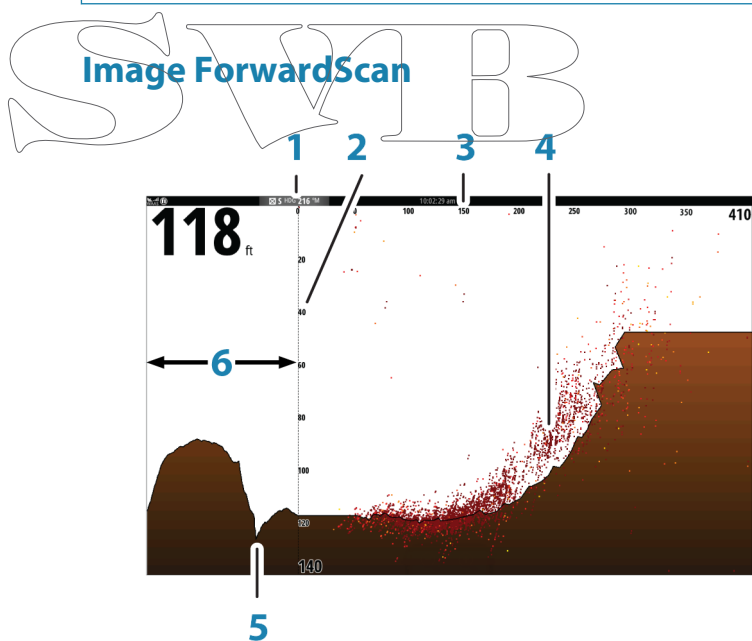
## ForwardScan

La sonde ForwardScan est une aide à la navigation qui vous permet de surveiller l'environnement sous-marin à l'avant de votre bateau tout en effectuant des manœuvres à basse vitesse.

Pour utiliser la fonction ForwardScan, vous devez disposer d'une sonde ForwardScan montée sur votre bateau. Pour plus d'informations concernant l'installation, consultez le manuel d'installation de la sonde ForwardScan.

**⚠ Avertissement:** N'utilisez pas cet équipement comme source principale de navigation ou de détection de dangers.

**⚠ Avertissement:** N'utilisez pas cet équipement pour évaluer la profondeur ou d'autres conditions pour nager ou plonger.



- 1 Emplacement de la sonde affiché à l'écran comme l'origine
- 2 Échelle de profondeur et position du bateau
- 3 Forward range scale (Distance avant)
- 4 Point data (Données de points)
- 5 Fond
- 6 Historique profondeur

## Configuration de l'image ForwardScan



### Profondeur

Contrôle l'échelle de profondeur. Par défaut, l'échelle de profondeur est réglée en mode automatique.

### Forward range (Distance avant)

Contrôle l'échelle de recherche de la distance avant. La distance avant maximum est de 91 mètres (300 pieds).

### Rejection bruit

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

### Enregistrement

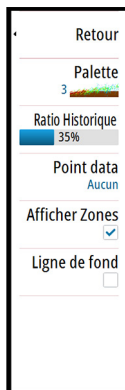
Enregistre les historiques de la sonde ForwardScan.

### Pause

Permet de mettre en pause les transmissions du sondeur prospectif (Forward Scan).

## Options de la vue ForwardScan





## Palette

Plusieurs palettes d'affichage sont disponibles pour différentes conditions de l'eau.

## Ratio Historique

Contrôle l'historique du Sondeur affiché à l'arrière du bateau. Plus le ratio est élevé, plus les informations d'historique seront nombreuses.

## Point data (Données de points)

Par défaut, ForwardScan n'affiche que le fond. Sélectionnez l'option de menu Point data (Données de points) pour afficher tous les points de données de la sonde, afficher uniquement les points (objets) dans la colonne d'eau ou n'afficher aucun point.

## Afficher Zones

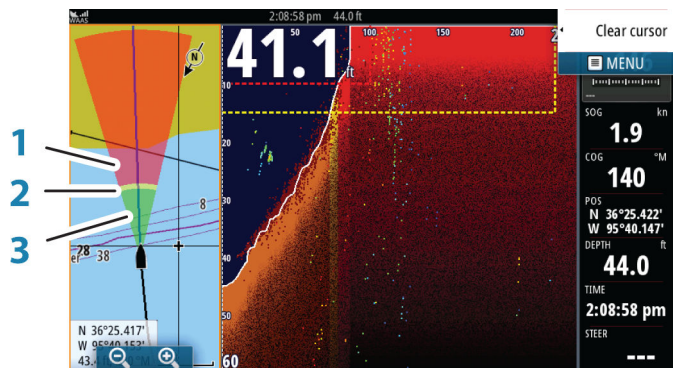
Affiche les zones d'avertissement (jaune) et les zones critiques (rouge) à l'écran. Reportez-vous à la section "*Distance critique avant et profondeur critique*" à la page 127.

## Ligne de fond

Affiche à l'écran des lignes facilitant l'estimation rapide de la profondeur et des objets sous-marins.

## Extension de cap

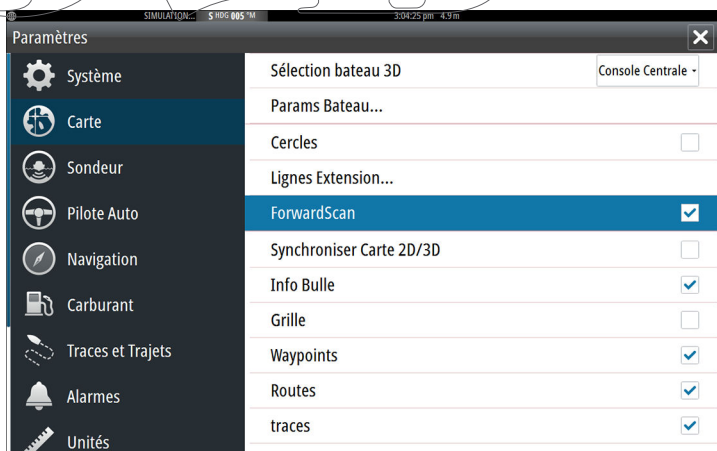
Vous pouvez utiliser l'extension de cap pour surveiller ForwardScan sur la fenêtre Carte. Les couleurs d'extension de cap sont basées sur les valeurs d'alarme ForwardScan.



## Extension ForwardScan

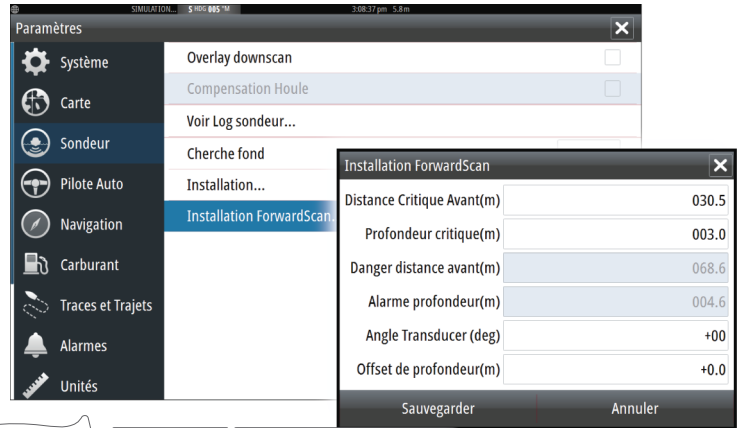
- 1 Rouge/Critique
- 2 Jaune/Avertissement
- 3 Vert/Sûr

Sélectionnez ForwardScan dans la boîte de dialogue Paramètres de la carte (Chart Settings) pour afficher l'extension de cap ForwardScan sur la fenêtre de carte.



# Configuration de ForwardScan

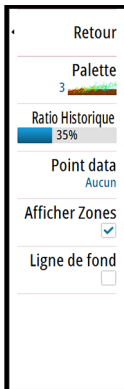
Spécifiez la configuration dans la boîte de dialogue **Installation ForwardScan**.

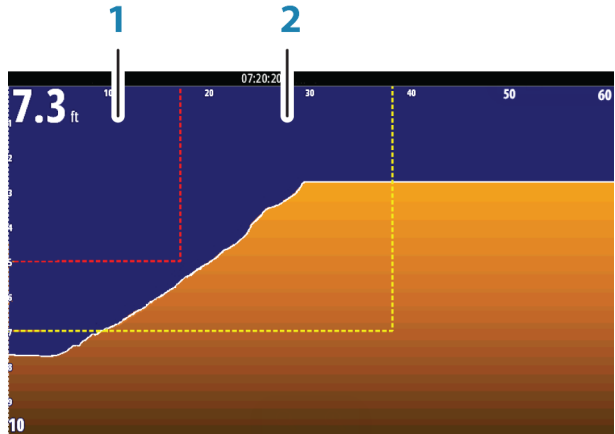


## Distance critique avant et profondeur critique

La Distance critique avant et la Profondeur critique sont des seuils indiqués par l'utilisateur, définissant une zone critique à l'avant de votre bateau.

Si vous naviguez dans des eaux suffisamment peu profondes pour passer dans la zone critique, l'alarme de zone critique est activée. Vous pouvez afficher les zones d'avertissement critique en activant l'option **Afficher Zones**.





*Image ForwardScan avec l'option Afficher Zones activée*

- 1 Zone critique
- 2 Zone d'avertissement

Les valeurs Danger distance avant et Alarme profondeur sont basées sur les valeurs sélectionnées pour Distance Critique Avant et Profondeur critique.

→ **Remarque:** Pour recevoir des alertes de zone critique, activez l'alarme ForwardScan dans la boîte de dialogue Réglage Alarmes. Pour plus d'informations sur l'activation des alarmes, reportez-vous à la section Alarmes.

### Angle de la sonde

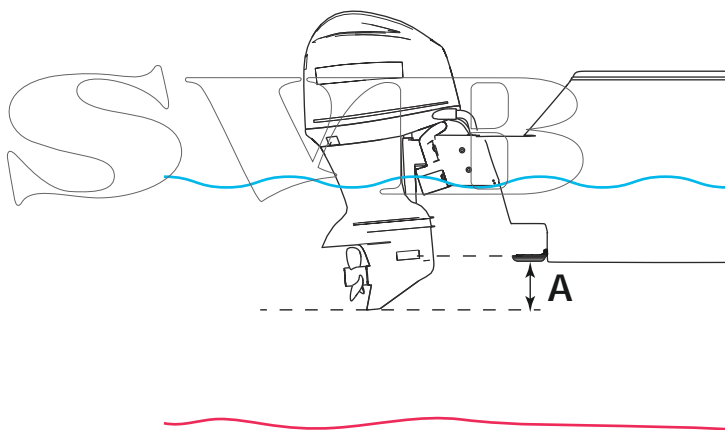
Nous recommandons d'installer le transducteur à la verticale par rapport à la ligne de flottaison. Si cela n'est pas possible, la configuration de l'angle du transducteur permet de compenser la différence entre l'angle du transducteur et la ligne de flottaison.

L'angle peut être ajusté de 0 (vertical) à 20 degrés.

**⚠ Avertissement:** Tout ajustement de la valeur d'angle de la sonde doit être effectué avec prudence. D'importantes variations de la valeur d'angle du transducteur risquent de déformer les données de profondeur, ce qui augmente le risque de percuter des obstacles sous-marins.

### Correction 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 (par exemple, du bas de la quille, du gouvernail ou de l'hélice) dans l'eau ou de la sonde à la surface de l'eau.



**A** Décalage de quille, par exemple : - 0,3 m (- 1 pi)

Avant de définir le décalage par rapport à la quille, mesurez la distance entre la sonde et le bas du moteur (voir illustration). Si, par exemple, la distance est de 0,3 m (1 pi), vous saisissez (moins) -0,3 m (-1 pi).

# 13

## Connexion sans fil

La connectivité sans fil GoFree vous permet d'effectuer les opérations suivantes :

- Utiliser un appareil sans fil pour visualiser (à partir d'un smartphone et d'une tablette) et contrôler le système à distance (uniquement à partir d'une tablette).
- Accéder à la boutique GoFree.
- Télécharger vos historiques de Sondeur pour créer des cartes personnalisées dans Insight Genesis.
- Télécharger les mises à jour logicielles.
- Se connecter à des applications tierces.



→ **Remarque:** Les cartes, les graphiques, les mises à jour logicielles et d'autres fichiers de données peuvent être volumineux. Votre fournisseur de données peut vous facturer des frais en fonction de la quantité de données que vous transférez. En cas de doute, contactez votre fournisseur de service pour plus d'informations.

L'appareil inclut une fonction sans fil intégrée qui vous permet de vous connecter à Internet et à des appareils sans fil tels que des smartphones et des tablettes.

L'installation et la configuration initiales de la fonction sans fil intégrée sont décrites dans le manuel d'installation de votre système.

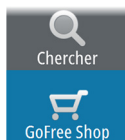
### Connexion et déconnexion à partir d'un point d'accès sans fil



Pour se connecter à un point d'accès sans fil, sélectionnez l'option Sans Fil dans la boîte de dialogue Contrôles système, puis sélectionnez Non connecté. La boîte de dialogue Unités sans fil s'affiche. Utilisez cette boîte de dialogue pour sélectionner le point d'accès souhaité, puis saisissez les informations de connexion et sélectionnez Connecté. Lorsque vous vous connectez à un point d'accès sans fil, le système passe du mode sans fil au **mode Client**. Dans ce mode, vous pouvez accéder à la boutique GoFree.

Pour vous déconnecter d'un point d'accès sans fil, sélectionnez l'option Sans Fil dans la boîte de dialogue Contrôles système, puis sélectionnez Connecté *nom\_point\_d'accès*, puis Déconnecter. Le mode sans fil bascule vers le **mode de point d'accès**. Dans ce mode, vous pouvez connecter un périphérique sans fil afin que les applications telles que GoFree Controller & Viewer puissent accéder aux informations de navigation du bateau.

## Boutique GoFree



La fonction sans fil intégrée doit être connectée à un point d'accès sans fil externe pour accéder à la boutique GoFree.

Dans la boutique GoFree, vous pouvez parcourir, acheter et télécharger du contenu compatible pour votre système, y compris des cartes de navigation et des cartes Insight Genesis. Lorsque vous vous connectez, le système affiche automatiquement une notification si une nouvelle version du logiciel est disponible pour votre système. Si une mise à jour est disponible, vous pouvez la télécharger sur un emplacement pour carte ou différer le téléchargement. Si vous différez le téléchargement, la notification est disponible dans la boîte de dialogue À propos, accessible depuis les paramètres du système.

## GoFree Controller & Viewer



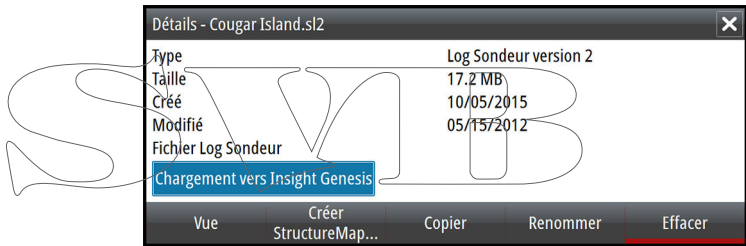
La fonction sans fil vous permet d'utiliser un appareil sans fil pour visualiser (à partir d'un smartphone ou d'une tablette) et contrôler (uniquement à partir d'une tablette) à distance le système. Le système est visualisé et contrôlé à partir de l'appareil sans fil via des applications GoFree Controller & Viewer téléchargées depuis les boutiques appropriées. Lorsque le contrôle à distance est accepté, la page active est reflétée sur l'appareil sans fil.

- **Remarque:** Pour visualiser et contrôler le système à partir de smartphones et de tablettes, la fonction sans fil doit être déconnectée du point d'accès sans fil (en **mode de point d'accès**).
- **Remarque:** Pour des raisons de sécurité, les fonctions Pilote Auto et CZone ne peuvent pas être contrôlées à partir d'un appareil sans fil.

## Chargement des fichiers d'historique vers Insight Genesis

Pour télécharger un fichier d'historique de Sondeur enregistré vers Insight Genesis, sélectionnez le fichier à télécharger dans la fenêtre Fichiers, puis l'option Chargement vers Insight Genesis.

- **Remarque:** Vous devez être connecté à un point d'accès sans fil pour télécharger des fichiers d'historique enregistrés vers Insight Genesis.
- **Remarque:** Les historiques enregistrés peuvent également être téléchargés vers Insight Genesis si vous avez spécifié **Chargement vers Insight Genesis** dans la boîte de dialogue Enregistrement Sondeur. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Démarrer l'enregistrement des données du log*" à la page 105.

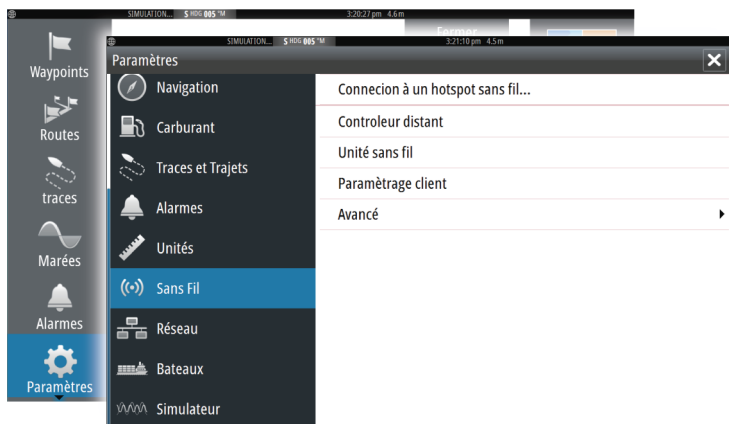


## Paramètres sans fil

Fournit des options de configuration et de réglages de la fonction sans fil.

Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'installation GO XSE .





## Connexion au point d'accès sans fil

Affiche la boîte de dialogue Appareil sans fil que vous pouvez utiliser pour connecter la fonction sans fil à un point d'accès sans fil.

## Commandes à distance

Lorsqu'un appareil sans fil (smartphone ou tablette) est connecté, il doit apparaître dans la liste Commandes. Si vous sélectionnez « Toujours autoriser », l'appareil peut se connecter automatiquement sans vous obliger à saisir un mot de passe à chaque fois. Ce menu vous permet également de déconnecter les appareils qui ne nécessitent plus d'accès.

## Unité sans fil

Affiche le module interne sans fil et tous les appareils WIFI-1 connectés, ainsi que leur IP et leur numéro de canal. Si un appareil WIFI-1 est connecté et que le système détecte que le logiciel est obsolète, une option de mise à jour s'affiche également. Le cas échéant, les mises à jour WIFI-1 sont incluses dans les mises à jour de l'écran.

Sélectionnez un appareil pour afficher des informations supplémentaires le concernant. Les champs « Nom réseau » et « Clé réseau » peuvent être modifiés pour des raisons de sécurité. Le champ « Canal » peut être modifié lorsque la connexion à l'appareil est compromise en raison d'interférences. Le champ « Mode » peut

être modifié sur des appareils WIFI-1 uniquement. L'option « Retour réglages Usine » rétablit les réglages d'usine.

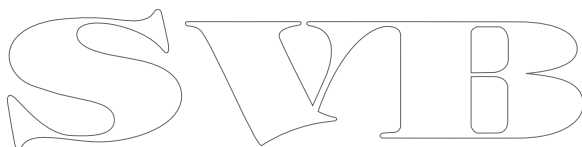
### **Paramètres client**

Affiche des informations sur le point d'accès sans fil auquel votre appareil est connecté ou le dernier auquel votre appareil était connecté. Vous pouvez sélectionner le point d'accès dans la boîte de dialogue pour le supprimer ou pour le définir comme point d'accès par défaut lorsqu'il est à portée.

### **Avancé**

Déclenche les outils Iperf et DHCP Prob permettant de détecter les défaillances et de configurer le réseau sans fil.

→ **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 fournit pas d'assistance relative à leur utilisation.

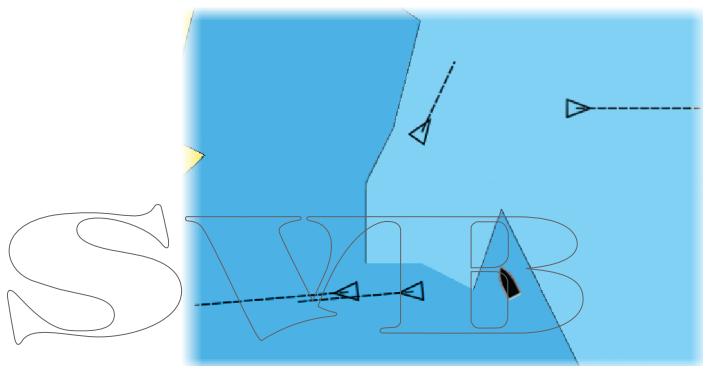


# 14

## AIS




Si un NAIS400, un AI50 ou une VHF NMEA 2000 prenant en charge l'AIS (système d'identification automatique) est connecté au réseau, toute cible détectée par ces appareils peut être affichée et suivie. 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 les images des cartes, ce qui fait de cette fonction un outil utile pour garantir une navigation sécurisée 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.



### Symboles des cibles AIS

Le système utilise les symboles des cibles AIS indiqués ci-dessous :

	Cible AIS « dormante » (sans erre ou au mouillage).
	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 comme dangereux" à la page 142.

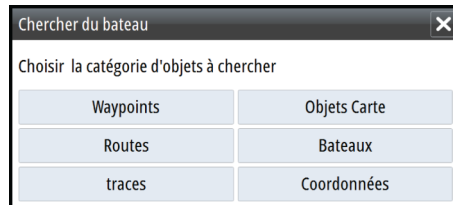
	<p>Cible AIS perdue.          Quand aucun signal n'est reçu d'une cible pendant une période définie, cette cible est considérée comme perdue.          Le symbole de la cible indique la dernière position connue de la cible avant que la réception de signaux de cette cible ne soit perdue.</p>
	<p>Cible AIS sélectionnée et activée en sélectionnant son icône.          La cible revient à son symbole par défaut lorsque le curseur est retiré du symbole.</p>

## Affichage des informations sur les cibles AIS

### Recherche d'éléments AIS

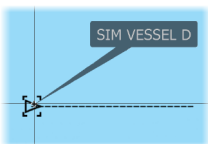
Vous pouvez rechercher des cibles AIS en utilisant l'option **Chercher** dans la fenêtre Outils.

Dans une fenêtre de carte, vous pouvez rechercher des cibles AIS en utilisant l'option **Chercher** 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.

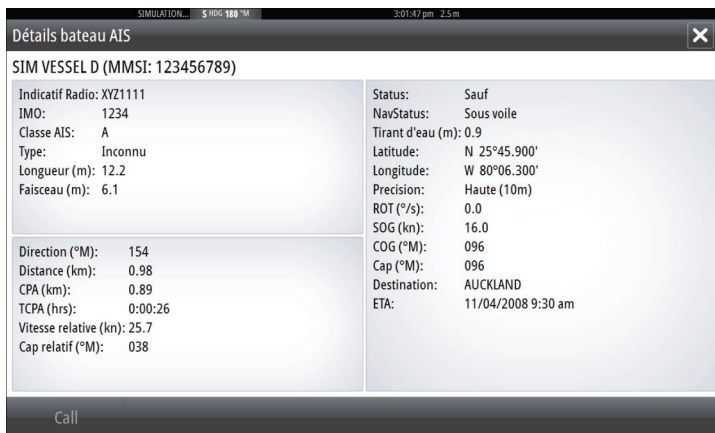


### Affichage des informations sur les cibles AIS

Lorsque vous sélectionnez une icône AIS sur la fenêtre de carte, le symbole change pour afficher la cible sélectionnée et le nom du bateau s'affiche.



Vous pouvez afficher des informations détaillées sur une cible en sélectionnant la fenêtre contextuelle AIS ou via le menu lorsque la cible en question est sélectionnée.



## Appel d'un bateau AIS

Si le système comprend une radio VHF prenant en charge les appels DSC (ASN - Appel Sélectif Numérique) via NMEA 2000, vous pouvez lancer un appel DSC à d'autres bateaux via l'appareil GO XSE.

L'option d'appel est disponible dans la boîte de dialogue **Détails bateau AIS** et dans la boîte de dialogue d'état **Bateau**, activée dans la fenêtre **Outils**.

Vous pouvez changer de canal ou annuler l'appel dans la boîte de dialogue **Appel**. La boîte de dialogue **Appel** se ferme lorsque la connexion est établie.



## AIS SART



Dès qu'une AIS SART (balise de recherche et de sauvetage) est activée, elle 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'agit 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 :

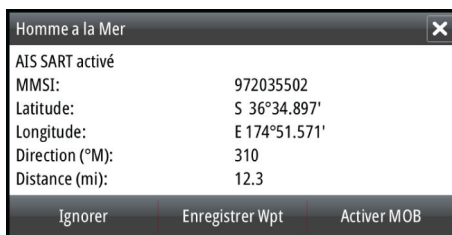
- Une icône AIS SART est placée sur la carte à la position envoyée par l'AIS SART
- Un message d'alarme s'affiche

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.



Vous disposez des options suivantes :

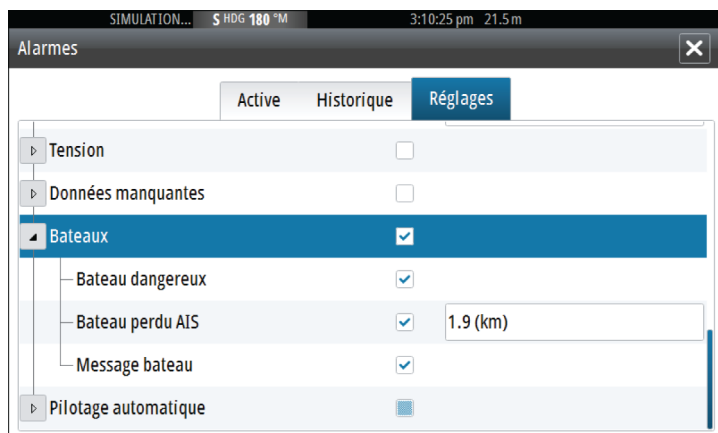
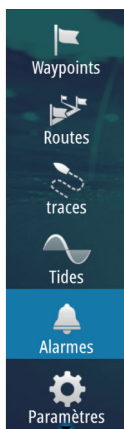
- Ignorer
  - L'alarme est coupée et le message fermé. L'alarme ne s'affichera plus.

- **Remarque:** Si vous ignorez l'alarme, l'icône AIS SART reste visible sur votre carte et l'AIS SART demeure 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.

Si vous sélectionnez l'icône AIS SART sur la fenêtre de carte, vous obtenez les détails MOB de l'AIS.

## 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.



## Bateau dangereux

Contrôle si une alarme doit être activée lorsqu'un bateau s'approche du CPA ou du TCPA prédéfini. Consultez la section "Définition d'un bateau comme dangereux" à la page 142.

## Bateau perdu AIS

Détermine la portée des bateaux perdus. Lorsqu'un bateau est perdu à l'intérieur de la portée définie, une alarme s'active.

→ **Remarque:** La case à cocher indique si l'infobulle des alarmes est affichée et si une alarme est activée. Le CPA et le TCPA définissent si un bateau peut être considéré comme dangereux, que l'état soit activé ou désactivé.

## Message bateau

Permet de définir si une alarme sera activée lors de la réception d'un message émis par une cible AIS.



## Numéro MMSI de votre bateau

Vous devez avoir saisi votre numéro MMSI (Maritime Mobile Service Identity) personnel dans le système pour recevoir les messages adressés par les bateaux AIS et DSC.



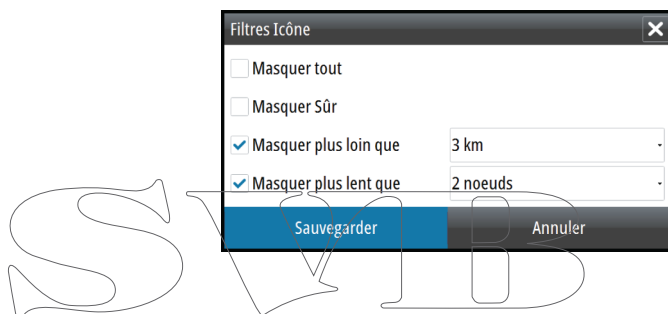
La saisie du numéro MMSI est également importante pour éviter que votre bateau ne s'affiche comme une cible AIS sur la carte.

→ **Remarque:** L'option Message bateau accessible dans les réglages des alarmes doit être activée pour afficher les messages MMSI.

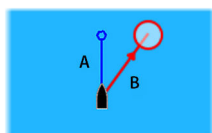
## Filtres Icône

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.



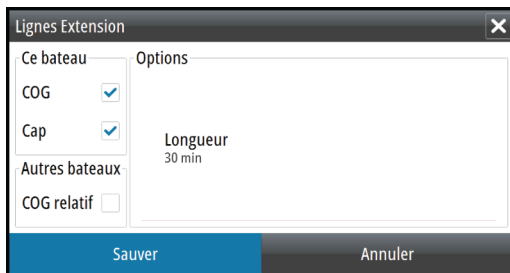
## Lignes Extension



La longueur des lignes d'extension de votre bateau, mais aussi d'autres bateaux, peut être configurée par l'utilisateur.

- A : Cap
- B : Cap sur le Fond (COG)

La longueur des lignes 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 **This vessel (Ce bateau)**, aucune ligne d'extension ne s'affiche pour votre bateau.

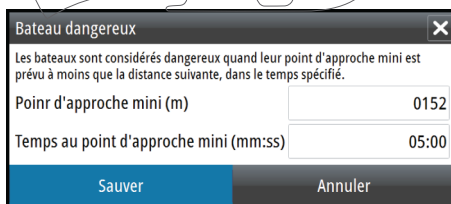
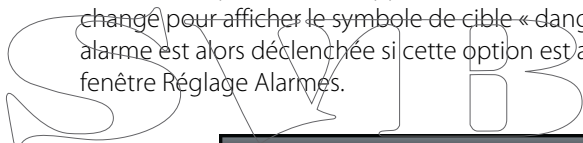


Les informations relatives au cap de votre bateau sont lues par le compas actif et les informations COG sont reçues en provenance du GPS actif.

Pour ce qui est des autres bateaux, les données COG sont incluses dans le message reçu par le système AIS.

### Définition d'un bateau comme dangereux

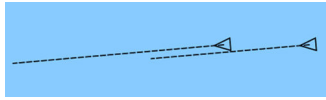
Vous pouvez configurer une zone de garde invisible autour de votre bateau. Lorsqu'une cible s'approche à cette distance, le symbole change pour afficher le symbole de cible « dangereuse ». Une alarme est alors déclenchée si cette option est activée dans la fenêtre Réglage Alarmes.



### Indication de vitesse et de cap

La ligne d'extension peut être utilisée pour indiquer la vitesse et le cap des cibles en tant que mouvement (vrai) absolu sur la carte ou par rapport à votre bateau.

Un style de ligne différent est utilisé sur les lignes d'extension pour indiquer le mouvement, comme expliqué ci-dessous.



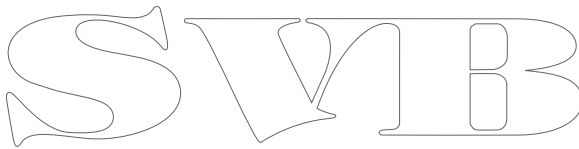
*Cibles AIS affichées avec mouvement  
Absolu*



*Cibles AIS affichées avec mouvement Relatif*

## **Orientation de l'icône AIS**

Définit l'orientation de l'icône AIS en fonction des informations relatives au cap ou au COG.



# 15

## Fenêtres Instruments

Les fenêtres Instruments comportent plusieurs types d'indicateurs (analogiques, numériques et à barrettes) que vous pouvez personnaliser pour afficher des données déterminées. La fenêtre Instruments affiche les données à l'aide de tableaux de bord. Vous pouvez configurer jusqu'à dix tableaux de bord dans la fenêtre Instruments .

→ **Remarque:** Pour inclure des informations sur le carburant/ moteur, celles-ci doivent être configurées dans la fenêtre Réglages.

### Tableaux de bord

Il existe un ensemble de styles de tableaux de bord prédéfinis pour l'affichage des informations relatives au bateau, à la navigation et à la pêche.

Vous pouvez basculer d'un tableau de bord à l'autre dans une fenêtre en sélectionnant les boutons fléchés gauche et droit de cette dernière. Vous pouvez également sélectionner le tableau de bord dans le menu.

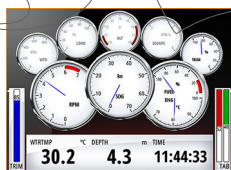


Tableau de bord Bateau

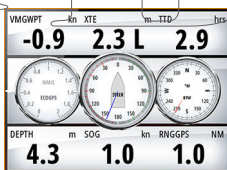


Tableau de bord Navigation

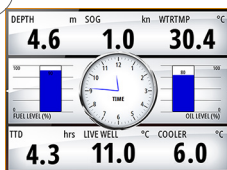


Tableau de bord Pêche

→ **Remarque:** Si d'autres systèmes (par ex. CZone) sont présents sur le réseau, il est possible d'activer des tableaux de bord supplémentaires dans le menu.

### Personnalisation de la fenêtre Instruments panel

Vous pouvez personnaliser la fenêtre Instruments en modifiant les données de chacun des indicateurs du tableau de bord, en modifiant la disposition du tableau de bord et en ajoutant de

nouveaux tableaux de bord. Vous pouvez également configurer des limites pour les indicateurs analogiques.

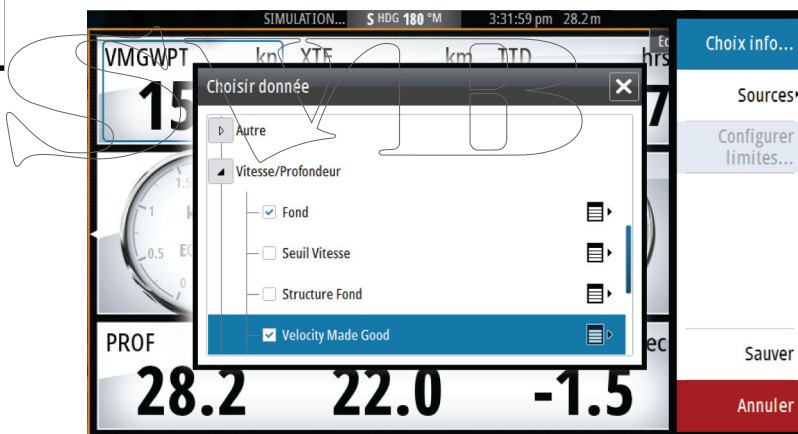
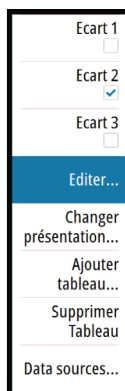
Toutes les options d'édition sont accessibles depuis le menu de la fenêtre Instruments .

Les options d'édition proposées varient en fonction des sources de données connectées à votre système.

## Éditer un tableau de bord

Activez le tableau de bord que vous souhaitez modifier, puis :

1. Activez le menu
2. Sélectionnez l'option Éditer
3. Sélectionnez l'indicateur à modifier. L'indicateur sélectionné est indiqué par un fond de couleur
4. Sélectionnez l'information à afficher, configurez les limites, puis modifiez la source d'informations
5. Enregistrez vos modifications en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu



# 16

## Audio

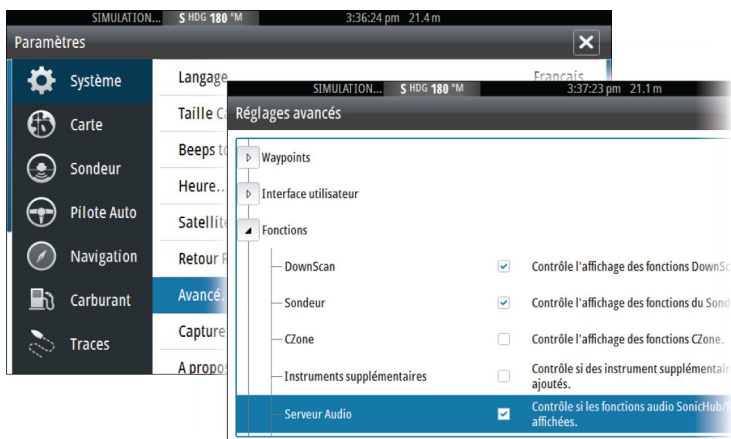
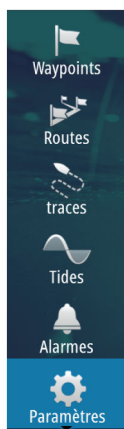
Si un serveur SonicHub ou un système FUSION de divertissement marin est connecté au réseau NMEA 2000, vous pouvez utiliser le système GO XSE pour contrôler et personnaliser le système audio de votre bateau.

Si vous êtes connecté à un module de satellite WM-3 avec un abonnement actif, vous pouvez intégrer des produits SiriusXM à votre système. Vous pouvez également connecter une radio SiriusXM via un système FUSION. Le service audio et météo Sirius couvre les eaux fluviales des États-Unis et les zones côtières des océans Atlantique et Pacifique, du golfe du Mexique et de la mer des Caraïbes. Les produits SiriusXM disponibles dépendent du type d'abonnement sélectionné. Pour plus d'informations, consultez le site [www.siriusXM.com](http://www.siriusXM.com).

Pour pouvoir utiliser votre appareil, montez-le conformément aux instructions d'installation du GO XSE et à la documentation livrée avec l'appareil audio.

### Activation de la fonction audio

Un appareil audio compatible connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le système. Sinon, activez la fonction à partir de la boîte de dialogue **Réglages avancés**.

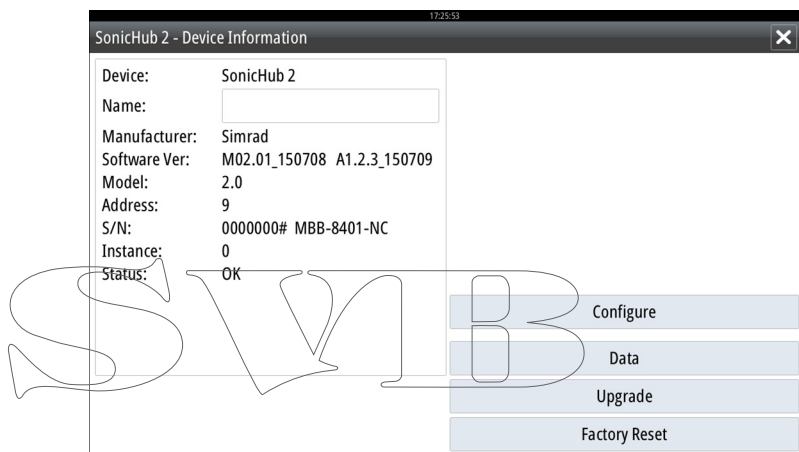


## L'appareil SonicHub 2 est pris en charge

Un appareil SonicHub 2 connecté au réseau NMEA 2000 est pris en charge.

### Informations sur l'appareil SonicHub 2

Ouvrez la boîte de dialogue Paramètres réseau (Network Settings) et sélectionnez l'appareil SonicHub 2 dans la liste des appareils. La boîte de dialogue Informations sur l'appareil SonicHub 2 (SonicHub 2 Device Information) s'ouvre.



#### Configurer

Sélectionnez cette option pour configurer l'appareil.

#### Mise à jour

Met à jour le logiciel de l'appareil.

→ **Remarque:** Une clé USB contenant la mise à jour du logiciel doit être connectée à l'appareil. Des mises à jour logicielles périodiques peuvent être disponibles à partir du site Web du produit. Vous trouverez également des instructions détaillées d'installation du logiciel dans les fichiers de mise à jour.

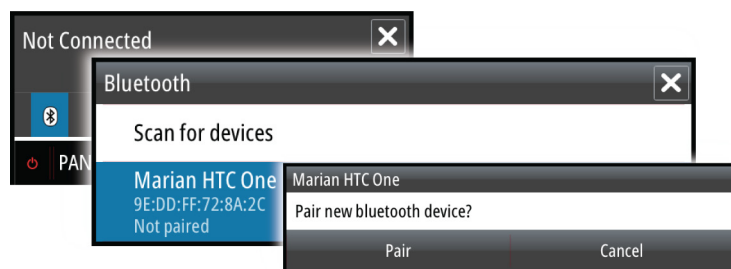
#### RAZ Usine

Réinitialise l'appareil aux réglages d'usine.

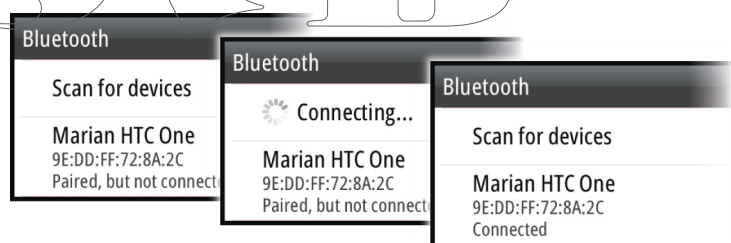
## SonicHub 2 est compatible Bluetooth

L'appareil SonicHub 2 est compatible Bluetooth. Vous pouvez utiliser la fonction sans fil Bluetooth intégrée du SonicHub 2 pour le connecter à des appareils audio Bluetooth.

Pour coupler l'appareil SonicHub 2 à un appareil compatible Bluetooth, sélectionnez l'icône des appareils Bluetooth dans le menu **Contrôles**. Choisissez l'appareil Bluetooth que vous voulez coupler dans la liste des appareils disponibles, puis sélectionnez Appairer.



L'appareil SonicHub 2 se connecte à l'appareil couplé.



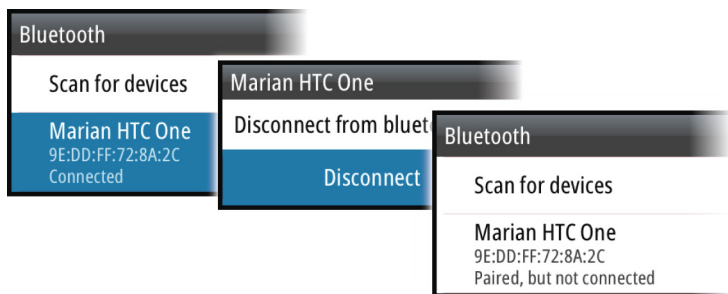
### Connexion et déconnexion d'appareils couplés

Le système SonicHub 2 se connecte automatiquement à un appareil lorsque vous les couplez. Vous pouvez le coupler à plusieurs appareils mais un seul appareil peut être connecté à la fois.

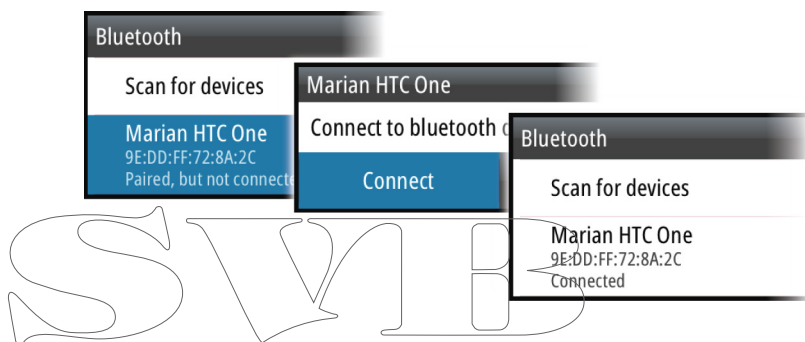
Vous pouvez déconnecter et connecter manuellement le système SonicHub 2 aux appareils couplés.

Pour déconnecter un appareil couplé, sélectionnez l'appareil en question dans la liste des appareils, puis sélectionnez **Déconnecter**.





Pour connecter un appareil couplé, sélectionnez l'appareil en question dans la liste des appareils, puis sélectionnez **Connecter**.

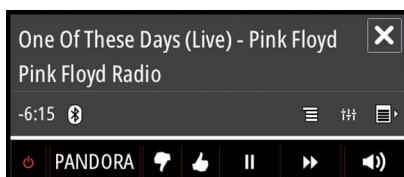


## Pandora

Le système SonicHub 2 permet de diffuser de la musique depuis Pandora à partir d'un appareil Android (via Bluetooth) ou IOS (via USB et Bluetooth).

→ **Remarque:** Vous devez vous situer dans un emplacement couvert par le système pour utiliser Pandora. Reportez-vous au site Web de Pandora pour plus d'informations.

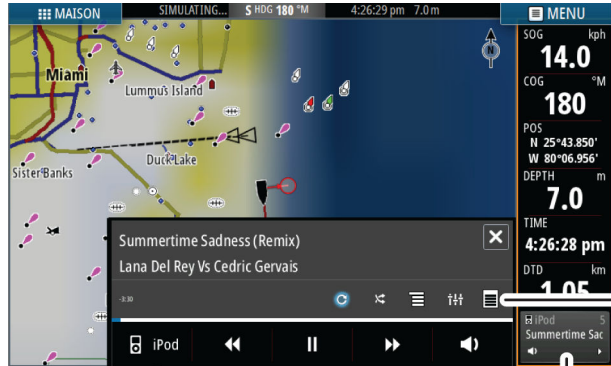
Utilisez les commandes du menu pour exécuter Pandora sur votre appareil intelligent.



## La fenêtre Audio



Vous pouvez activer la fenêtre Audio en activant Audio dans la barre Instruments.





Les boutons, outils et options de contrôle varient d'une source audio à une autre, tel que décrit plus loin dans ce chapitre.





- 1 Source audio
- 2 Boutons de contrôle audio
- 3 Audio
- 4 Outils audio





## Boutons de contrôle audio

Icône	Tuner	VHF	DVD	Lecture
 iPod	Sélectionner pour afficher la liste des sources disponibles			
	Sélectionner pour choisir la fréquence précédente/suivante Maintenir le bouton enfoncé pour recevoir un canal	Sélectionner pour faire un retour rapide/une avance rapide	Sélectionner pour faire un retour rapide/une avance rapide	Sélectionner pour choisir la piste précédente/suivante

Icône	Tuner	VHF	DVD	Lecture
	Sélectionner pour choisir le canal favori précédent/suivant		N/A	N/A
	N/A	N/A	Sélectionner pour démarrer	
	N/A	N/A	Sélectionner pour mettre en pause la lecture	
	Sélectionner pour afficher le contrôle du volume			

## Outils audio

Icône	Tuner	VHF	Lecture
	Puissance du signal	N/A	N/A
	N/A	N/A	Sélectionner pour activer/désactiver la fonction de répétition. L'icône apparaît en couleur lorsque la fonction est active.

Icône	Tuner	VHF	Lecture
	N/A	N/A	Sélectionner pour activer/désactiver le mode de lecture aléatoire. L'icône apparaît en couleur lorsque la fonction est active.
	Sélectionner pour afficher les menus utilisés pour la configuration des zones et du contrôle principal		
	Sélectionner pour afficher les stations favorites du tuner	Sélectionner pour afficher les canaux favoris du VHF	Sélectionner pour afficher le menu natif de la source active
	Sélectionner pour afficher les réglages optionnels pour la source active		

## Configuration du système audio

### Haut-parleurs

#### Zones de haut-parleurs

Le GO XSE 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 individuellement 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 de toutes les zones des haut-parleurs s'effectue lorsque vous réglez le volume. Vous pouvez

définir à quelles zones s'appliqueront les augmentations/diminutions de volume.

## Sélection de la région Tuner

Avant d'utiliser la radio FM ou AM ou une radio VHF,, vous devez sélectionner la région correspondant à votre localisation.

## Déconnexion de Sirius de la source AUX

Si une radio Sirius est connectée à la radio/au serveur FUSION, la source AUX est automatiquement connectée au flux Sirius. **Sirius** apparaît alors dans la liste de source lorsque le serveur FUSION est actif.

Pour utiliser la source AUX pour un appareil différent, le Sirius doit être déconnecté de la source AUX.

→ **Remarque:** Pour utiliser SiriusXM, un tuner SiriusXM facultatif doit être connecté au serveur FUSION.

## Utilisation du système audio

1. Sélectionnez Audio dans la barre Instruments pour activer la superposition Audio
2. Sélectionnez l'icône Options, puis sélectionnez le serveur audio
3. Sélectionnez l'icône Source, puis sélectionnez la source audio
  - Le nombre de sources dépend du serveur audio actif
4. Utilisez les boutons de la fenêtre pour commander votre système audio

Pour avoir un aperçu des boutons et outils de commande audio, reportez-vous à la section "*Boutons de commande audio*" à la page 150 et "*Outils audio*" à la page 151.

Pour connaître les options disponibles, reportez-vous à la documentation fournie avec votre équipement audio.

## Canaux favoris

Dès réception d'un canal VHF ou d'un tuner, vous pouvez ajouter la station à la liste de stations favorites. Cette liste permet d'afficher, de sélectionner et de supprimer tous vos canaux favoris.

Vous pouvez naviguer parmi les canaux favoris via les boutons haut/bas de la fenêtre Audio.

## Radio Sirius (Amérique du Nord uniquement)

### Liste des canaux

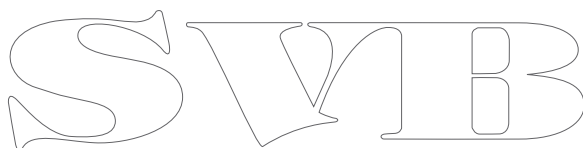
La liste des canaux affiche tous les canaux Sirius disponibles, que vous disposiez ou non d'une souscription à ces canaux.

### Liste des favoris

Vous pouvez créer une liste de vos canaux Sirius favoris à partir de la liste des canaux. Vous ne pouvez pas ajouter les canaux auxquels vous n'avez pas souscrit.

### Verrouillage des canaux

Vous pouvez verrouiller des canaux Sirius sélectionnés pour qu'ils ne soient pas diffusés. Un code à 4 chiffres doit être saisi pour verrouiller les canaux et le même code doit être entré à nouveau pour les déverrouiller.



# 17

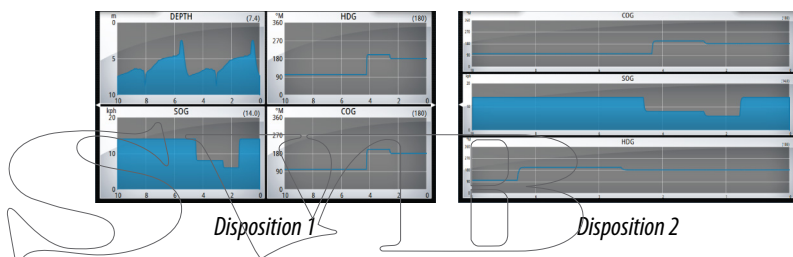
## Plots temps

Le GO XSE peut afficher l'historique des données dans différents plots (tracés). Les plots peuvent être affichés en plein écran ou combinés avec d'autres fenêtres.

### Fenêtre Plot temps

La fenêtre Plot temps (tracés de temps) se compose de deux dispositions prédéfinies. Vous pouvez basculer d'une disposition à l'autre en sélectionnant les flèches droite et gauche de la fenêtre. Vous pouvez également sélectionner la disposition à partir du menu.

Vous pouvez choisir quelles données représenter sur une fenêtre plot temps et définir l'échelle de temps pour chaque tracé.



### Données manquantes

Si les données ne sont pas disponibles, le tracé correspondant apparaît sous la forme d'une ligne en pointillés et est aplani au point où les données ont été perdues. Lorsque les données sont de nouveau disponibles, une ligne en pointillés joint les deux points, affichant ainsi une ligne de tendance moyenne reliant les données manquantes.

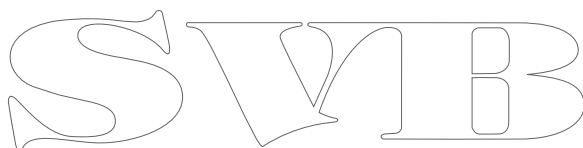
### Sélection des données

Chaque champ de données peut être modifié pour afficher le type de données favori et l'échelle de temps.

1. Sélectionnez l'option Éditer dans le menu
2. Activez le champ que vous souhaitez modifier
3. Changez le type d'information et éventuellement l'échelle
4. Enregistrez vos modifications

Les données disponibles pour les Plots Temps sont par défaut les sources utilisées par le système. Si plus d'une source de données est

disponible pour un type de données, vous pouvez choisir d'afficher les autres sources de données dans le Plot Temps. Vous pouvez changer le type de données en utilisant l'option Source de données dans le menu.





# 18

## Alarmes

### Systèmes d'alarme

Le système recherche continuellement les situations dangereuses et les défaillances au cours de son fonctionnement. Lorsqu'une situation d'alerte est signalée, un message d'alarme s'affiche instantanément à l'écran.

Si vous avez activé la sirène, ce message d'alarme est suivi d'une alarme sonore et l'interrupteur de l'alarme externe s'active.

L'alarme est enregistrée dans la liste des alarmes dans laquelle vous pouvez en consulter les détails et effectuer les actions correctives appropriées.

### 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	Critique
Orange	Important
Jaune	Standard
Bleu	Avertissement
Vert	Avertissement de moindre importance



### Alarmes individuelles

Les alarmes individuelles sont affichées avec le nom de l'alarme comme titre, suivi des détails de l'alarme.

## Alarmes multiples



Lorsque plusieurs alarmes sont activées simultanément, l'écran affiche une liste de 3 alarmes maximum. Les alarmes apparaissent par ordre chronologique, avec l'alarme survenue en premier en haut de la liste. Les autres alarmes demeurent disponibles dans la boîte de dialogue Alarmes.

## Confirmation d'un message

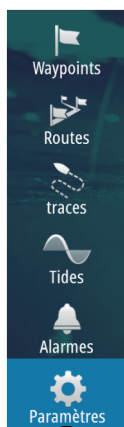
La boîte de dialogue des alarmes propose les options suivantes pour confirmer un message :

- **Fermer**  
Configure l'état d'une alarme sur Validé, ce qui signifie que vous êtes informé de la situation d'alarme. L'alarme / sirène 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 Alarmes.

Il n'y a pas de temps limite pour l'alarme et le message d'alarme. Ils restent activés jusqu'à ce que vous les confirmiez ou que l'événement ayant causé l'alarme ait disparu.

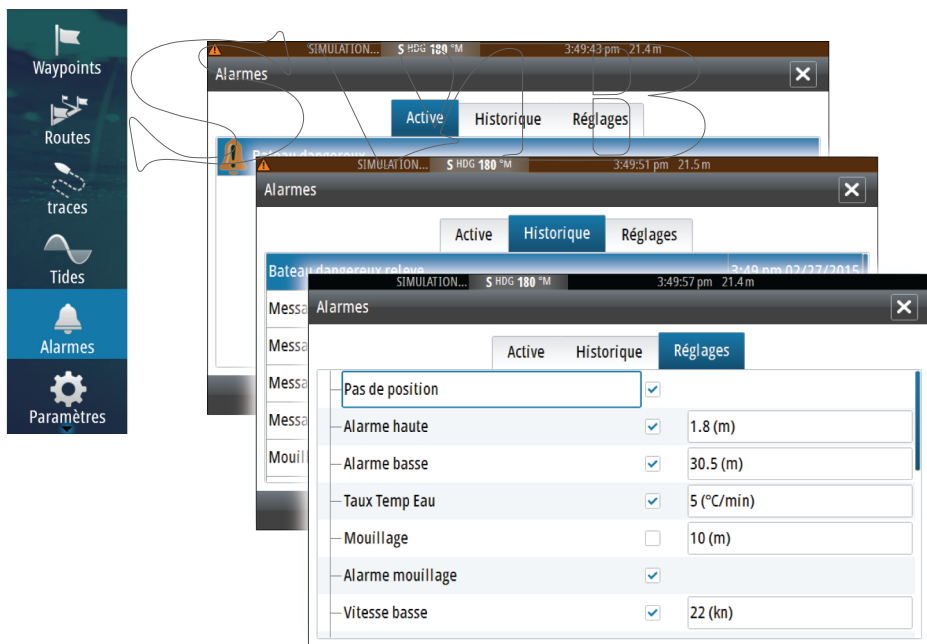
## Boîte de dialogue des alarmes

Toutes les alarmes sont définies dans la boîte de dialogue Réglage Alarmes.





Il est également possible d'activer cette boîte de dialogue depuis la fenêtre Outils. Celle-ci fournit également des informations sur les alarmes actives et l'historique des alarmes.



# 19

## Outils

Par défaut, la fenêtre Outils comprend les icônes utilisées pour accéder aux options et outils communs à toutes les fenêtres.

Si un équipement extérieur est intégré à l'appareil, de nouvelles icônes peuvent apparaître dans la fenêtre Outils. Ces icônes sont utilisées pour accéder aux fonctionnalités des équipements externes.

### Waypoints, routes et traces

Liste détaillée des waypoints, routes et traces.

Sélectionnez le waypoint, la route ou la trace à modifier ou supprimer.

### Marées

Affiche les informations de marée pour la station de marées la plus proche de votre position.

Sélectionnez les boutons fléchés de la fenêtre pour modifier la date ou sélectionnez le champ de données pour accéder à la fonction de calendrier.

Toutes les stations de marées disponibles peuvent être sélectionnées à partir du menu.

### Alarmes

#### Alarmes actives

Affiche la liste des alarmes activées.

#### Historique d'alarmes

Liste de toutes les alarmes avec le tampon horaire.

#### Réglage Alarmes

Liste de toutes les options d'alarme du système, avec le réglage actuel.

### Paramètres

Permet d'accéder aux réglages de l'application et du système.



## Bateaux

### Liste des statuts

Liste de tous les bateaux AIS et DSC, ainsi que les informations disponibles les concernant.

### Liste de messages

Liste de tous les messages reçus en provenance d'autres bateaux AIS avec le tampon horaire.

## Soleil, Lune

Affiche le lever et le coucher du soleil, ainsi que le lever et le coucher de la lune pour une position en fonction de la date et de la latitude/longitude de la position saisies.

## Triptel

Offre une fonction de gestion des trajets et des informations sur le trajet. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Triptel*" à la page 71.

## Fichiers

Système de gestion des fichiers, waypoints, routes, Trackset paramètres.

### Affichage des fichiers

Sélectionnez un fichier dans la fenêtre Fichiers, puis l'option d'affichage de fichier dans la boîte de dialogue **Détails**.

### Copie de fichiers sur une carte dans le lecteur de carte

Vous pouvez copier des captures d'écran et des logs sur une carte insérée dans le lecteur de carte. Vous pouvez également exporter les paramètres système, les waypoints, les routes et les Traces sur une carte mémoire. L'exportation des fichiers est présentée dans la section "*Maintenance*" à la page 165.

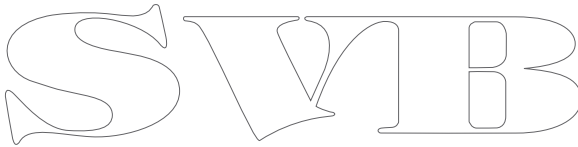
## Trouver

Fonction de recherche pour les éléments de la carte (waypoints, routes, traces, etc.).

## Boutique GoFree

→ **Remarque:** La fonction sans fil intégrée doit être connectée à un point d'accès sans fil externe pour pouvoir accéder à la boutique GoFree. Reportez-vous au chapitre "*Connexion et déconnexion à partir d'un point d'accès sans fil*" à la page 130.

Ouvrez le site Web de la boutique GoFree. Dans la boutique GoFree, vous pouvez parcourir, acheter et télécharger des cartes compatibles pour votre système. Vous pouvez également charger vos historiques de Sondeur afin de les partager sur des cartes Social Map. Lorsque vous vous connectez, le système affiche automatiquement une notification si une nouvelle version du logiciel est disponible pour votre système. Si une mise à jour est disponible, vous pouvez la télécharger sur un emplacement pour carte ou différer le téléchargement.

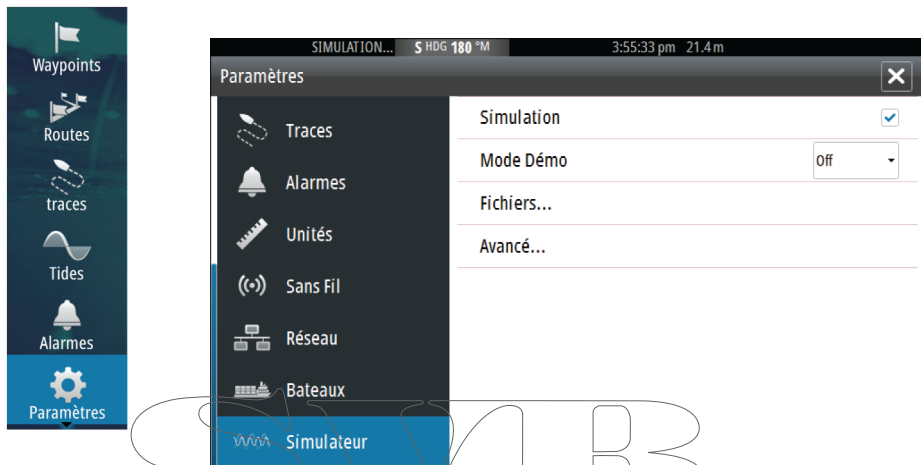


# 20

## Simulateur

La fonction de simulation vous permet de savoir comment l'appareil fonctionne en position immobile, sans être connecté au Sondeur, au GPS, etc.

Le simulateur permet de vous familiariser avec le fonctionnement de votre unité avant de l'utiliser en navigation.



La barre d'état indique si le simulateur est activé.

### Mode Démo

Ce mode présente automatiquement les principales fonctions du produit, par exemple le changement automatique des pages, le réglage des paramètres, l'ouverture des menus, etc.

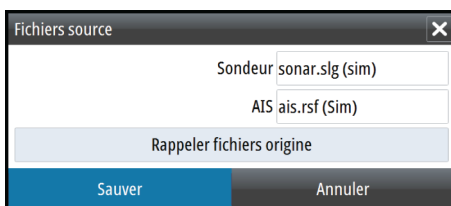
Si vous touchez l'écran tactile lorsque le mode Démo est en marche, celui-ci se met en pause. Au bout d'un certain temps, le mode Démo reprend et tous les réglages qui ont été modifiés sont restaurés sur les paramètres par défaut.

→ **Remarque:** Le mode Démo est conçu pour les démonstrations de vente et les showrooms.

### Fichiers source du simulateur

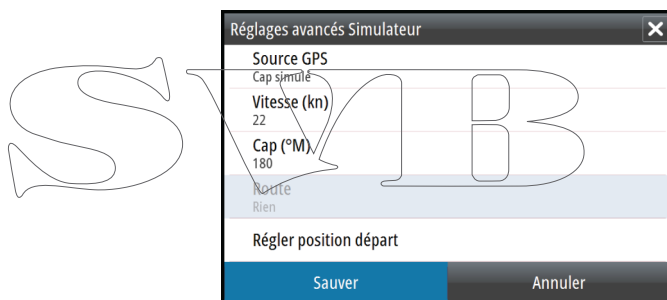
Vous pouvez sélectionner les fichiers de données utilisés par le simulateur. Votre système comporte un ensemble de fichiers

source, mais vous pouvez également importer des fichiers en introduisant une carte dans le lecteur de carte. De plus, vous pouvez utiliser vos propres fichiers de données de log enregistrés dans le simulateur.



## Réglages avancés Simulateur

L'option Réglages avancés Simulateur permet un contrôle manuel du simulateur.





# 21

## 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.

Nous vous recommandons de toujours placer le couvercle de protection fourni si vous n'utilisez pas l'appareil.

### Nettoyage de l'unité d'affichage

Un chiffon de nettoyage approprié doit être utilisé pour nettoyer l'écran, chaque fois que possible. Utilisez une quantité d'eau abondante pour dissoudre et éliminer tout résidu de sel. Le sel cristallisé peut rayer le revêtement si vous utilisez un chiffon humide. Exercez le minimum de pression possible sur l'écran.

Si vous constatez des marques sur l'écran, n'utilisez pas un chiffon seul pour les éliminer. Humidifiez-le avec un mélange composé de moitié d'eau chaude et de moitié d'alcool isopropylique pour nettoyer l'écran. Évitez tout contact avec des produits nettoyants à base de solvants (acétone, white spirit, etc.) ou d'ammoniaque, car ils peuvent endommager la couche antireflet, le cadran en plastique ou les touches en caoutchouc.

Pour éviter toute détérioration du cadran en plastique par les rayons UV, nous vous recommandons de placer la protection solaire en cas de non-utilisation prolongée de l'unité.

### Nettoyage de la trappe du lecteur de cartes

Nettoyez régulièrement la trappe du lecteur de cartes afin d'éviter la cristallisation du sel à la surface, car celle-ci pourrait provoquer une fuite dans le logement pour carte.

### Vérification des connecteurs

La vérification des connecteurs doit se limiter à une inspection visuelle.

Insérez les connecteurs dans leurs réceptacles. Si les connecteurs disposent d'un verrouillage, assurez-vous qu'ils sont correctement positionnés.

## Mises à niveau logicielles

Vous trouverez la dernière version du logiciel sur notre site Web, [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Vous trouverez également des instructions détaillées d'installation du logiciel dans les fichiers mis à jour.

## Assistant de service

Le système dispose d'un analyseur de réseau intégré qui crée un rapport sur les périphériques installés sur le réseau NMEA 2000. Celui-ci peut également créer un rapport de service sur votre système et sur les périphériques réseau tels que les versions logicielles, les numéros de série et des informations provenant du fichier de paramètres.

Pour utiliser l'analyseur, ouvrez la page À propos de la boîte de dialogue Paramètres système et sélectionnez Support. Deux options s'affichent :

### Créer rapport

Cette option vous invite à saisir des informations pour l'assistance et crée le rapport avec les informations collectées automatiquement à partir du réseau. Vous pouvez ajouter des captures d'écran et des fichiers d'historique au rapport. La taille maximale du rapport est de 20 Mo. Vous pouvez enregistrer le rapport sur une carte mémoire et l'envoyer à l'assistance technique par e-mail.

### Contrôle système pour mise à jour

Cette option vérifie si des mises à jour sont disponibles pour les appareils compatibles de votre réseau.

→ **Remarque:** Pour garantir que la liste interne des versions logicielles est à jour, votre système doit être connecté à Internet.

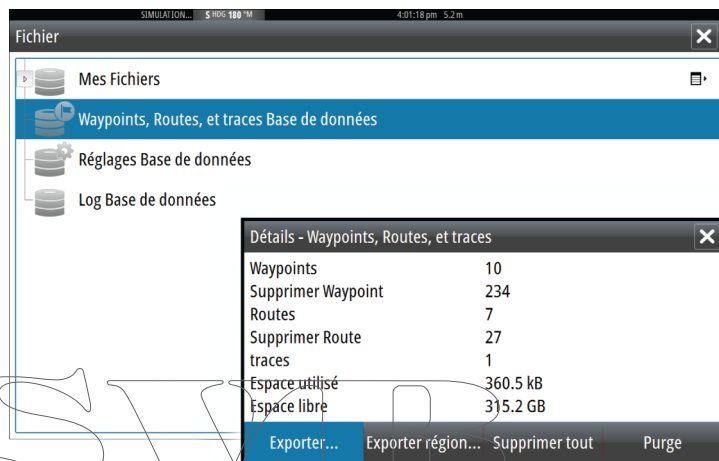
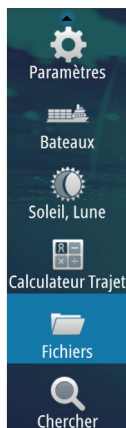
## Sauvegarde des données de votre système

Waypoints, routes et Traces que vous créez sont enregistrés dans votre système. Nous vous recommandons de copier régulièrement ces fichiers ainsi que vos paramètres système dans le cadre de vos sauvegardes de routine. Vous pouvez copier les fichiers sur une carte insérée dans le lecteur de carte.

Il n'y a pas d'option de format d'exportation de fichiers pour le fichier des paramètres système. Pour exporter les fichiers de waypoints, routes et Traces , les formats suivants sont disponibles :

## Exporter tous les waypoints, routes et Traces

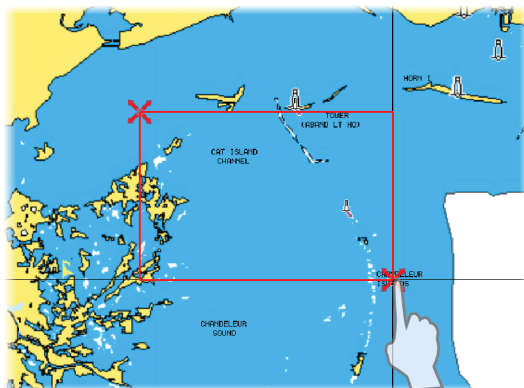
Utilisez l'option d'exportation si vous souhaitez sauvegarder tous les waypoints, routes, traces et itinéraires dans votre système.



## Exporter région

L'option Exporter région vous permet de sélectionner la zone à partir de laquelle vous souhaitez exporter les données.

1. Sélectionnez Exporter région
2. Faites glisser la zone encadrée pour définir la région souhaitée



3. Sélectionnez l'option Exporter dans le menu
4. Sélectionnez le format de fichier approprié
5. Sélectionnez Export (Exporter) pour lancer l'exportation

### **Purge des waypoints, routes et Traces**

Les waypoints, routes et Traces supprimés sont stockés dans la mémoire de l'unité d'affichage jusqu'à ce que les données soient purgées. Si vous avez de nombreux waypoints supprimés et non purgés, le processus de purge peut améliorer les performances de votre système.


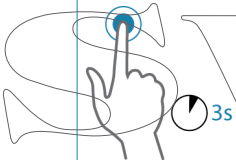


→ **Remarque:** Quand les données utilisateur sont purgées de la mémoire, elles ne peuvent plus être récupérées.




# 22

## Utilisation tactile

Le tableau ci-dessous indique les principales fonctions de l'écran tactile pour les différentes fenêtres.

Vous trouverez des informations plus détaillées sur ce sujet dans les sections du présent manuel consacrées aux fenêtres.

Icône	Descriptif
	<p>Toucher pour :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Activer une fenêtre sur une page multi-fenêtres</li><li>• Positionner le curseur sur une fenêtre</li><li>• Sélectionner un élément de menu/une boîte de dialogue</li><li>• Activer/désactiver une case à cocher</li><li>• Afficher les informations de base d'un élément sélectionné</li></ul>
	<p>Maintenir appuyé :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Sur n'importe quelle fenêtre avec un curseur pour activer la fonction assistance du curseur</li><li>• Sur un bouton d'une fenêtre pour visualiser les options d'écran partagé disponibles</li><li>• Sur un bouton de favori pour accéder au mode Éditer</li></ul>
	<p>Parcourir une liste d'options disponibles sans activer les options.</p>
	<p>Faire glisser pour parcourir rapidement p. ex. la liste de waypoints. Toucher l'écran pour arrêter le défilement.</p>

Icône	Descriptif
	<p>Faire un panoramique pour positionner une carte ou une image Sondeur sur la fenêtre.</p>
	<p>Rapprocher deux doigts pour faire un zoom avant sur la carte ou une image.</p>
	<p>Éloigner deux doigts pour faire un zoom arrière sur la carte ou une image.</p>

SVIB

# Index

---

Barre Instruments  
Barre d'activité 29

## A

Activation et désactivation de l'appareil 21

Affichage des fichiers 161

AIS 135

Affichage des informations sur les cibles 136

Appel d'un bateau 137

DSC 137

Filtres Icône 141

Orientation de l'icône 143

Recherche d'éléments

AIS 136

Symboles des cibles 135

AIS SART 138

Message d'alarme 138

Ajustement de la taille de la fenêtre 26

Alarme d'arrivée 69

Alarme de zone critique 127

Alarmes du bateau 139

Alarmes

Alarme individuelle 157

Boîte de dialogue Réglage

Alarmes 158

Confirmation 158

Plusieurs alarmes 158

Type de messages 157

Alarme

Zone critique 127

Amélioration des performances du système 168

Angle de la sonde,

ForwardScan 128

Arrière-plan de la page

Accueil (Home) 26

Arrière-plan, personnalisation 26

Assistance du curseur 37, 100, 113

Audio 146

Activation 146

Boutons de contrôle 150

Canaux favoris 153

Configuration du système 152

Contrôle général du volume 152

Déconnexion de Sirius 153

Haut-parleurs 152

Radio Sirius 154

Sélection de la région

Tuner 153

Utilisation 153

Zones de haut-parleurs 152

Audio

Fenêtre 150

Autopilot (Pilote automatique)

Champs de données de la fenêtre 80

Fenêtre 80

Autorouting (Routage automatique) 59

Route entière 60

Sélection 60

Autorouting

Exemple 61

Route entière 61

Sélection 61

## B

Barre des instruments

- Indicateur de consommation de carburant 30
- Barre Instruments 29
  - Activation/désactivation 29
  - Apparence 29
  - Éditer le contenu 30
- Bateaux dangereux 142
- Boîte de dialogue System Controls (Contrôles système) 21
- Boîtes de dialogue 23

## C

- Capture d'écran 24
- Cartes 32
  - Cartes 3D 39
  - Cartographie intégrée 33
  - Chart detail (Détails de cartographie) 41, 50
  - Compas sur carte 94
  - Course Up (Route vers le haut) 35
  - Création de routes 38
  - Données de cartes 33
  - Déplacement panoramique 34
  - Fenêtre de carte 32
  - Insight 41
    - Catégories de cartes 41
    - Renfort 42
    - Style des images 41
  - Jeppesen
    - Marées et courants 48
  - Mesure de distances 37
  - Navionics 42, 43
    - Annotation 47
    - Communauté 42

- Contours
- Profondeur 47
- Détails carte 47
- Easy view 44
- Filtre rochers 47
- Fish N' Chip 45
- Fonds marins colorés 47
- Haut-fonds en surbrillance 45
- Marées et courants dynamiques 43
- Ombrage de la carte 43
- Profondeur de sécurité 47
- Type de présentation 47
- Orientation 35
- Overlay Photo, Jeppesen 50
- Photo overlay (Overlay Photo), Navionics 44
- Photo transparency (Transparence photos), Navionics 44
- Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte 34
- Réglages 53
- Superposition 39
- Symbole 35
- Symbole du bateau 34
- Sélection du type de carte 34
- Transparence photos, Jeppesen 51
- Trouver les objets de carte 38
- Utilisation du curseur 36
- Voir Devant 35
- Zoom 34
- Échelle de la carte 34



Carte  
Copie de fichiers sur 161  
Heading Up (Cap vers le haut) 35  
Navionics 47  
Échelle de profondeur en surbrillance 45  
North Up (Nord vers le haut) 35  
Cherche fond 111  
Code PIN  
Protection par mot de passe 27  
Connecté  
Smartphone et tablette 131  
Connexion  
Point d'accès sans fil 130  
Controller & Viewer  
GoFree 131  
Conversion de traces en routes 62  
Copie de fichiers sur une carte 161  
Correction de la profondeur 129  
Couleur 103  
CZone 19

## D

Datum 69  
DCT 92  
Distance critique avant 127  
Déconnexion  
Point d'accès sans fil 130

## E

Easy Routing (Routage facile) 59  
Easy Routing

Exemple 61  
Echelle 102  
Enregistrement de waypoints 56  
Enregistrement  
Démarrer l'enregistrement des données de log 105  
Démarrer l'enregistrement des données du module sondeur 105  
Enregistrer les données du module sondeur 117  
Exporter région 167

## F

Fenêtre active 24  
Fenêtre Plot temps 155  
Données manquantes 155  
Fenêtres Instruments 144  
Fenêtres  
Ajustement de la taille de la fenêtre 26  
Fichiers sur une carte, copie 161  
Fichiers, gestion 161  
Fichiers  
Affichage 161  
Format SL2 105  
Format SLG 105  
Format xtf 105  
ForwardScan 123  
Alarme de zone critique 127  
Angle de la sonde 128  
Configuration 127  
Distance critique avant 127  
Extension de cap 125  
Image 123  
Installation 111  
Profondeur critique 127

Fréquence 102  
FUSION-Link 19, 146

## G

Gain 103  
Gain Auto 103  
Garantie 4  
Gestion des trajets 71  
GoFree  
    Boutique 131  
    Connexion sans fil 130  
GoFree  
    Controller & Viewer,  
    application 131  
Goto Curseur 36, 100, 113  
Grand cercle 69  
Graph température 108

## H

Haut-parleurs 152  
Homme à la mer  
    Création d'un MOB 24  
    Supprimer un waypoint  
    MOB 24

## I

Indicateur de consommation  
de carburant 30  
Indication de vitesse et de  
cap 142  
Intégration d'appareils  
provenant d'autres  
fabricants 18

## L

Ligne de fond 108  
Lignes Extension 141  
Lignes loxodromiques 69  
Limite XTE 69

## M

Maintenance préventive 165  
Manuels, affichage 7  
Manuel  
    Version 6  
    À propos 5  
Menus 23  
Mesure de distances 37, 101,  
114  
Mise à jour du logiciel 166  
Mode Démo 163  
Module sondeur  
    A-scope 108  
    Afficher les données  
    enregistrées 107  
    Arrêt de l'enregistrement  
    des données du log 106  
    Barre de zoom 99  
    Barres de zoom 109  
    Correction de la  
    profondeur 129  
    Démarrer l'enregistrement  
    des données du module  
    sondeur 105  
    Image 99  
    Mise en pause 103  
    Options d'affichage 107  
    Utilisation du curseur 100  
    Visualisation de  
    l'historique 102  
    Zoom 99  
    Écran partagé, zoom 108

## N

Naviguer 66  
    Alarme d'arrivée 69  
    Avec le pilotage  
    automatique 68  
    Datum 69

- Fenêtres 66
- Méthodes 68
  - Grand cercle 69
  - Lignes loxodromiques 69
- Rayon d'arrivée 69
- Routes 68
- Vers la position du curseur 67
- Numéro MMSI 140

## O

- Outil Rechercher des éléments 161
- Outils 160
- Outils audio 151
- Outils
  - Fichiers 161
  - Paramètres 160
  - Rechercher des éléments 161
  - Overlay downscan 110

## P

- Page Accueil (Home) 15
- Pages combinées 17
- Pages d'applications 16
- Pages favorites 18
  - Ajout de nouveaux 28
  - Éditer 29
- Pages partagées
  - Pré-configurées 17
- Pages
  - Sélection d'une fenêtre active 24
  - Sélection d'une page 23
- Palettes 108, 116
- Paramètres système
  - Datum 69

- Système de coordonnées 70
- Variation magnétique 69
- Paramètres
  - Outils 160
- PDF, affichage des fichiers 7
- Personnalisation de votre système 26
- Phantom Loran 70
  - Réglages 70
- Pilotage automatique 77
  - Activation 77
  - Contournement 85
  - Empannage 88
  - Fenêtre contextuelle de pilotage automatique 79
  - Filtre État de la mer (Seastate) 95
  - Indication dans la barre État 79
  - Indication sur les pages 78
  - Mode aperçu 80
    - mode AUTO 83
  - Mode direction assistée 82
  - Mode VENT 87
  - Mode WIND Nav. 89
  - Paramètres de navigation 96
  - Paramètres HI/LO 97
  - Passage au pilotage manuel 78
  - Pilotage Follow-up 83
  - Pilote Auto dans la barre Instruments 80
  - Rayon d'arrivée au waypoint 86
  - Réponse 97
  - Suivi de ligne de sonde 92
  - Système EVC 94
  - Systèmes AP24/28 93

- Verrouillage des postes distants 93
- Virement de bord en mode AUTO 84
- Virement de bord en mode VENT 88
- Pilotage par gabarit de virages
  - Pilote automatique 90
- Pilote automatique
  - Compas sur carte 94
  - Mode Standby (STBY) 82
- Pilotage par gabarit de virages 90
- Réglages 94
- Plots temps 155
  - Sélection des données 155
- Point d'accès sans fil

- Connexion et déconnexion 130
- Profondeur critique 127
- Protection par mot de passe 27
- Purge 168

## R

- Radio Sirius
  - Verrouillage des canaux 154
- Radio Sirius 154
  - Liste des canaux 154
  - Liste des favoris 154
- Rayon d'arrivée 69
- Rejection bruit 104
- Routes 58
  - Autorouting (Routage automatique) 59
  - Boîte de dialogue 65
  - Boîte de dialogue Editer 65
  - Route 62

- Conversion de traces en routes 62
- Création d'une nouvelle route sur la fenêtre de carte 58
- Création d'une route à l'aide de waypoints existants 61
- Easy Routing (Routage facile) 59
- Naviguer 68
- Supprimer 59
- Éditer à partir de la fenêtre de carte 58
- Réglages de navigation 68
- Réglages du bateau 140
- Réglages
  - Pilote automatique 94

## S

- Sauvegarde des données de votre système 166
- Simulateur 163
  - Fichiers source 163
  - Mode Démo 163
- SmartCraft VesselView 18
- Sondeur 99
- SonicHub 146
- StructureMap 106, 118
  - Activer 118
  - Conseils 120
  - Fichiers sauvegardés 119
  - Image 118
  - Options 121
  - Relevés cartographiques 121
  - Source Live 119
  - Sources 119
- StructureScan 112
  - Contraste 115

Convertir des données au format StructureMap 120  
Enregistrement des données 120  
Fréquences 115  
Image 112  
Inversion de l'image 117  
Lignes d'échelle 117  
Mise en pause de l'image 116  
Niveaux d'échelle prédéfinis 115  
Options de vue 112  
Paramètres avancés 116  
Réjection bruit 122  
Utilisation du curseur 113  
Visualisation de l'historique 114  
Vue DownScan ou SideScan 116  
Zoom 113  
Échelle 115  
Échelle automatique 115  
Suivi Fond 108  
Système de coordonnées 70

## T

Tableaux de bord 144  
Traces  
Boîte de dialogue 65  
Traces  
Création 63  
Tracés  
Réglages 64  
TriplIntel 71  
TVG 104,116

## U

Utilisation  
169

Écran 169

## V

Variation magnétique 69  
Verrouillage de l'écran tactile 22  
Version du logiciel 8 View  
Sondeur log (Voir log du sondeur) 110  
Vitesse de défilement 104  
Vitesse Ping 104

## W

Waypoints 56  
Boîte de dialogue 65  
Déplacement 57  
Enregistrement 56  
Réglage Alarmes 58  
Supprimer 57  
Éditer 57  
Waypoints, routes, traces et tracés  
Exportation 167

## Z

Zones de haut-parleurs 152

## É

Éclairage 22  
Éclairage de l'affichage 22  
Écran partagé, zoom  
Module sondeur 108  
Écran tactile  
Verrouillage 22

