

NAVIGATION GPS AVANCÉE

Guide d'utilisation

532305-3FR_B



 **HUMMINBIRD**®

SIMPLY. CLEARLY. BETTER.

MERCI !

Merci d'avoir choisi Humminbird, le chef de file dans le secteur des systèmes électroniques marins. Humminbird a bâti sa réputation en créant et en fabriquant des équipements marins de haute qualité et très fiables. Votre appareil Humminbird a été conçu pour pouvoir être utilisé sans problèmes, quelles que soient les conditions, même dans les milieux marins les plus hostiles. Dans l'éventualité peu probable où votre appareil Humminbird aurait besoin de réparations, nous offrons une garantie exclusive. Pour plus de détails, consultez le bon de garantie de votre système. Nous vous invitons à lire attentivement ce guide et d'utilisation afin de profiter pleinement de toutes les fonctions et applications de votre produit Humminbird.

Contactez l'assistance technique Humminbird via notre centre d'aide à l'adresse <https://humminbird-help.johnsonoutdoors.com/hc/en-us>.

AVERTISSEMENT

Cet appareil ne devrait en aucun cas être utilisé comme instrument de navigation afin de prévenir les collisions, l'échouage, les dommages au bateau ou les blessures aux passagers. Lorsque le bateau est en mouvement, la profondeur de l'eau peut varier trop rapidement pour vous laisser le temps de réagir. Avancez toujours très lentement si vous soupçonnez la présence de bas-fonds ou d'obstacles submergés.

La carte électronique de votre appareil Humminbird est une aide à la navigation, conçue pour faciliter l'utilisation des cartes marines officielles autorisées, et non pour remplacer celles-ci. Seuls les cartes marines et les avis officiels destinés aux marins contiennent toutes les informations réelles nécessaires pour une navigation sécuritaire, et la responsabilité incombe au capitaine de les utiliser avec prudence.

Cet appareil est concédé pour une utilisation dans des configurations exclusivement mobiles, dans lesquelles les antennes utilisées pour cet émetteur doivent être installées de manière à marquer une distance de séparation d'au moins 20 cm avec toute personne et ne pas être placées à proximité d'un autre émetteur sauf instructions de la FCC et d'Industrie Canada relatives aux multi-émetteurs.

Vous êtes responsable de l'utilisation sécuritaire et prudente de votre bateau. Nous avons conçu le système de navigation GPS avancé pour qu'elle soit un outil précis et fiable, susceptible d'améliorer l'utilisation du bateau et d'augmenter votre succès lors de la pêche. Ce produit ne vous décharge pas de la responsabilité de l'utilisation sécuritaire de votre bateau. Vous devez éviter les dangers à la navigation et maintenir une surveillance continue pour pouvoir répondre aux diverses situations telles qu'elles évoluent. Vous devez toujours être prêt à reprendre le contrôle manuel de votre bateau.

Veillez à ce que ni vous ni les autres personnes ne vous approchiez trop près de l'hélice en rotation, ni avec des parties du corps ni avec des objets. Le moteur est puissant et peut vous mettre en danger ou vous blesser, ainsi que toute autre personne. Pendant que le moteur tourne, faites attention aux personnes qui nagent à proximité et aux objets flottants. Les personnes dont l'aptitude à faire fonctionner le moteur ou dont les facultés sont altérées par l'alcool, les drogues, les médicaments ou d'autres substances ne sont pas autorisées à utiliser le moteur.

Il est recommandé d'utiliser uniquement des accessoires approuvés par Johnson Outdoors avec votre moteur Minn Kota. L'utilisation d'accessoires non approuvés, notamment pour monter ou contrôler votre moteur, peut provoquer des dommages, un fonctionnement inattendu du moteur et des blessures. Veillez à utiliser le produit et les accessoires approuvés, y compris les télécommandes, en toute sécurité et de la manière indiquée, pour éviter tout fonctionnement accidentel ou imprévu du moteur. Conservez toutes les pièces installées en usine, y compris les capots de moteur et d'accessoires, les boîtiers et les protections.

Assurez-vous de savoir comment allumer et éteindre le moteur, et soyez toujours attentif aux mouvements inattendus du moteur, tels que l'hélice en rotation. Lisez ce manuel et le manuel du propriétaire de votre moteur de pêche à la traîne Minn Kota pour plus de détails.

Pour des raisons de sécurité, le système de navigation GPS avancé n'engagera pas une position éloignée de plus de 400 mètres [1/4 de mile].

MISE EN GARDE

La navigation GPS avancée utilise une boussole magnétique pour détecter la direction du voyage. Des aimants ou de gros objets en métal ferreux à proximité (moins de 24 po) de la tête de commande du moteur de traîne peuvent nuire au fonctionnement de la boussole. Consultez le manuel du propriétaire de votre moteur de pêche à la traîne Minn Kota pour plus de détails. Des obstacles sur l'hélice peuvent provoquer des vibrations excessives de la tête du moteur. Cette vibration peut entraîner le dérapage de la boussole et un pilotage erratique. Éliminez l'obstruction pour remettre le moteur et le système de navigation GPS avancé en fonctionnement normal.

Ne laissez PAS le couvercle de la fente pour carte SD de la tête de commande ouvert. Le couvercle doit toujours être rabattu pour prévenir les dommages à l'appareil causés par l'eau.

La réparation et le démontage de cet appareil électronique doivent être effectués uniquement par un personnel d'entretien autorisé. Toute modification du numéro de série ou réparation par un personnel non autorisé entraînera l'annulation de la garantie.

Humminbird réfute toute responsabilité en cas de perte de fichiers de données (points de cheminement, routes, itinéraires, groupes, enregistrements, etc.) pouvant être causée par des dommages directs et indirects au niveau du logiciel ou des composants physiques de l'appareil. N'oubliez pas de périodiquement réaliser des copies de sécurité des fichiers de votre tête de commande. Les fichiers de données doivent également être enregistrés sur votre ordinateur avant de rétablir les paramètres par défaut de l'appareil ou de mettre à jour le logiciel. Visitez notre site Web à humminbird.johnsonoutdoors.com et téléchargez votre manuel d'utilisation de la tête de commande pour plus de détails.

⚠ MISE EN GARDE

Ne naviguez pas à grande vitesse avec le couvercle de l'unité en place. Retirez le couvercle de l'unité avant de naviguer à plus de 30 km/h [20 mph].

AVIS DE LA FCC : Cet appareil est conforme à la Section 15 des règlements de la FCC. Son utilisation est soumise aux deux conditions suivantes : [1] cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles ; et [2] cet appareil doit pouvoir accepter toute interférence reçue, incluant des interférences qui pourraient causer un fonctionnement indésirable.

⚠ MISE EN GARDE

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites d'un appareil numérique de classe B, conformément à la Section 15 des règlements de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie radioélectrique et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne surviendront pas dans une installation spécifique. Si cet équipement provoque des interférences nuisibles à la réception des signaux de radio ou de télévision (on peut déterminer cela en éteignant et rallumant l'équipement), l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger l'interférence par une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmenter la distance séparant l'équipement et le récepteur.
- Brancher l'équipement dans une prise sur un circuit différent de celui auquel le récepteur est branché.
- Consulter le détaillant ou un technicien radio/télévision expérimenté pour obtenir de l'aide.

Appareil de Classe B [matériel de radiodiffusion et de communication pour la maison] :

⚠ MISE EN GARDE

Cet équipement est à usage domestique [classe B] électromagnétique équipement d'aptitude à la vague et à utiliser à la maison et il peut être utilisé dans tous les domaines.

REMARQUES

Certaines fonctions traitées dans ce manuel demandent un achat à part alors que d'autres ne sont offertes que pour les modèles internationaux. Tous les efforts ont été déployés pour identifier clairement ces fonctions. Lisez bien le guide afin de comprendre toutes les capacités de votre modèle.

Même si les illustrations de ce manuel ne représentent pas exactement votre appareil, celui-ci fonctionne de la même façon.

Pour l'achat d'accessoires ou de tout autre équipement en vue de configurer votre tête de commande, allez à humminbird.johnsonoutdoors.com ou minnkota.johnsonoutdoors.com.

Les procédures et les fonctionnalités décrites dans ce manuel sont susceptibles d'être modifiées à tout moment sans préavis. Ce manuel a été rédigé en anglais et a été traduit dans d'autres langues. Humminbird n'est pas responsable de la traduction inexacte ou des légères anomalies susceptibles d'être rencontrées dans les différents documents.

Les caractéristiques et spécifications peuvent être modifiées sans préavis.

Humminbird vérifie la portée en profondeur maximale spécifiée dans des conditions d'eau salée. Le rendement en profondeur peut toutefois varier en fonction de la façon dont le transducteur a été installé, du type d'eau, des couches thermiques ainsi que de la composition et de l'inclinaison du fond sous-marin.

DIRECTIVE ROHS : Les produits conçus pour servir d'installation fixe ou faire partie d'un système dans un bateau peuvent être considérés comme hors du champ d'application de la Directive 2002/95/CE du Parlement européen et du Conseil du 27 janvier 2003 relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques.

ÉCLARATION DE CONFORMITÉ AVEC L'ENVIRONNEMENT : Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc. entend agir en de façon responsable, et respecter la réglementation environnementales connues et applicables et la politique de bon voisinage des communautés où elle fabrique et vend ses produits.

DIRECTIVE DEEE : La directive EU 2002/96/CE sur les « déchets d'équipements électriques et électroniques [DEEE] » concerne la plupart des distributeurs, vendeurs et fabricants d'équipements électroniques grand public dans l'Union européenne. La directive DEEE requiert que le producteur d'équipements électroniques grand public prenne en charge la gestion des déchets de leurs produits et mettent en oeuvre leur élimination en respectant l'environnement, pendant le cycle de vie du produit.

Il est possible que la conformité à la directive DEEE ne soit pas requise sur le site pour les équipements électriques et électroniques [EEE], ou pour les équipements EEE conçus et destinés à des installations temporaires ou fixes sur les véhicules de transport tels que les automobiles, les aéronefs ou les bateaux. Dans certains pays membres de l'Union européenne, ces véhicules n'entrent pas dans le domaine d'application de la directive, et les EEE pour ces applications peuvent être considérés exclus de la conformité à la directive WEEE.



Ce symbole [poubelle DEEE] figurant sur le produit indique qu'il ne doit pas être mis au rebut avec les autres déchets ménagers. Il doit être éliminé et recueilli pour le recyclage et la récupération des équipements EEE à mettre au rebut. Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc. marque tous les produits EEE conformément à la directive DEEE. Notre but est de respecter les directives sur la collecte, le traitement, la récupération et la mise au rebut de ces produits en respectant l'environnement ; ces exigences varient toutefois d'un état membre à l'autre de l'Union européenne. Pour obtenir d'autres renseignements sur les sites d'élimination des déchets d'équipements en vue de leur recyclage et de leur récupération et/ou sur les exigences des états membres de l'Union européenne, renseignez-vous auprès du distributeur ou du lieu d'achat de votre produit.

TABLE DES MATIÈRES

Avertissements	2	Déployer ou ranger le moteur de pêche à la traîne Ulterra	31
Introduction	7	Ouvrez la télécommande virtuelle Ulterra.....	31
Installation	8	Déployer le moteur	32
Acheter des câbles Ethernet et du matériel	8	Suspendre le déploiement ou le rangement	32
S'assurer de l'installation du moteur de pêche à la traîne et de la télécommande.....	8	Ajuster l'assiette	32
Connecter le système de navigation GPS avancé au détecteur de poissons Humminbird.....	9	Activation/désactivation de l'hélice.....	32
Confirmer la connexion du moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons Humminbird	10	Ranger le moteur	32
Confirmer la réception GPS.....	11	Vue d'ensemble de la navigation GPS avancée	34
Mise à jour logicielle	13	Utilisation de la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons Humminbird.....	34
Enregistrer des produits	13	Vue d'ensemble de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne	35
Vérifier la version logicielle actuelle.....	13	Aperçu du menu de navigation	37
Mise à jour du logiciel du détecteur de poissons à l'aide d'une carte SD.....	13	Démarrer la navigation GPS avancée	38
Mettre à jour le logiciel accessoire avec une carte SD	14	Annuler la navigation GPS avancée.....	39
Mettre à jour le logiciel avec l'application One-Boat Network.....	14	Commandes de l'hélice	40
Configurer la navigation GPS avancée avec l'Humminbird	15	Symbole de l'hélice.....	40
Activer la navigation par le moteur de pêche à la traîne.....	15	Démarrer ou arrêter l'hélice.....	41
Activer/désactiver la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] [en option]	16	Piloter	42
Régler le mode Arrivée	16	Augmenter ou diminuer la vitesse	43
Installer un carte mémoire de cartes.....	17	Engager la vitesse maximale.....	44
Régler la compensation du niveau d'eau.....	18	Désengager la vitesse maximale.....	44
Activer la synchronisation du moteur de pêche à la traîne.....	19	Régulateur de vitesse	45
Configuration et calibrage complets du moteur	20	Les Spot-Locks	47
Régler la fonction Déploiement direct	22	Démarrer la navigation Spot-Lock.....	48
Personnaliser le bouton de la pédale dans l'application One-Boat Network	22	Naviguer vers un Spot-Lock sauvegardé.....	50
Régler les alarmes du moteur de pêche à la traîne	23	Reprendre la navigation GPS avancée [arrêt de Spot-Lock]	51
Régler l'alarme Pré-arrivée.....	23	Déplacer un Spot-Lock [senseur de cap requis].....	53
Set the Off Course [XTE] Alarm.....	24	Annuler la navigation Spot-Lock [Désactiver]	55
Confirmer une alarme activée	24	Mode Dérive	57
Aperçu cartographique	25	Engager le mode Dérive	57
Afficher les Spot-Lock et les iTrack sur l'affichage cartographique	27	Annuler le mode Dérive	58
Afficher les lignes de profil et les échelles de profondeur	28	Mode dérive Ajuster la trajectoire - Angle.....	59
		Jog en mode dérive.....	59
		Mode dérive inversée	60
		Mode Esquive	61
		Activer/désactiver le mode Évitement	61
		Activer et désactiver le mode Évitement	62
		Points de cheminement	63
		Marquer un point de cheminement.....	63

TABLE DES MATIÈRES

Lancement de la navigation vers un point de cheminement sauvegardé	65	Utilisation d'AutoPilot avec d'autres fonctions GPS avancées.....	96
Suppression d'un point de cheminement sauvegardé sur l'affichage cartographique.....	66	Vue d'ensemble du pilote automatique	96
Mode de Navigation en boucle	67	Régler le mode du pilote automatique.....	97
Naviguer en mode de navigation en boucle.....	68	Démarrer le pilote automatique selon le cap du propulseur	98
Démarrer le mode Navigation en boucle à la position du curseur.....	69	Gérer les données de navigation GPS avancées	100
Ajuster les paramètres du mode Navigation en boucle	70	Ouvrez l'outil Mes données.....	100
Annuler la navigation [désactiver]	70	Gestion des iTrack	102
iTracks	72	Gestion des Spot-Lock.....	104
Enregistrer un iTrack.....	74	Importation/exportation de données de navigation	105
Arrêter l'enregistrement de l'iTrack	75	Surveillance de la batterie	106
Sélectionner et naviguer sur un iTrack sauvegardé.....	76	Configurer la surveillance de la batterie.....	106
Annuler la navigation [désactiver]	78	Vue de surveillance de la batterie ouverte	107
Déplacer un iTrack enregistré.....	78	Mode écologique.....	107
BackTrack	80	Pour communiquer avec Humminbird	109
Régler la distance du BackTrack	80		
Démarrer la navigation sur BackTrack	81		
Suivre le profil/rivage	82		
Préparation.....	82		
Démarrer la navigation Suivre le profil/rivage	82		
Définir le décalage de contour.....	83		
Régler la compensation de profil pendant la navigation.....	84		
Inverser la direction pendant la navigation Suivre le profil.....	85		
Suivre la dureté du fond ou la végétation.....	85		
Inverser la direction	88		
Routes	89		
Navigation Route rapide	89		
Création d'une route enregistrée	91		
Navigation sur une route sauvegardée	92		
Modifier un itinéraire en mode Carte.....	92		
Ajouter ou supprimer des points sur un itinéraire	93		
Supprimer une route dans la vue Carte	93		
Pilote automatique	94		
Pilote automatique de cap verrouillé.....	94		
Pilote automatique à cap verrouillé.....	95		
Comment déterminer quand utiliser la version cap verrouillé et la version cap verrouillé	96		

INTRODUCTION

Aperçu

Ce système révolutionnaire de contrôle des bateaux permet à votre propulseur électrique Minn Kota et à votre sondeur Humminbird de communiquer entre eux pour offrir des niveaux inégalés en matière de navigation automatique. Trouvez, stockez et revisitez vos lieux et pistes de pêche les plus productifs en prenant le contrôle à partir de la télécommande sans fil Minn Kota, de l'application One-Boat Network ou directement à partir de votre détecteur de poissons Humminbird. Ajoutez une carte mémoire cartographique Humminbird CoastMaster ou LakeMaster ou une carte mémoire AutoChart ZeroLine et déverrouillez la capacité de suivre automatiquement les contours de profondeur pour obtenir de meilleurs niveaux de contrôle du bateau. Tout cela s'effectue avec la précision qu'offre le système GPS, ce qui vous permet de positionner le bateau plus rapidement en vous donnant plus de temps pour capturer les poissons.

La navigation GPS avancée est préinstallée sur le moteur de pêche à la traîne. La télécommande et le contrôleur GPS du moteur de pêche à la traîne constituent le système de navigation GPS avancée. Le contrôleur GPS est contenu dans la tête de commande du moteur. Il contient une boussole très sensible et est là où tous les signaux GPS satellite et à distance sont reçus.

Sécurité et avertissements pour l'utilisation de la navigation GPS avancée

Outre ce guide, il est important de lire le manuel d'utilisation de votre moteur Minn Kota. Suivez toutes les instructions et observez toutes les consignes de sécurité et de précautions. Seules les personnes ayant lu et compris les instructions pour l'utilisateur peuvent utiliser ce produit.

AVERTISSEMENT!

Vous êtes responsable de l'utilisation sécuritaire et prudente de votre bateau. Nous avons conçu la navigation GPS avancée pour qu'elle soit un outil précis et fiable, susceptible d'améliorer l'utilisation du bateau et d'augmenter votre succès lors de la pêche. Ce produit ne vous décharge pas de la responsabilité de l'utilisation sécuritaire de votre bateau. Vous devez éviter les dangers à la navigation et maintenir une surveillance continue pour pouvoir répondre aux diverses situations telles qu'elles évoluent. Vous devez toujours être prêt à reprendre le contrôle manuel de votre bateau.

Apprenez à utiliser votre système de navigation GPS avancé dans une zone dépourvue de dangers et d'obstacles.

Détecteur de poissons Humminbird

Ce manuel des accessoires décrit la fonctionnalité ajoutée à votre détecteur de poissons Humminbird APEX, XPLORE et SOLIX lorsqu'il est connecté au moteur de pêche à la traîne Minn Kota avec navigation GPS avancée. Pour plus d'informations sur les opérations du détecteur de poissons Humminbird, consultez le manuel d'utilisation de votre détecteur de poissons. Pour télécharger le manuel, rendez-vous sur notre site Web humminbird.johnsonoutdoors.com.

INSTALLATION

Utilisez les instructions suivantes pour connecter votre détecteur de poissons Humminbird à un système de navigation GPS avancé. Avant de procéder à cette installation, le détecteur de poissons Humminbird et le moteur de pêche à la traîne Minn Kota doit être installé. Pour télécharger les guides d'installation, visitez minnkota.johnsonoutdoors.com et humminbird.johnsonoutdoors.com.

1 | Acheter des câbles Ethernet et du matériel

Le système de navigation GPS avancé se connecte au port Ethernet du détecteur de poissons Humminbird ou au commutateur Ethernet Humminbird. Pour acheter des commutateurs Ethernet, des câbles Ethernet et des câbles d'extension, visitez notre site Web à l'adresse humminbird.johnsonoutdoors.com [sélectionnez Magasiner > Accessoires > Câbles].

Matériel	Câbles Ethernet
Humminbird APEX, XPLORE, et SOLIX détecteur de poissons	AS EC 10E, AS EC 20E, etc. [câble d'extension Ethernet] Différentes longueurs de câbles sont disponibles. Pour plus de détails, rendez-vous sur notre site Web humminbird.johnsonoutdoors.com . Le câble suivant n'est pas compatible : AS EC QDE.
Commutateur Ethernet [AS ETH 5PXG]	AS EC 10E, AS EC 20E, etc. [câble d'extension Ethernet] Différentes longueurs de câbles sont disponibles. Pour plus de détails, rendez-vous sur notre site Web humminbird.johnsonoutdoors.com . Le câble suivant n'est pas compatible : AS EC QDE.

Pour planifier la longueur de câble requise, il est important de prendre en compte les éléments suivants :

- Les câbles seront acheminés du moteur de pêche à la traîne au détecteur de poissons Humminbird (ou commutateur Ethernet).
- Le câble doit être acheminé par un système de routage établi sur le bateau, dans une zone comportant un minimum d'interférences. Inspectez l'itinéraire choisi pour vous assurer qu'il ne comporte aucun bord effilé, aucun obstacle ni obstruction qui pourrait endommager les câbles.
- Les câbles bougeront avec le moteur de pêche à la traîne lorsqu'il sera déployé et rentré, il est donc important de prévoir une longueur suffisante pour le mouvement. **Vérifiez l'Ulterra** lorsqu'il est en position entièrement verticale, à son point le plus haut (avant la ligne de l'assiette) et à son point le plus bas.

2 | S'assurer de l'installation du moteur de pêche à la traîne et de la télécommande

1. Utilisez le manuel d'utilisation de votre moteur de pêche à la traîne Minn Kota pour vérifier que le moteur de pêche à la traîne est correctement installé et monté à la proue du bateau.
2. Le bateau et le propulseur électrique doivent être situés à l'extérieur et avoir une vue directe du ciel pour recevoir les signaux des satellites GPS.
3. Vérifiez que toutes les obstructions sont éliminées de l'hélice dans toutes les directions, dans les positions rangée et déployée.
4. Branchez l'alimentation au propulseur électrique.
5. Déployez le moteur de telle sorte que l'arbre du moteur soit en position complètement verticale.
6. Le moteur de pêche à la traîne émettra quatre signaux sonores courts au démarrage.
7. Désactivez la source d'alimentation.

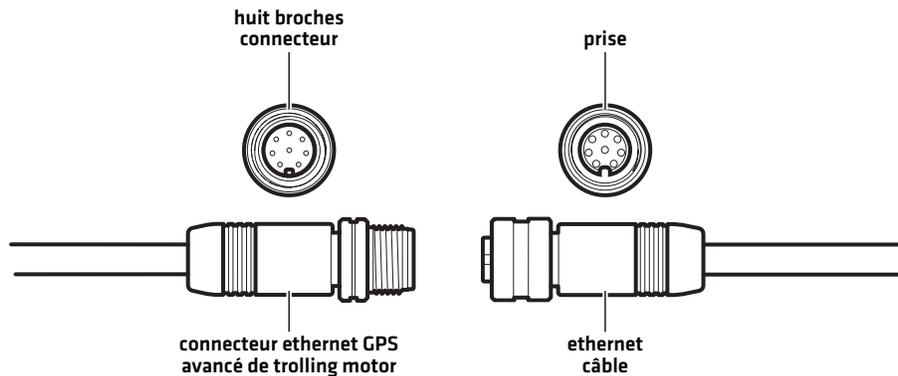
3 | Connecter le système de navigation GPS avancé au détecteur de poissons Humminbird

Suivez les instructions suivantes pour connecter le système de navigation GPS avancé au détecteur de poissons Humminbird installé. Si vous achetez le commutateur Ethernet Humminbird, installez-le en utilisant les directives figurant dans le guide d'installation inclus.

AVERTISSEMENT!

Avant de procéder à l'installation, la source d'alimentation doit avoir été mise hors tension.

1. Confirmez que toutes les sources d'alimentation sont éteintes.
2. Suivez les instructions du manuel du propriétaire du moteur de pêche à la traîne pour brancher et acheminer le connecteur Ethernet GPS avancé à huit broches au câble Ethernet. L'emplacement exact et les instructions d'acheminement varieront selon le modèle de moteur.
3. Pour installer le câble Ethernet, alignez les broches du connecteur Ethernet GPS avancé avec la prise du câble Ethernet. Notez les connecteurs à clé. Appuyez sur les extrémités ensemble et serrez le collier du câble Ethernet pour sécuriser la connexion.

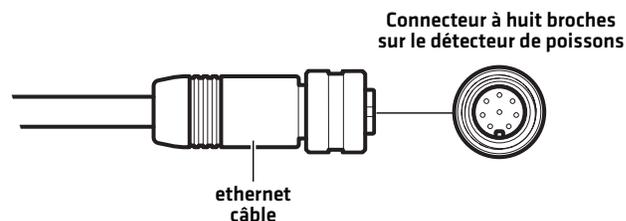


4. Acheminez le câble dans le détecteur de poissons Humminbird ou le commutateur Ethernet optionnel.

REMARQUE

Le câble doit être acheminé par un système de routage établi sur le bateau, dans une zone comportant un minimum d'interférences. Inspectez l'itinéraire choisi pour vous assurer qu'il ne comporte aucun bord effilé, aucun obstacle ni obstruction qui pourrait endommager les câbles. .

5. **Commutateur Ethernet** : Branchez le connecteur du câble Ethernet à un port Ethernet accessible. Serrez l'écrou à la main de façon à ce que la connexion soit solide.
6. **Humminbird détecteur de poissons** : Alignez la prise du câble Ethernet avec le connecteur à huit broches du détecteur de poissons APEX, XPLORE ou SOLIX. Notez les connecteurs à clé. Serrez le collier du câble Ethernet pour sécuriser la connexion. Une fois directement installé sur le détecteur de poissons, la connexion est terminée.



4 | Confirmer la connexion du moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons Humminbird

Après avoir branché le moteur de pêche à la traîne au détecteur de poissons Humminbird, il est important de s'assurer de la connexion. Tout l'équipement doit être branché et alimenté avant que vous allumiez la tête de commande.

REMARQUE

Si le moteur de pêche à la traîne est branchée pendant la navigation, un message s'affiche à l'écran et la navigation est annulée.

Mise en marche

1. Allumez la source d'alimentation et l'équipement du moteur de pêche à la traîne.
2. Appuyez sur la touche Mise en marche [POWER] du détecteur de poissons.
3. Sélectionnez **Démarrer en mode normal**. Lorsque le premier affichage apparaît à l'écran, la tête de commande est prête à être utilisée.

Vérifier la barre d'état du système

Vous pouvez vous assurer de la connexion du moteur de pêche à la traîne en vérifiant la barre d'état du système. Chaque accessoire connecté au détecteur de poissons est représenté par une icône d'état dans la barre d'état du système.

Barre d'état (en haut de l'écran)



1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Consultez le coin supérieur droit de la barre d'état.

Confirmez que le moteur de pêche à la traîne est indiqué comme étant connecté et détecté. La détection du moteur de pêche à la traîne peut prendre jusqu'à une minute.

Déconnecté : Si le symbole du moteur de pêche à la traîne n'apparaît pas dans la barre d'état, vérifiez les connexions des câbles et de l'alimentation pour vous assurer qu'elles sont solides et sous tension. Consultez le guide d'installation fourni avec votre moteur de pêche à la traîne pour vous assurer qu'elle est correctement installée.

Symbole d'état le moteur de pêche à la traîne	Description du symbole
	Connectée et détectée : le moteur de pêche à la traîne est connectée et détectée sur le réseau.
	Détectée et activée : le moteur de pêche à la traîne est connectée au réseau, activée et prête à être utilisée pour la navigation ou est en cours d'utilisation en mode manuel [hélice activée, mais sans naviguer].
	Détectée, activée et en navigation active : le moteur de pêche à la traîne est connectée au réseau, activée et en navigation active.
	Connectée, mais non détectée ou active : le moteur de pêche à la traîne est connectée, mais non détectée sur le réseau ou activée.

REMARQUE

Pour obtenir des informations système supplémentaires, sélectionnez Accueil > Paramètres > Système > Informations réseau.

5 | Confirmer la réception GPS

Utilisez les instructions de cette section pour vous assurer que le Humminbird a une bonne réception GPS. Le GPS est requis pour activer les fonctions de navigation sur le détecteur de poissons.

Vérifier la barre d'état du système

1. À l'écran d'accueil, dans le coin supérieur droit de la barre d'état, et confirmez que le récepteur GPS est détecté et actif.

Symbole d'état du GPS	Description du symbole
	Détecté et actif : Le récepteur GPS est détecté et une position GPS a été obtenue.
	Connecté mais aucune transmission/réception : Le récepteur GPS est détecté, mais il n'a pas de point de repère.
	Connecté mais non détecté ou actif : Le récepteur GPS est connecté, mais non détecté sur le réseau ou aucune position GPS n'a été obtenue.

2. Si le symbole Détecté et actif est visible, une position GPS a été obtenue.

Si le symbole GPS ne s'affiche pas sur la barre d'état du système, vérifiez l'installation et la connexion du câble au détecteur de poissons Humminbird.

Vérifier la réception GPS et l'intensité des signaux satellites

Vous pouvez vérifier l'état de la réception GPS dans l'outil GPS. L'outil GPS propose deux façons d'afficher les satellites communicant avec le récepteur GPS. **Jaune** indique que le satellite est utilisé pour déterminer votre position actuelle. **Sarcelle** indique que le satellite est surveillé, mais qu'il n'est pas utilisé. Les données suivantes s'affichent également :

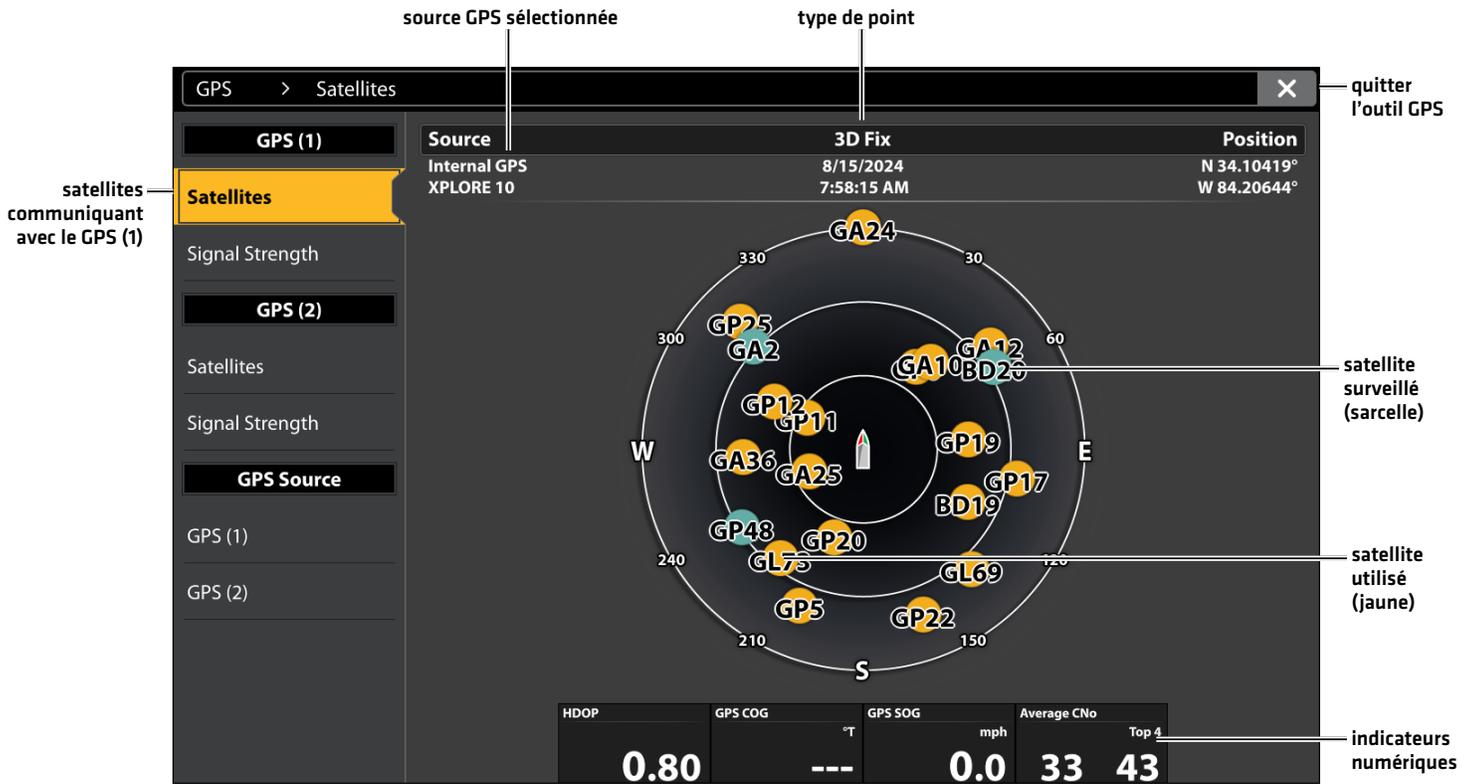
- **Position** [latitude et longitude]
- **Type de point de GPS** : indiqué comme Aucun point, point 2D, point 3D, ou Amélioré. Un point amélioré est un point augmenté à l'aide des données provenant du SAGE, EGNOS ou MSAS. Pour la navigation, l'utilisation d'un point 3D ou Amélioré est requise.
- **HDOP (diminution de précision horizontale)** : un paramètre du système de positionnement global qui dépend de la configuration actuelle des satellites. La touche HDOP permet de calculer l'erreur de position estimée.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez Outils.
3. Sélectionnez l'outil GPS.
4. Selon votre configuration réseau, sélectionnez **GPS [1] > Satellites** ou **GPS [2] > Satellites**.

REMARQUE

En outre, vous pouvez manuellement modifier quel récepteur GPS est la source sélectionnée pour GPS [1] ou pour GPS [2]. Pour en savoir plus sur le GPS et la sélection des sources GPS, consultez le guide d'utilisation de la tête de commande.

Carte du ciel tirée du satellite GPS [1]



5. Sous GPS [1] ou GPS [2], sélectionnez Intensité du signal.

Intensité des signaux (diagramme à barres)



Intensité des signaux (GPS 1/GPS 2) : affiche des diagrammes à barres verticales indiquant les forces des signaux des satellites avec la valeur CNO (Porteuse/Bruit) respective (0 à 60).

MISE À JOUR LOGICIELLE

Votre modèle Humminbird peut nécessiter une mise à jour logicielle pour fonctionner avec le système de navigation GPS avancé. Nous vous recommandons de lire entièrement la section suivante avant de lancer des mises à jour logicielles éventuelles.

Logiciel requis pour le détecteur de poissons : La version suivante du logiciel de recherche de poissons est requise pour utiliser la navigation GPS avancée :

- 5.0 ou supérieur

Télécommande et contrôleur sans fil Minn Kota : Le système de navigation GPS avancé dispose de mises à jour logicielles distinctes pour le contrôleur et la télécommande. Une fois le logiciel mis à jour sur le détecteur de poissons, vous devez accéder à la télécommande et lancer le téléchargement du logiciel distant sur la télécommande elle-même. Consultez le manuel du propriétaire de votre télécommande sans fil pour plus de détails.

Préparation : Nous vous conseillons de lire entièrement cette partie avant de lancer tout processus de mise à jour logicielle. La mise à jour du détecteur de poissons Humminbird prend à peu près 10 minutes, et chaque tête de commande du réseau doit être mise à jour de manière individuelle. La mise à jour des accessoires prend à peu près 5 minutes.

Matériel : En plus de votre équipement Humminbird, vous aurez besoin d'un ordinateur avec accès Internet et d'une carte SD ou microSD vierge de 32 Go (selon votre sondeur).

Assistance technique : Si vous avez des questions sur le processus de mise à jour du logiciel, contactez le support technique via notre centre d'aide à l'adresse <https://humminbird-help.johnsonoutdoors.com/hc/en-us>.

Enregistrer des produits

Enregistrez votre équipement Humminbird afin de recevoir les plus récentes nouvelles concernant Humminbird, y compris les informations relatives à la compatibilité des accessoires et aux mises à jour de logiciel.

1. Allez sur notre site Web humminbird.johnsonoutdoors.com. Sélectionnez Soutien > Enregistrer votre produit.
2. Suivez les invites à l'écran pour enregistrer vos produits.

Vérifier la version logicielle actuelle

Il est utile de vérifier le numéro de version du logiciel actuellement installé sur le détecteur de poissons et sur chaque accessoire.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez Réglages.
3. Sélectionnez Système.
4. Sélectionnez Informations système.

Vérifiez le numéro de version du logiciel indiqué.

Mise à jour du logiciel du détecteur de poissons à l'aide d'une carte SD

REMARQUES

Si vous avez plus d'un détecteur de poissons sur le réseau, allez sur chaque détecteur de poissons pour installer la dernière mise à jour du logiciel. Les mises à jour du logiciel du détecteur de poissons ne peuvent pas être effectuées par l'intermédiaire d'un autre appareil en réseau.

Lorsque vous installez la carte SD contenant le fichier logiciel dans votre détecteur de poissons, l'appareil détecte la mise à jour et donne une instruction automatique pour installer le logiciel. Vous pouvez suivre les instructions ou choisir d'installer le logiciel ultérieurement. Pour en savoir plus, consultez le guide d'utilisation de votre détecteur de poissons.

Pour garantir un processus de mise à jour fluide, laissez l'appareil sous tension jusqu'à ce que la mise à jour soit complètement terminée. L'interruption de l'alimentation électrique pendant la mise à jour peut entraîner une instabilité du système ou une perte de données.

1. Installer une carte SD ou microSD formatée dans la fente de l'ordinateur.
2. Se rendre sur le site humminbird.johnsonoutdoors.com, et cliquer sur **Soutien > Mises à jour logicielles**.
3. Cliquez sur votre modèle de détecteur de poissons. Les mises à jour logicielles disponibles sont indiquées en tant que

téléchargements sous chaque produit. Confirmez que le nom du fichier correspond au modèle de votre détecteur de poissons.

- Lire les instructions, puis sélectionner **Télécharger**.
 - Suivre les invites à l'écran pour sauvegarder le fichier de logiciel sur la carte SD ou microSD.
4. Mettez votre détecteur de poissons Humminbird sous tension. Démarrer le mode **Normal**.
 5. Installez la carte SD contenant le ou les fichiers logiciels dans la fente de la carte du détecteur de poissons.
 6. Suivez les instructions à l'écran pour mettre à jour le logiciel du détecteur de poissons.
 7. Une fois la mise à jour du logiciel terminée, retirez la carte SD ou microSD de la fente de carte du détecteur de poissons.

Mettre à jour le logiciel accessoire avec une carte SD

1. Installer une carte SD ou microSD formatée dans la fente de l'ordinateur.
2. Se rendre sur le site humminbird.johnsonoutdoors.com et cliquer sur Soutien > Mises à jour logicielles.
3. Faites défiler vers le bas jusqu'à la section Accessoires et Cartographie. Les mises à jour logicielles disponibles sont indiquées en tant que téléchargements sous chaque accessoire. Confirmez que le modèle de votre détecteur de poissons figure dans la description du logiciel.
 - Lire les instructions, puis sélectionner Télécharger.
 - Suivre les invites à l'écran pour sauvegarder le fichier de logiciel sur la carte SD ou microSD.
4. Mettez votre détecteur de poissons Humminbird sous tension. Démarrer le mode **Normal**.
5. Insérez la carte SD ou microSD [avec le fichier logiciel] dans la fente pour carte du détecteur de poissons.
6. Sélectionnez Outils > Mises à jour du logiciel. Dans la liste Accessoires, faites défiler jusqu'à MEGA Live 2. Confirmez que la version la plus récente du logiciel est sélectionnée dans la liste et sélectionnez Installer maintenant.
7. Une fois la mise à jour du logiciel terminée, retirez la carte SD ou microSD de la fente de carte du détecteur de poissons.

Mettre à jour le logiciel avec l'application One-Boat Network

Vous pouvez utiliser l'application One-Boat Network pour télécharger les mises à jour logicielles et les envoyer directement vers votre détecteur de poissons ou votre accessoire Humminbird.

REMARQUES

Votre détecteur de poissons doit déjà exécuter la version 4.130 ou ultérieure du logiciel pour prendre en charge cette fonction.

Vous devez d'abord télécharger l'application One-Boat Network et jumeler vos produits compatibles Minn Kota et Humminbird.

1. Ouvrez l'application One-Boat Network sur votre appareil mobile.
2. Appuyez sur Réseau + Mises à jour.
3. Appuyez sur Télécharger la mise à jour à côté de l'appareil Humminbird que vous souhaitez mettre à jour. La progression du téléchargement est affichée à l'écran.
4. Appuyez sur Transférer le logiciel à côté de l'appareil sélectionné une fois le téléchargement terminé.
5. Confirmez le temps de transfert estimé.
6. Appuyez sur le bouton radial pour sélectionner l'endroit où télécharger la mise à jour du logiciel [stockage interne, carte SD 1 ou emplacement SD 2].

REMARQUE

Vous ne pouvez pas télécharger les mises à jour logicielles sur une carte SD ou microSD avec des cartes LakeMaster sauvegardées.

7. Appuyez sur Démarrer le transfert [Apple iOS] ou Transfert [Google Android].
La progression du téléversement est affichée sous l'appareil sélectionné dans l'application One-Boat Network et dans l'affichage « État du système » du détecteur de poissons.
8. Suivez les instructions à l'écran du détecteur de poissons pour terminer l'installation du logiciel.

CONFIGURER LA NAVIGATION GPS AVANCÉE AVEC L'HUMMINBIRD

Utilisez les instructions de cette section pour configurer la navigation GPS avancée sur le détecteur de poissons Humminbird.

1 | Activer la navigation par le moteur de pêche à la traîne

Pour démarrer la navigation GPS avancée à partir de l'unité le détecteur de poissons Humminbird, la fonction Navigation du moteur de pêche à la traîne doit être activée. Lorsque la fonction Navigation du moteur de pêche à la traîne a été activée, les menus GPS avancés associés seront ajoutés au système des menus.

Si la fonction Navigation à la traîne est désactivée, votre détecteur de poissons utilisera les fonctions traditionnelles de la navigation Humminbird.

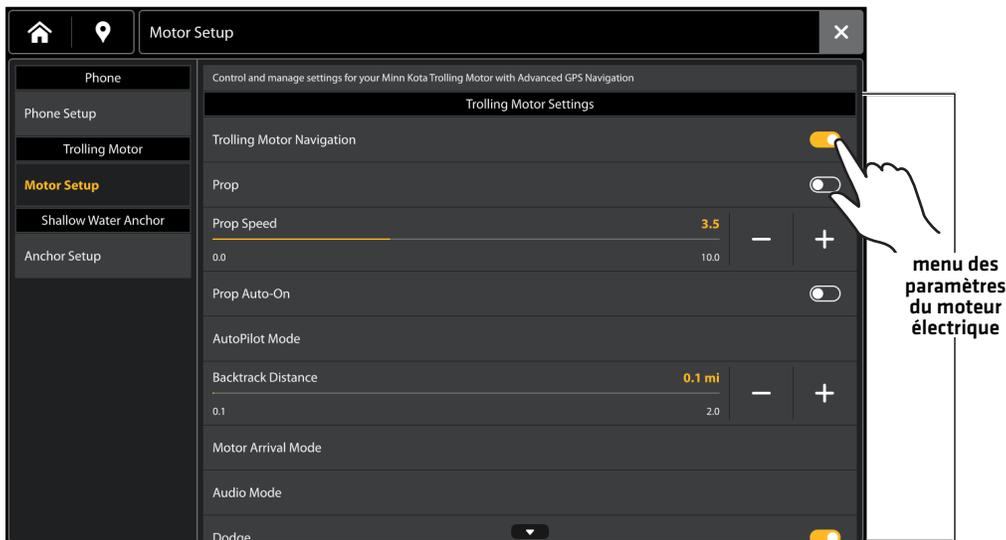
REMARQUE

Si GPS avancée est connectée pendant la navigation, celle-ci sera automatiquement annulée. Consultez la section *Installation: Confirmer l'installation et la connexion avancées du GPS sur le détecteur de poissons Humminbird.*

Activer la navigation par moteur de pêche à la traîne

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez l'outil One-Boat Network.
3. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
4. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Navigation du moteur de pêche à la traîne.
5. Appuyez sur le bouton marche/arrêt ou sur la touche ENTRÉE pour activer la navigation par moteur électrique.

Activation de la navigation du moteur de pêche à la traîne



2 | Activer/désactiver la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] [en option]

Lorsque la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] est activée, le système de navigation GPS avancé démarre le mode de navigation sélectionné dès qu'il est sélectionné. L'hélice démarrera à la vitesse actuelle. Si le menu de la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] est activé mais que l'hélice ne tourne pas, il est possible que la vitesse soit réglée à 0. Voir **Commandes de l'hélice** pour plus d'informations.

Lorsque la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] est désactivée, vous devez démarrer l'hélice manuellement chaque fois que vous sélectionnez un mode de navigation moteur. Cependant, ce menu ne s'applique pas aux Spot-Locks et au régulateur de vitesse. Ces modes de navigation mettront l'hélice en marche dès qu'ils seront engagés, quel que soit le paramètre de mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] choisi.

⚠ AVERTISSEMENT!

Spot-Locks et le régulateur de vitesse mettront l'hélice en marche dès qu'ils seront engagés, quel que soit le paramètre de mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] choisi.

Activer/désactiver la mise en marche automatique de l'hélice (Prop Auto-On)

1. Sous paramètres de moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Démarrage automatique de l'hélice.
2. Touchez le bouton marche/arrêt, ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour l'activer ou le désactiver.

⚠ AVERTISSEMENT!

Lorsque la mise en marche automatique de l'hélice [Prop Auto-On] est activée, l'hélice s'allume lorsque les fonctions de navigation sont utilisées. Les fonctions de navigation incluent l'utilisation de iTracks et du pilote automatique. Assurez-vous que l'hélice est éloignée de tout obstacle ou danger lors de l'utilisation des fonctions de navigation.

3 | Régler le mode Arrivée

Lorsque vous naviguez avec la navigation GPS avancée et que vous arrivez à destination, réglez l'option de menu Mode d'arrivée pour indiquer au système ce qu'il faut faire ensuite. Le réglage déterminera si vous allez commander le bateau manuellement ou passer à un autre type de navigation après avoir atteint un point de destination.

Le paramètre mode Arrivée affecte le iTracks, les itinéraires, les points de passage et les Spot-Locks. Cela ne s'applique pas aux modes de navigation Suivre le profil, Suivre le littoral ou en boucle.

Régler le mode Arrivée

1. Sous paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Mode d'arrivée du moteur.
Touchez ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour ouvrir le sous-menu Arrivée du moteur.
2. Choisissez une option de menu. Touchez ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour le sélectionner.

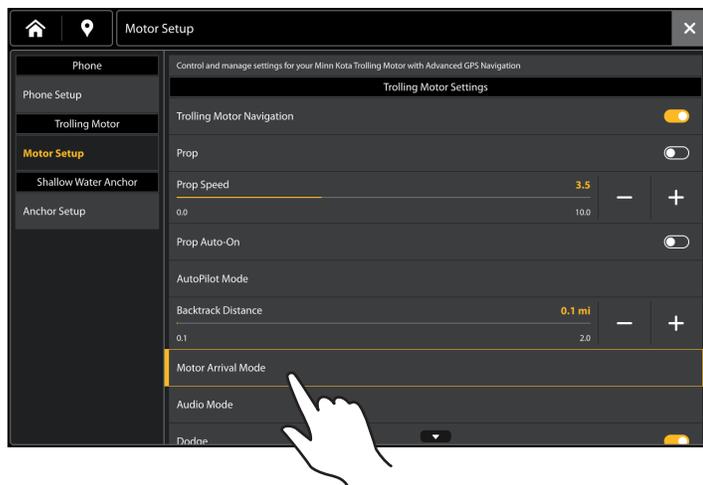
Options du menu du mode d'arrivée du moteur	
Désactivation de l'hélice	Désactive l'hélice et fait retourner le GPS avancé au mode manuel après la fin de la navigation. Vous devez être prêt à prendre le contrôle manuel du bateau. ⚠ AVERTISSEMENT! Si est le mode de navigation choisi est le pilote automatique, vous devez désactiver l'hélice séparément. Voir la section Commandes de l'hélice .
Spot-Lock	Crée et engage un Spot-Lock après la fin de la navigation. Voir la section Spot-Locks pour plus de détails.
Pilote automatique	Si le curseur est inactif , la navigation commence dans la direction du réglage du circuit sur fond du bateau [COG]. Si le circuit n'est pas accessible, le cap actuel est utilisé. Si le curseur est actif , la navigation commence dans la direction de la position du curseur en utilisant les données de relèvement en provenance du curseur actif.

Options du menu du mode d'arrivée du moteur

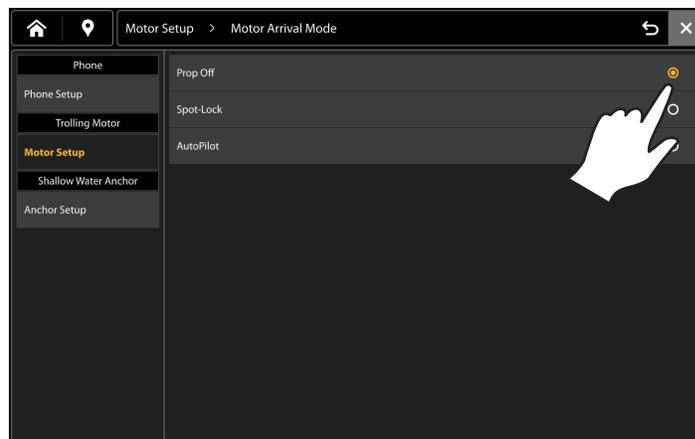
Déploiement automatique Raptor/Talon

Une fois la navigation du bateau terminée, le système déploiera le Raptor/Talon.
*Nécessite Raptor/Talon installé.

Ouverture du sous-menu Arrivée du moteur



Réglage du Mode d'arrivée du moteur



4 | Installer une carte mémoire de cartes

Utilisez une carte mémoire Humminbird pour fournir des cartes détaillées, des contours de profondeur, etc. sur les affichages cartographiques. Pour utiliser la fonction Suivre le profil ou Suivre le rivage, une carte Humminbird compatible doit être installée et sélectionnée comme source cartographique.

Cartes mémoires cartographiques compatibles : Humminbird CoastMaster, LakeMaster, LakeMaster PLUS, AutoChart ZeroLine, et ChartSelect. Consultez humminbird.johnsonoutdoors.com pour obtenir la liste la plus récente des cartes et des guides d'accessoires compatibles.

Lorsque vous installez une carte SD, la source cartographique est automatiquement modifiée à celle correspondant à la source de la carte SD. Vous pouvez aussi modifier la source cartographique à l'aide de l'outil des Réglages.

Lorsque cette source est modifiée, les options de menus sur l'affichage cartographique sont aussi modifiées, permettant l'ajout de données de navigation, d'ombrages, d'alarmes, et plus encore. Reportez-vous à chacune des sections pertinentes pour plus d'informations.

1. Sur un affichage cartographique, appuyez sur l'icône Menu sur la barre supérieure ou sur la touche MENU.
2. Sélectionnez les Réglages.
3. Sous Réglages système, sélectionnez Source cartographique.
4. Sélectionnez la source cartographique à afficher.

⚠ MISE EN GARDE

Ne laissez pas le couvercle de la fente pour carte SD ouvert. Le couvercle doit toujours être rabattu pour prévenir les dommages à l'appareil causés par l'eau.

5 | Régler la compensation du niveau d'eau

Lorsque vous démarrez votre sortie pour la journée, il est important de noter si le niveau de l'eau est plus élevé ou plus bas que d'habitude. Si, par exemple, le niveau du lac est plus bas de 5 pi, réglez la Compensation pour le niveau d'eau à -5. Les chiffres affichés sur Contour Lines [contours du fond] s'ajustent en fonction de la compensation définie pour le niveau d'eau. Cette valeur de compensation est ensuite mise en surbrillance en marron foncé pour agrandir la terre sur l'affichage.

REMARQUE

Humminbird doit être sélectionné en tant que source cartographique pour activer cette fonction.

Pour appliquer des couleurs de profondeur, une plage de surbrillance de profondeur, une eau peu profonde, etc., voir [Afficher le tracé du profil et les plages de profondeur de Humminbird LakeMaster](#).

Définir le décalage du niveau d'eau

1. Lorsqu'une vue cartographique est affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu ☰ dans la barre supérieure.

OU

Appuyez sur la touche MENU.

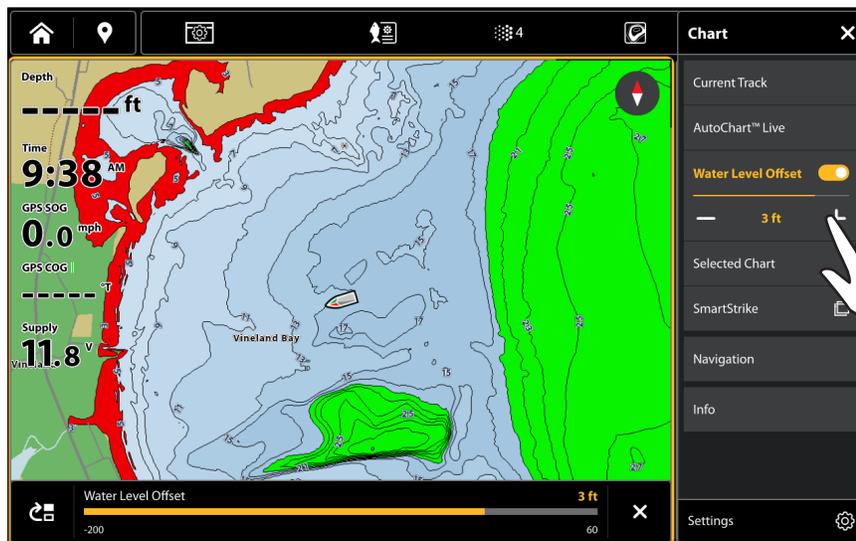
2. Sélectionnez Décalage du niveau d'eau.

3. Touchez le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour l'activer.

4. Appuyez sur les icônes +/- pour ajuster le réglage.

- Si le niveau d'eau est supérieur à la normale, définissez une valeur positive.
- Si le niveau d'eau est inférieur à la normale, définissez une valeur négative.
- Si le niveau d'eau n'a pas changé [normal], désactivez la compensation de niveau d'eau.

Réglage du décalage du niveau d'eau



6 | Activer la synchronisation du moteur de pêche à la traîne

Activez la synchronisation du moteur de pêche à la traîne pour charger les iTrack et les Spot-Lock sauvegardés à partir du moteur de pêche à la traîne. Lorsque la synchronisation du moteur de pêche à la traîne est activée, les iTrack et les Spot-Lock sauvegardés à partir du moteur de pêche à la traîne sont transférés à la tête de commande, puis les iTrack et les Spot-Lock del détecteur de poissons sont transférés au moteur de pêche à la traîne. Les données seront transférées lorsque vous aurez mis en marche le détecteur de poissons et chaque fois que de nouvelles données seront créées sur l'unité du moteur de pêche à la traîne ou le détecteur de poissons.

REMARQUES

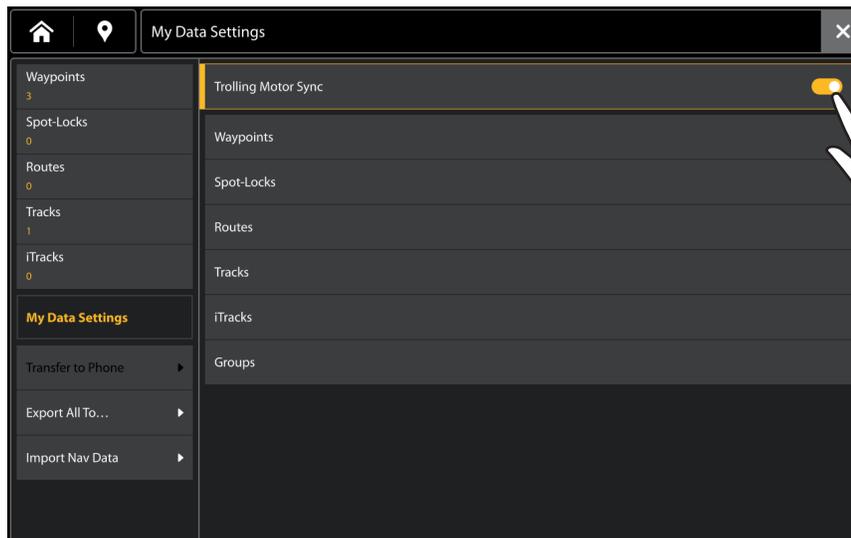
S'il n'y a pas suffisamment d'espace mémoire disponible sur le détecteur de poissons, un message d'erreur s'affichera et les données ne seront pas transférées jusqu'à ce que de l'espace supplémentaire soit libéré sur le détecteur de poissons Humminbird. Consultez le guide d'utilisation de Humminbird pour plus d'informations sur la gestion des données de navigation.

Pour plus d'informations sur l'exportation des données de navigation, consultez *Gérer vos données de navigation GPS avancées*.

Activer la synchronisation du moteur de pêche à la traîne

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Appuyez sur l'outil Mes données.
3. Appuyez sur Mes paramètres de données.
4. Sélectionnez la synchronisation du moteur de pêche à la traîne.
5. Touchez le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour l'activer.

Activation de la synchronisation du moteur de pêche à la traîne



Ajuster la balance du bateau

Les performances du propulseur électrique peuvent être affectées par des facteurs tels que, mais sans s'y limiter, le vent, les conditions de l'eau, les spécifications du bateau, l'état de la batterie, le câblage, etc. La balance de bateau fournit une méthode d'ajustement de la performance du propulseur électrique pour tenir compte de ces variables et plusieurs autres. Le propulseur électrique Minn Kota provient de l'usine avec la balance de bateau réglée à zéro. Il peut être ajusté vers le haut [+2] ou vers le bas [-2] pour augmenter ou diminuer la façon dont le logiciel de commande du moteur appliquera l'alimentation lors de l'utilisation d'un mode de navigation comme Spot-Lock.

Un exemple de nécessité de réduire la balance du bateau serait lorsque le moteur corrige trop ou effectue de nombreux ajustements fréquents lors de l'utilisation du Spot-Lock. Dans ce cas, essayez de réduire l'échelle du bateau -1 pour réduire ce comportement. Si le comportement se poursuit, réduisez l'échelle du bateau à -2. L'inverse serait que lors de l'utilisation du Spot-Lock, le moteur s'éloigne fréquemment de son emplacement cible ou a de la difficulté à effectuer des corrections. Dans ce cas, essayez d'augmenter l'échelle du bateau à +1 pour améliorer la précision du moteur. Si le comportement persiste, augmentez l'échelle du bateau à +2.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration et étalonnage du moteur de pêche à la traîne.
4. Sélectionnez Balance de bateau.
5. **Régler** : Appuyez sur les icônes +/- pour régler le paramètre.

Réglage de l'orientation de l'arrimage*

La position de stationnement est un terme utilisé pour décrire l'unité inférieure et la position de l'hélice lorsque le moteur est arrimé. La valeur par défaut de l'unité inférieure est l'hélice orientée vers l'extérieur [hélice à gauche] sur une installation à bâbord. La position de stationnement permet de personnaliser l'installation en fonction du positionnement du bateau pour une installation à bâbord ou à tribord. Utilisez le réglage pour configurer l'hélice à gauche ou à droite pour prendre en charge les applications de pêche ou de remorquage.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration et étalonnage du moteur de pêche à la traîne.
4. Sélectionnez Orientation du rangement des accessoires.
5. Appuyez sur Prop gauche ou Prop droite.

Régler le décalage de montage de la quille*

Le décalage de montage de la quille ajuste la position du moteur par rapport à la quille. Cette fonction n'est exécutée que sur les moteurs de la série QUEST.

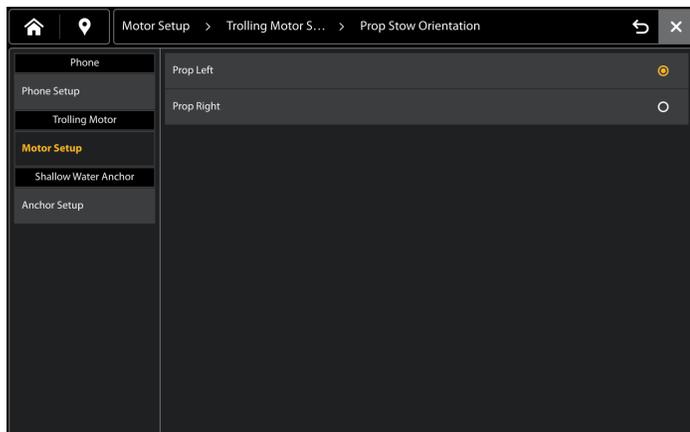
Les moteurs de pêche à la traîne de la série QUEST de Minn Kota avec capteur de cap intégré proviennent de l'usine avec l'unité inférieure parallèle au support. La position de l'unité inférieure est appelée décalage de la quille. Lorsque l'unité inférieure est parallèle au support, le décalage de la quille est de zéro degré. Dans une installation idéale, l'unité inférieure sera parallèle à la quille, mais le support est rarement installé parfaitement aligné avec la quille; donc, l'unité inférieure ne sera pas parallèle à la quille. Presque toutes les installations auront une certaine variation de position de montage du côté bâbord ou tribord du bateau. Le décalage de la quille est spécifiée avec la fonction de décalage de montage de la quille. Lors du réglage du décalage de la quille, toute position à bâbord enregistrera un décalage de quille avec un angle négatif. Toute position à tribord enregistrera un décalage de la quille avec un angle positif. Avant de régler le décalage de la quille, effectuez toutes les étapes d'installation. Cela comprend le montage du moteur de pêche à la traîne sur le bateau et l'installation de câbles d'alimentation et d'accessoires.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration et étalonnage du moteur de pêche à la traîne.
4. Sélectionnez Décalage du support de quille.

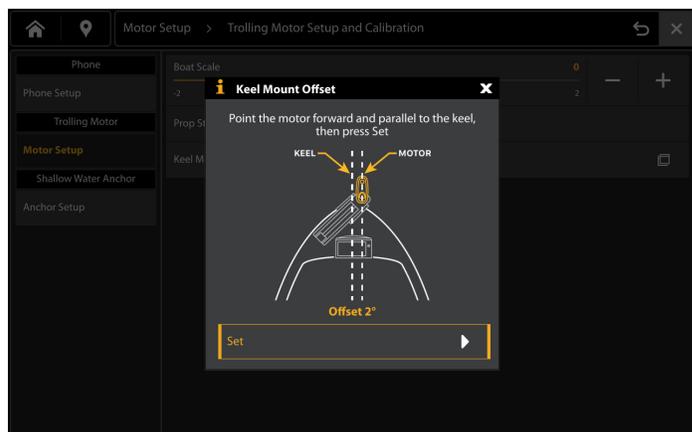
*Moteurs de la série QUEST uniquement.

5. Pointez le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.
6. Lorsque vous êtes satisfait du placement, appuyez sur Définir.

Réglage de l'orientation de l'arrimage



Régler le décalage de montage de la quille



Régler l'étalonnage du capteur de cap

Cette fonction n'est effectuée que sur les moteurs dotés d'un capteur de cap externe. Le processus d'étalonnage du capteur de cap doit se produire lorsque votre bateau est sur l'eau. L'étalonnage du capteur de cap doit toujours être effectué une fois que le moteur de pêche à la traîne et le capteur de cap ont été montés, mais avant que le décalage du capteur de cap ne soit effectué. Le capteur de cap doit être branché à l'alimentation et jumelé à la tête de commande du propulseur électrique avant de commencer ce processus. Le processus d'étalonnage exige que le bateau soit conduit en deux cercles complets, alors planifiez en conséquence lors de la préparation de ce processus.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration et étalonnage du moteur de pêche à la traîne.
4. Sélectionnez Calibrer le capteur de cap.
5. Sélectionnez Démarrer pour commencer le processus.
6. Conduisez le bateau en deux cercles complets.

La progression du bateau autour du chemin circulaire s'affichera sous forme de pourcentage complété pour chaque cercle pendant que le bateau navigue.

7. Une fois les deux cercles terminés, l'écran affichera « Calibration réussie ». Veuillez effectuer le décalage du capteur.
8. Passez à Décalage de la ligne de cap ou appuyez sur Quitter pour revenir à l'écran d'accueil.

Régler le décalage de cap

Une fois le capteur de cap calibré, réglez le décalage de cap. Le décalage de cap est la différence entre l'angle de la quille du bateau et l'angle auquel le capteur de cap est monté sur le pont du bateau. Pendant l'installation, le capteur de cap a été installé de manière à être aussi parallèle que possible à la quille du bateau. Si le bateau et le capteur de cap sont parfaitement parallèles et pointent exactement dans la même direction, le décalage sera parfait à 0 degré. Sachant que les installations ne sont jamais parfaites, le décalage de cap peut être réglé pour compenser la différence entre les deux.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration et étalonnage du moteur de pêche à la traîne.
4. Sélectionnez le décalage de la ligne de titre.
5. Sélectionnez Démarrer pour commencer le processus.
6. Pointez le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.
7. Lorsque vous êtes satisfait du placement, appuyez sur Définir.

8 | Régler la fonction Déploiement direct*

Minn Kota recommande de régler le décalage de la quille lorsque la position de l'unité inférieure est parallèle à la quille. Enregistrez le décalage de la quille avant d'explorer la fonction Déploiement direct. La fonction Déploiement direct utilise la position enregistrée dans le décalage de la quille pour savoir où positionner l'unité inférieure pour être parallèle à la quille. Lorsque la fonction Déploiement direct est activée, le moteur de pêche à la traîne déploie le moteur et fait automatiquement pivoter l'unité inférieure à la position enregistrée en mémoire dans Décalage de la quille. Par défaut, l'unité inférieure sera parallèle à la quille lorsque le support est parallèle à la quille. Si le décalage de la quille a été programmé à un autre angle, la fonction Déploiement direct corrigera la position pour correspondre à l'angle corrigé lorsqu'elle est activée. Si la fonction Déploiement direct est désactivée, le moteur de pêche à la traîne ne corrigera pas la position dans aucune direction.

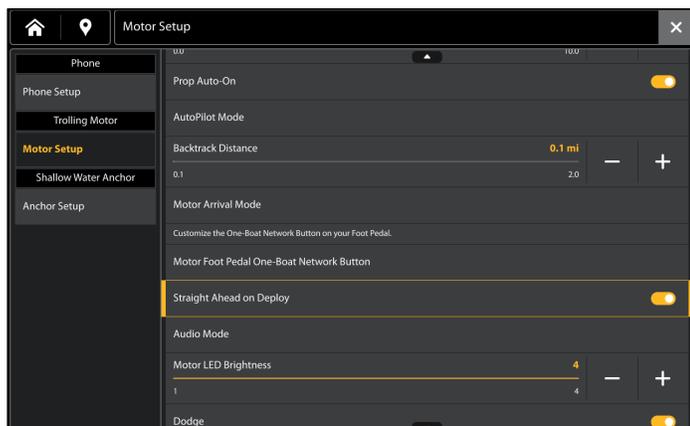
1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Dans les paramètres du moteur électrique, sélectionnez « Direction avant au déploiement ».
4. Appuyez sur le bouton marche/arrêt ou sur la touche ENTRÉE pour activer « Direction avant au déploiement ».

9 | Personnaliser le bouton de la pédale dans l'application One-Boat Network*

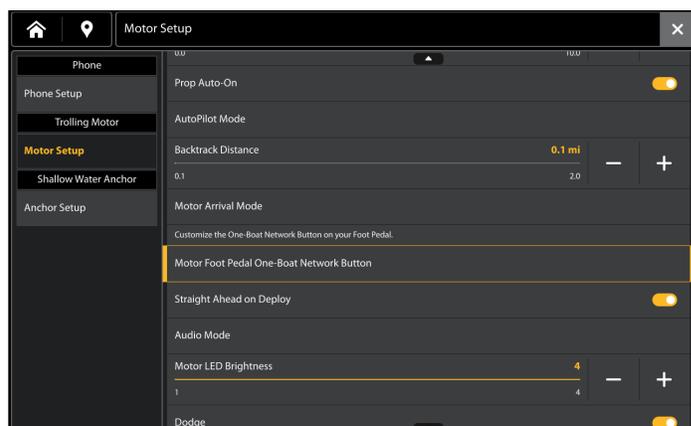
Les moteurs de pêche à la traîne Minn Kota QUEST ont un bouton programmable One-Boat Network sur la pédale. Vous pouvez personnaliser la fonction du bouton One-Boat Network à partir du détecteur de poissons.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur électrique, sélectionnez Pédale de moteur ou Bouton Réseau pour un bateau.
4. Sélectionnez l'une des options suivantes : Pilotage automatique, Marquer un point de cheminement ou Déployer l'ancre en eau peu profonde.

Activer directement lors du déploiement



Régler le bouton réseau pour un bateau de la pédale



*Moteurs de la série QUEST uniquement.

RÉGLER LES ALARMES DU MOTEUR DE PÊCHE À LA TRAÎNE

Utilisez les directives dans cette section pour régler les alarmes du moteur de pêche à la traîne. Lorsqu'une alarme est activée, une alerte se déclenche et/ou s'affiche sur le détecteur de poissons Humminbird pour signaler que la limite a été atteinte ou dépassée. Pour en savoir plus sur le réglage des alarmes ou pour configurer des alarmes additionnelles, consultez le guide d'utilisation Humminbird.

REMARQUE

Lorsque la navigation moteur est activée dans le système de menus, l'alarme Arrivée sur le menu Alarmes est remplacée par l'alarme Pré-arrivée du moteur de pêche à la traîne et l'alarme Hors cap (XTE) est remplacée par l'alarme Hors cap de moteur de pêche à la traîne (XTE).

1 | Régler l'alarme Pré-arrivée

L'alarme Pré-arrivée émet une alerte lorsque le bateau est dans le rayon de la distance définie par rapport au point de destination dans un point de cheminement, une route ou un iTrack. Par exemple, si Advanced GPS navigue en suivant un iTrack et que l'alarme Pré-arrivée est réglée à 100 pieds, l'alerte se déclenche lorsque le bateau est à 100 pieds du point d'arrivée de l'iTrack.

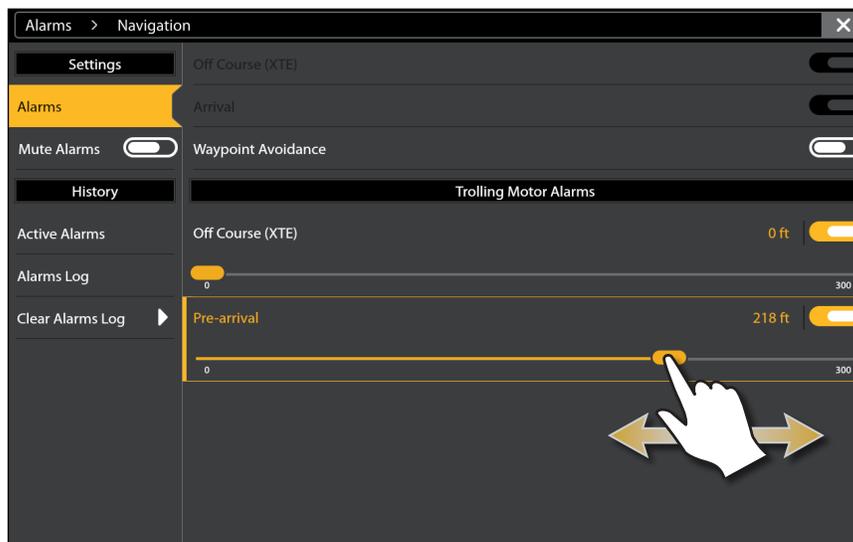
⚠ MISE EN GARDE

Lorsque l'alerte se déclenche, le système de navigation GPS avancé passe rapidement au type de navigation défini dans l'option du menu Mode d'arrivée. Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau. Voir *Configurer la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons : définir le mode d'arrivée*.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Appuyez sur l'icône Outils.
3. Sélectionnez Alarmes.
4. Sous Paramètres, sélectionnez Alarmes.
5. Sélectionnez Navigation.
6. Sous Alarmes de moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Pré-arrivée.
7. **Activée/désactivée** : Touchez le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour l'activer.

Régler : Faites glisser le curseur pour régler le seuil d'alarme.

Réglage de l'alarme Pré-arrivée du moteur de pêche à la traîne



Lorsque la navigation moteur de pêche est activée, l'alarme Arrivée est remplacée par l'alarme Pré-arrivée moteur de pêche et l'alarme Hors cap (XTE) est remplacée par l'alarme Hors cap moteur de pêche (XTE).

Mettez l'alarme en marche, puis réglez le paramètre.

2 | Set the Off Course [XTE] Alarm

The Trolling Motor **Off Course [XTE] Alarm** provides an alert when the boat has traveled outside the selected route. You can set how far the boat is allowed to move off course before the alarm is triggered.

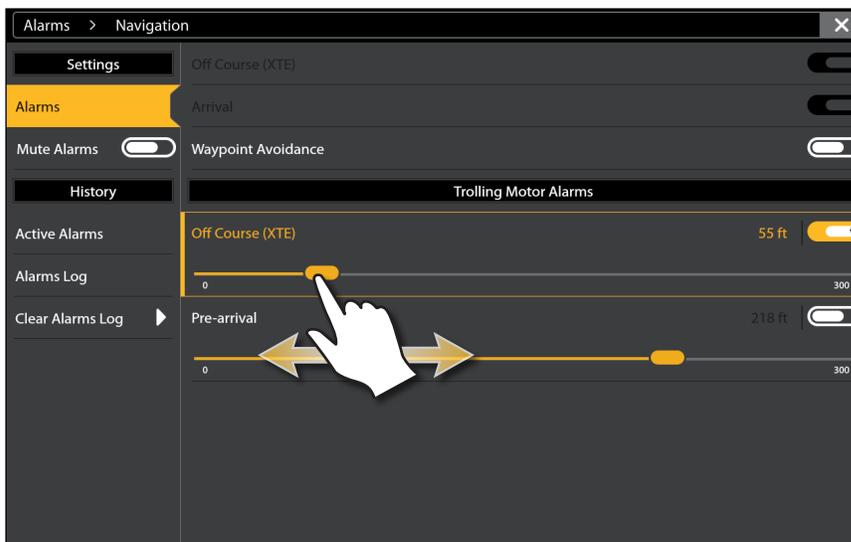
REMARQUE

To set the Off Course [XTE] parameters and display the Off Course [XTE] Limit, see your Humminbird operations manual.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Appuyez sur l'icône Outils.
3. Sélectionnez Alarmes.
4. Sous Paramètres, sélectionnez Alarmes.
5. Dans le menu Alarmes du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Hors cap [XTE].
6. **Activée/désactivée** : Touchez le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour l'activer.

Régler : Faites glisser le curseur pour régler le seuil d'alarme.

Réglage de l'alarme Hors cap [XTE] du moteur de pêche à la traîne



Lorsque la navigation du moteur de traîne est activée, l'alarme Arrivée est remplacée par l'alarme Pré-arrivée du moteur traîne et l'alarme Hors cap [XTE] est remplacée par l'alarme Hors cap du moteur de traîne(XTE).

Mettez l'alarme en marche, puis réglez le paramètre.

Confirmer une alarme activée

Lorsqu'une alarme se déclenche, une alerte sonne et/ou s'affiche à l'écran pour signaler que la limite a été dépassée. Suivez les directives ci-dessous pour couper une alarme qui s'est déclenchée.

1. Touchez Confirmer dans la boîte d'avertissement de l'alarme affichée à l'écran.

OU

Appuyez sur la touche ENTRÉE.

APERÇU CARTOGRAPHIQUE

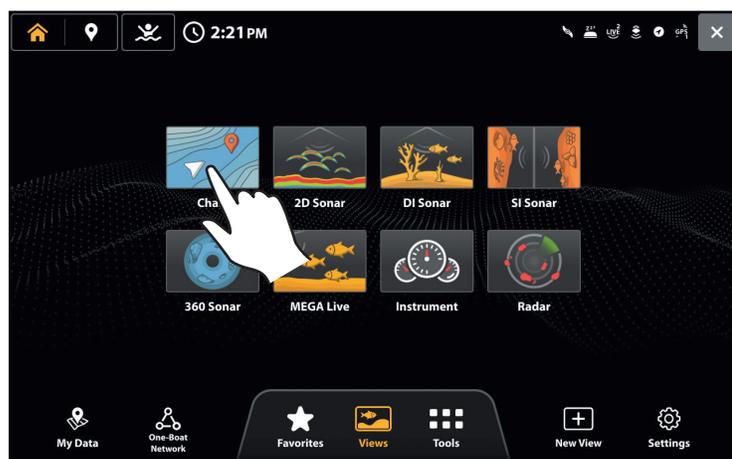
Afficher une vue graphique

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez Graphique dans le menu Vues, puis sélectionnez un type de graphique.

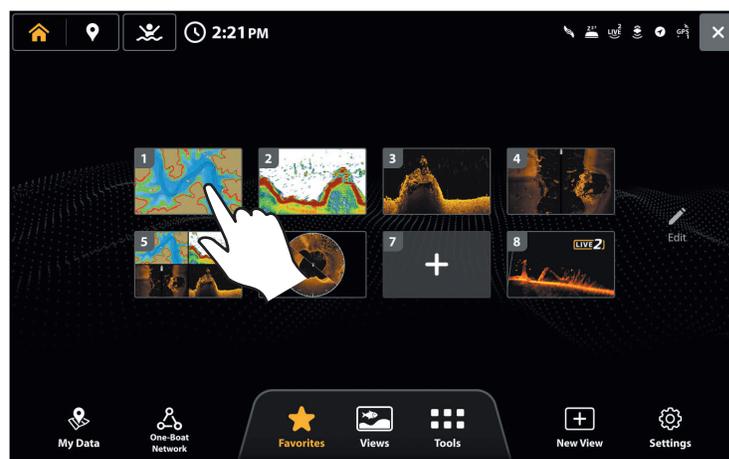
OU

Sélectionnez la vue graphique dans le menu Favoris.

Affichage graphique à partir du menu Vues



Affichage graphique à partir du menu Favoris



La carte affichée dans la vue cartographique est basée sur votre position [latitude/longitude] et sur la carte installée dans le sondeur. Votre position actuelle s'affiche donc automatiquement. Une réception GPS est nécessaire pour afficher la position correcte.

Widgets de la barre latérale

La barre latérale comprend des widgets qui vous permettent d'accéder rapidement à vos barres de données et à la télécommande numérique du moteur électrique. La barre latérale est configurée pour être minimisée. Appuyez dessus pour afficher les widgets et sur l'icône d'épingle pour la maintenir ouverte. Pour plus d'informations sur l'utilisation et la personnalisation de la barre latérale, consultez le manuel d'utilisation Humminbird.

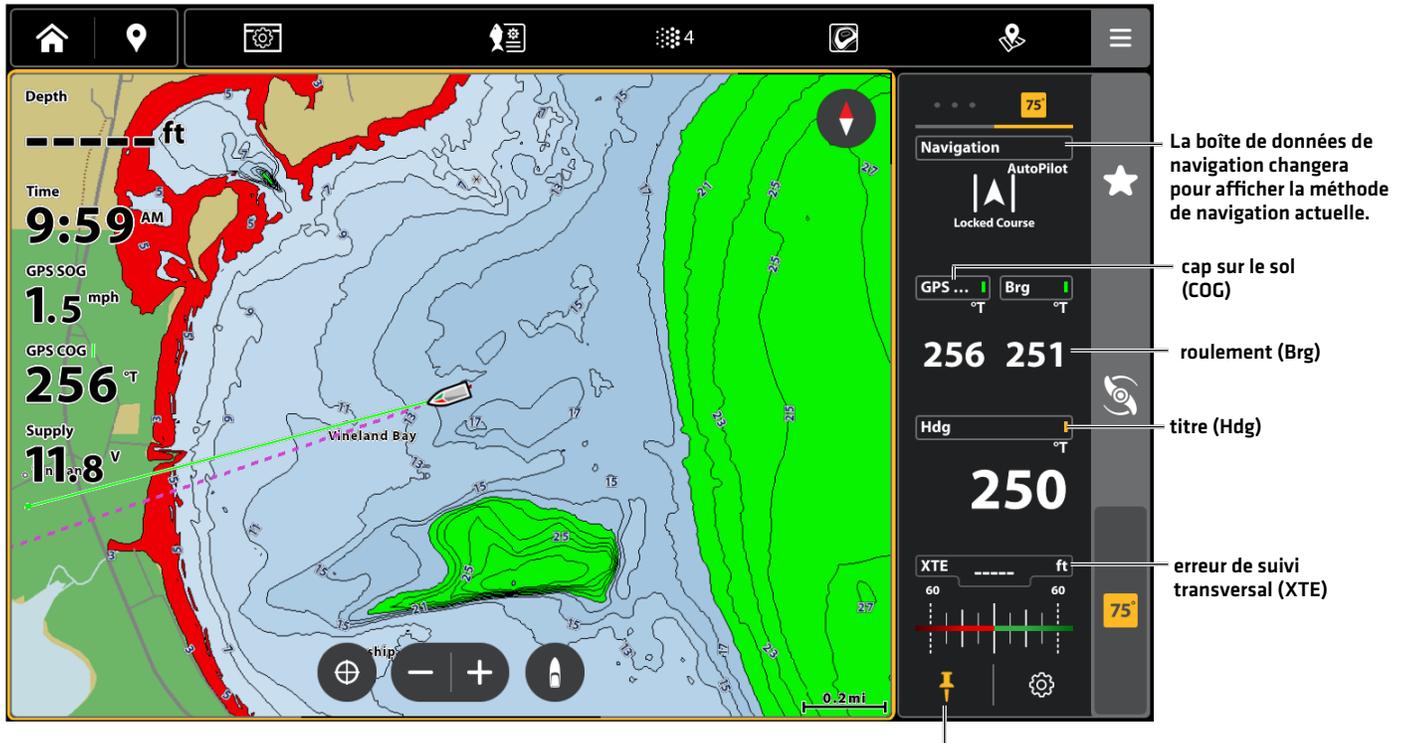
Afficher la barre de données de navigation du moteur de pêche à la traîne

Votre sondeur vous permet d'afficher une barre de données avec des champs prédéfinis. Si vous connectez un moteur électrique GPS avancé, le deuxième onglet de la barre de données comprend des champs prédéfinis affichant les informations de navigation du moteur électrique, telles que la méthode de navigation actuelle [iTrack, itinéraire, pilote automatique, etc.], le cap et le cap fond.

Afficher la barre de données

1. Une fois la vue affichée à l'écran, appuyez sur la barre latérale pour la développer.
 2. Sélectionnez l'icône Barre de données  dans la barre latérale. Appuyez sur l'icône Plus ●●● pour afficher le deuxième onglet de la barre de données.
- Pour conserver la barre de données affichée, appuyez sur l'icône en forme d'épingle en bas de la barre de données.

Vue cartographique avec barre de données de navigation du moteur électrique affichée



sélectionnez pour conserver la barre de données affichée (sinon, elle se fermera automatiquement)

Modifier les zones de données (facultatif)

Suivez les instructions suivantes pour modifier les zones de données affichées dans une barre de données.

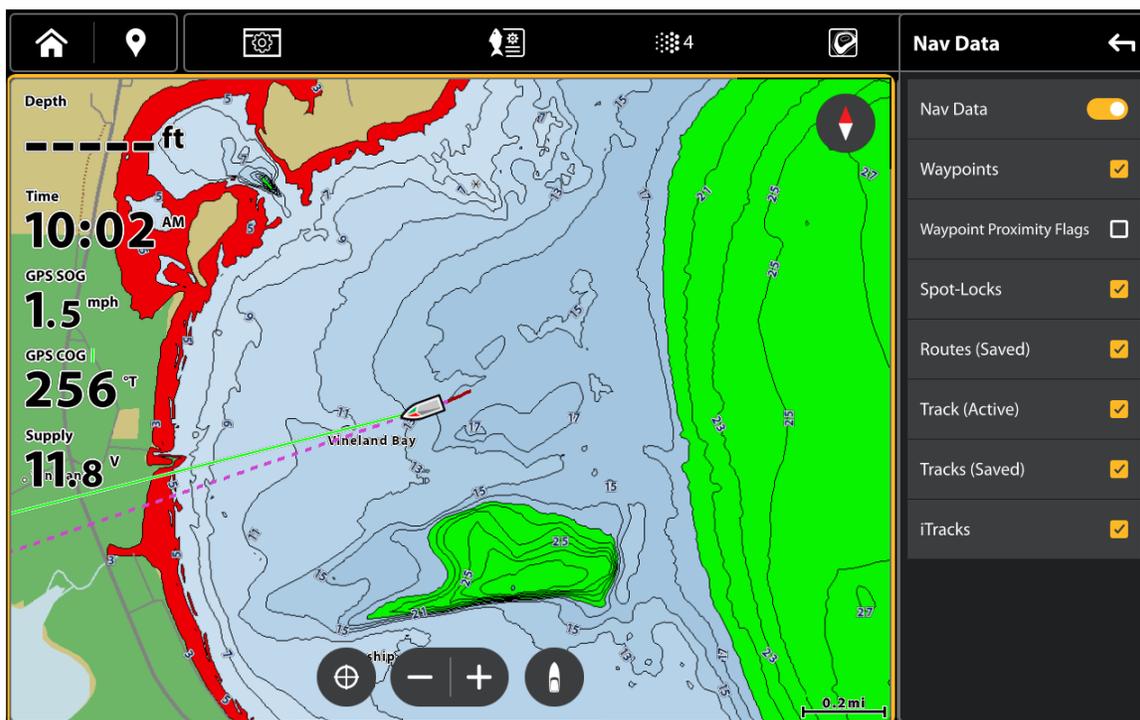
1. Lorsqu'une vue est affichée à l'écran, appuyez sur la barre latérale pour la développer.
2. Sélectionnez l'icône Barre de données  dans la barre latérale.
3. Appuyez longuement sur la zone de données pour la sélectionner.
4. Sélectionnez un type de données dans le menu.
5. Sélectionnez une étiquette de données.
6. **Fermer** : Appuyez sur la touche EXIT.

AFFICHER LES SPOT-LOCK ET LES iTRACK SUR L’AFFICHAGE CARTOGRAPHIQUE

Suivez les directives suivantes pour afficher les Spot-Lock et les iTrack sur l’affichage cartographique. Pour plus d’informations sur la personnalisation de votre affichage Cartographique, reportez-vous au manuel d’utilisation de Humminbird.

1. Avec une vue graphique affichée à l’écran, appuyez sur l’icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Paramètres.
3. Sélectionnez Données de navigation.
4. **Activée/désactivée** : Touchez le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour sélectionner Marche.
5. Ajoutez une case à cocher aux Spot-Lock pour les rendre visibles sur l’affichage cartographique.
6. Ajoutez une case à cocher aux iTrack pour les rendre visibles sur l’affichage cartographique.

Affichage des données de navigation sur la vue cartographique



AFFICHER LES LIGNES DE PROFIL ET LES ÉCHELLES DE PROFONDEUR

Lorsque vous installez une carte CoastMaster, une carte LakeMaster ou LakeMaster PLUS, des options de menu sont ajoutées au menu du système. Vous pouvez afficher ou masquer les courbes de niveau, mettre en évidence les hauts-fonds ainsi que la gamme des profondeurs sur la carte.

REMARQUE

Une carte mémoire de cartes Humminbird CoastMaster ou LakeMaster doit être installée et sélectionnée comme source cartographique pour activer ces fonctions. Pour plus d'informations sur les fonctionnalités de votre carte mémoire de cartes CoastMaster ou LakeMaster, consultez le manuel d'utilisation de Humminbird.

Graphiques Humminbird avec technologie VX

Afficher les lignes de profil et les couleurs de profondeur

1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Paramètres.
3. Sélectionnez Profondeurs / Contours.
4. Réglez les menus suivants selon votre préférence.

Lignes de profil	Activez les lignes de profil pour afficher les lignes de profil sur la carte.
Densité de contour	Utilisez Densité de contour pour ajuster la densité des lignes de contour affichées sur la carte. Vous pouvez régler la densité sur Élevée, Moyenne ou Faible. Les lignes de profil doivent être activées pour régler cette fonction. La densité des contours ne peut être personnalisée que dans les préréglages Pêche et Utilisateur. La densité du contour de navigation ne peut pas être modifiée.
Couleur du contour	Utilisez la couleur des courbes de niveau pour ajuster la couleur des courbes de niveau affichées sur la carte. L'option Courbes de niveau doit être activée pour ajuster cette fonctionnalité.
Palette de profondeur	Activez Palette de profondeur pour activer les couleurs de la zone de profondeur dans la vue cartographique.
Gamme Min / Max de la palette	Vous pouvez ajuster la plage de données affichée sur le graphique en modifiant la plage minimale et la plage maximale sur l'affichage. La plage que vous sélectionnez affecte la façon dont les couleurs de profondeur sont affichées. Pour de meilleurs résultats, définissez un seuil de plage de profondeur étroit. Par exemple, définissez la Palette Min Range sur 100 et la Palette Max Range sur 200.
Palette de couleurs	Utilisez la palette de couleurs pour modifier les couleurs utilisées pour afficher la carte.

CONSEIL RAPIDE! Vous pouvez également modifier la palette de couleurs grâce à l'icône correspondante  1 dans la barre supérieure.

Définir les hautes lumières en profondeur

1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Paramètres.
3. Sélectionnez Surbrillance d'une profondeur.
4. Réglez les menus suivants selon votre préférence.

OU

1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône de surbrillance de profondeur  dans la barre supérieure.
2. Réglez les menus suivants selon votre préférence.

Surbrillance d'une profondeur	Activez Surbrillance d'une profondeur pour mettre en surbrillance une profondeur dans les affichages cartographiques. La profondeur que vous définissez sera mise en évidence dans la couleur sélectionnée. Vous pouvez définir jusqu'à quatre reflets de profondeur.
Portée de la surbrillance	Lorsque la Surbrillance d'une profondeur est activée sur l'affichage cartographique, utilisez la fonction Portée de la surbrillance afin de déterminer la portée de la surbrillance, au-dessus et en dessous de la profondeur en choisie. Si, par exemple, vous savez qu'un poisson se tient entre 18 et 20 pieds, vous pouvez régler la Surbrillance des fonds à 19 pieds et la Portée de la surbrillance des fonds à +/- 1 pied. L'affichage montrera une bande verte entre 18 et 20 pieds.
Eau peu profonde	Activez Bas-fonds et réglez le curseur. Lorsque la profondeur est égale ou inférieure à la valeur définie, elle apparaît en surbrillance dans l'affichage cartographique. Par exemple, si votre bateau a un tirant de 3 pieds, réglez la fonction de surbrillance de Bas-fonds à 3 pieds et une bande rouge apparaîtra entre 0 et 3 pieds.

Ajuster les réglages d'affichage de la carte graphique Vx

mise en surbrillance des hauts-fonds

surbrillance de profondeur 1

étiquette de profondeur (profondeur du contour)

lignes de profil (lignes noires)

Depth Highlight

- Depth Highlights
- Shallow Water Highlight
- 5 ft
- Color
- Depth Highlight 1 **surbrillance de profondeur 1**
- Min Range 20 ft
- Max Range 30 ft
- Color
- Depth Highlight 2

Cartes Humminbird Legacy

1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez les Réglages.
3. Réglez les menus suivants selon votre préférence.

Couleurs des profondeurs	Mettez en marche les Couleurs des profondeurs et réglez la plage pour les ombrages à montrer sur les affichages cartographiques.
Surbrillance d'une profondeur	Activez Surbrillance d'une profondeur pour mettre en surbrillance une profondeur dans les affichages cartographiques. La profondeur sélectionnée sera mise en évidence en vert. Utilisez la Surbrillance de fond avec la Portée de la surbrillance des fonds.
Portée de la surbrillance	Lorsque la Surbrillance d'une profondeur est activée sur l'affichage cartographique, utilisez la fonction Portée de la surbrillance afin de déterminer la portée de la surbrillance, au-dessus et en dessous de la profondeur en choisie. Si, par exemple, vous savez qu'un poisson se tient entre 18 et 20 pieds, vous pouvez régler la Surbrillance des fonds à 19 pieds et la Portée de la surbrillance des fonds à +/- 1 pied. L'affichage montrera une bande verte entre 18 et 20 pieds.
Eau peu profonde	Activez Bas-fonds et réglez le curseur. Lorsque la profondeur est égale ou inférieure à la valeur définie, elle apparaît en surbrillance dans l'affichage cartographique. Par exemple, si votre bateau a un tirant de 3 pieds, réglez la fonction de surbrillance de Bas-fonds à 3 pieds et une bande rouge apparaîtra entre 0 et 3 pieds.
Équidistance des courbes de niveau	Activez l'équidistance des courbes de niveau du profil à des intervalles définies sur l'affichage cartographique. Réglez le curseur pour définir la distance entre chaque ligne. Les intervalles de contour sont également affectés par le paramètre Compensation de niveau d'eau. Voir Configurer la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons et Suivre le profil .

Réglage des paramètres d'affichage du Humminbird LakeMaster Legacy

The screenshot displays the Humminbird LakeMaster Legacy interface. On the left, a depth contour map is shown with various depth values (e.g., 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55, 60, 65, 70, 75, 80, 85, 90, 95, 100, 110, 120, 130, 140, 150, 160, 170, 180, 190, 200, 210, 220, 230, 240, 250, 260, 270, 280, 290, 300, 310, 320, 330, 340, 350, 360, 370, 380, 390, 400, 410, 420, 430, 440, 450, 460, 470, 480, 490, 500, 510, 520, 530, 540, 550, 560, 570, 580, 590, 600, 610, 620, 630, 640, 650, 660, 670, 680, 690, 700, 710, 720, 730, 740, 750, 760, 770, 780, 790, 800, 810, 820, 830, 840, 850, 860, 870, 880, 890, 900, 910, 920, 930, 940, 950, 960, 970, 980, 990, 1000). The map shows a depth of 40.6 ft, a time of 12:45 AM, a speed of 8.2 mph, a GPS COG of 80, and a supply of 13.8 v. A black contour line is highlighted. The settings menu on the right is titled 'Settings' and includes 'Humminbird Settings', 'Depth Colors' (set to 5), 'Depth Highlight' (checked), 'Highlight Range (+/-)' (set to 5 ft), 'Shallow Water' (checked), 'Contour Intervals' (checked), and '1 ft'.

Annotations in the image include:

- ligne de contour (ligne noire)
- surbrillance de profondeur (vert)
- couleurs de profondeur
- surbrillance des eaux peu profondes (rouge)
- menu des paramètres du graphique

DÉPLOYER OU RANGER LE MOTEUR DE PÊCHE À LA TRAÎNE ULTERRA

Si vous avez installé un moteur de pêche à la traîne Ulterra, Ulterra QUEST ou RT Instinct QUEST, vous pouvez déployer ou ranger le moteur à l'aide de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons Humminbird.

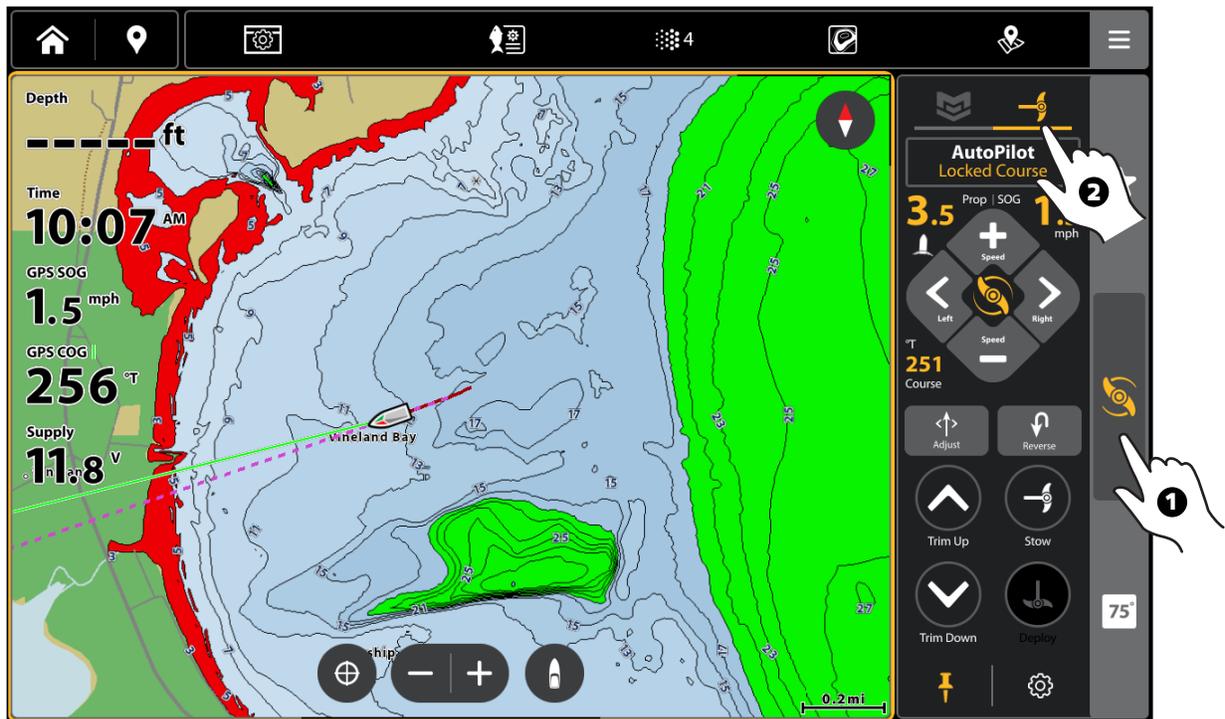
⚠ AVERTISSEMENT!

Avant de déployer ou de ranger le moteur, assurez-vous que le moteur est dégagé de tout obstacle et qu'il a une trajectoire libre. L'hélice est désactivée lorsque le moteur est en train d'être ajusté pour éviter tout contact accidentel avec l'hélice en action.

Ouvrez la télécommande virtuelle Ulterra

1. Touchez le symbole de moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Appuyez sur l'onglet Ulterra.

Ouverture de la télécommande virtuelle Ulterra Deploy/Stow



Déployer le moteur

La première fois que vous déployez le moteur [après l'installation ou après la réinitialisation des paramètres par défaut], vous ajusterez l'assiette en préparation au fonctionnement. La tête de commande enregistrera le réglage de l'assiette le plus récent et l'appliquera lorsque le moteur sera à nouveau déployé.

AVERTISSEMENT!

Dès que la commande de déployer est sélectionnée, le moteur se déploie automatiquement. Avant de déployer ou de ranger le moteur, assurez-vous que le moteur est dégagé de tout obstacle et qu'il a une trajectoire libre. L'hélice est désactivée lorsque le moteur est en train d'être ajusté pour éviter tout contact accidentel avec l'hélice en action.

1. Ouvrez la télécommande numérique Ulterra.
2. Touchez le bouton Déployer.

Ajustement de l'assiette (installation seulement) : Touchez les flèches de l'assiette vers le haut ou le bas.

Pause: Touchez le bouton Pause.

Suspendre le déploiement ou le rangement

Observez les instructions suivantes pour suspendre le fonctionnement du moteur de traîne pendant son déploiement ou son rangement.

1. Ouvrez la télécommande numérique Ulterra.
2. Touchez le bouton Pause.

Pour reprendre le déploiement, voir *Déployer le moteur*.

Pour reprendre le rangement, voir *Ranger le moteur*.

Ajuster l'assiette

Les instructions suivantes permettent de régler l'assiette. Le menu de l'assiette est disponible lorsque le moteur est déployé. La tête de commande enregistrera le réglage de l'assiette le plus récent et l'appliquera lorsque le moteur sera à nouveau déployé, même une fois éteint.

1. Ouvrez la télécommande numérique Ulterra.
2. Touchez les flèches de l'assiette vers le haut ou le bas.

Activation/désactivation de l'hélice

Utilisez les instructions suivantes pour activer l'hélice à partir de la boîte de dialogue Ulterra.

1. Ouvrez la télécommande numérique Ulterra.
2. Touchez le bouton Hélice pour l'activer ou la désactiver.

Ranger le moteur

Utilisez les instructions suivantes pour ranger le moteur de traîne Ulterra.

AVERTISSEMENT!

Dès que la commande Ranger est sélectionnée, le moteur se range automatiquement. Avant de déployer ou de ranger le moteur, assurez-vous que le moteur est dégagé de tout obstacle et qu'il a une trajectoire libre. L'hélice est désactivée lorsque le moteur est en train d'être ajusté pour éviter tout contact accidentel avec l'hélice en action.

1. Ouvrez la télécommande numérique Ulterra.
2. Touchez le bouton Ranger.

Ulterra Virtual Remote (Ulterra uniquement)



REMARQUE

Si un bouton est grisé, l'action ou la commande n'est pas disponible.

VUE D'ENSEMBLE DE LA NAVIGATION GPS AVANCÉE

La navigation GPS avancée utilise les signaux des satellites GPS ainsi que les données de la boussole numérique pour déterminer sa position, son cap et la direction vers laquelle pointe le propulseur. Étant donné que la navigation GPS avancée dépend des signaux des satellites GPS pour la navigation, un niveau de signal GPS minimal d'une barre est requis pour que les commandes de la navigation GPS soient activées. Un niveau de signal GPS de quatre barres permet d'obtenir les meilleurs résultats.

En termes simples, Advanced GPS Navigation se rappelle des points et les crée pour faire naviguer votre bateau automatiquement. La navigation GPS avancée utilise également une méthode de navigation GPS appelée « cercles d'arrivée ». Ces cercles imaginaires permettent à la navigation GPS avancée de savoir quand elle dérive par rapport à un point et quand elle arrive à un point. La taille des cercles d'arrivées varie selon l'intensité du signal GPS, de telle sorte que plus l'intensité du signal est grande, plus les cercles d'arrivée sont petits.

Utilisation de la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons Humminbird

- Avec un moteur de pêche à la traîne Advanced GPS Navigation connecté, vous pouvez lancer la navigation à partir du détecteur de poissons Humminbird ou de la télécommande sans fil, et le système Advanced GPS Navigation commencera automatiquement à naviguer sur le bateau. Les commandes lancées depuis la télécommande seront également affichées sur le détecteur de poissons.
- Les fonctionnalités avancées de navigation GPS et les options de menu sont affichées sur l'affichage cartographique et l'affichage radar, ainsi que sur les affichages multi-volets cartographique et radar. Les sections suivantes de ce manuel comprennent les directives relatives à l'affichage cartographique. Les directives sont les mêmes pour l'affichage radar, sauf en ce qui concerne la navigation Suivre le profil et Suivez le littoral, qui n'est pas disponible dans l'affichage radar.
- Selon votre modèle et votre configuration réseau, la tête de commande Humminbird utilise les données GPS à partir du récepteur GPS interne ou externe [en réseau].
- Certaines fonctions avancées de navigation GPS peuvent remplacer les options traditionnelles du menu de navigation Humminbird. Les alarmes ont également été adaptées au système de navigation GPS avancé.
- Pour utiliser la fonction Suivre le profil ou Suivez le littoral, une carte Humminbird CoastMaster, une carte Humminbird LakeMaster, une carte AutoChart ZeroLine ou la connexion AutoChart Live est requise.

REMARQUE

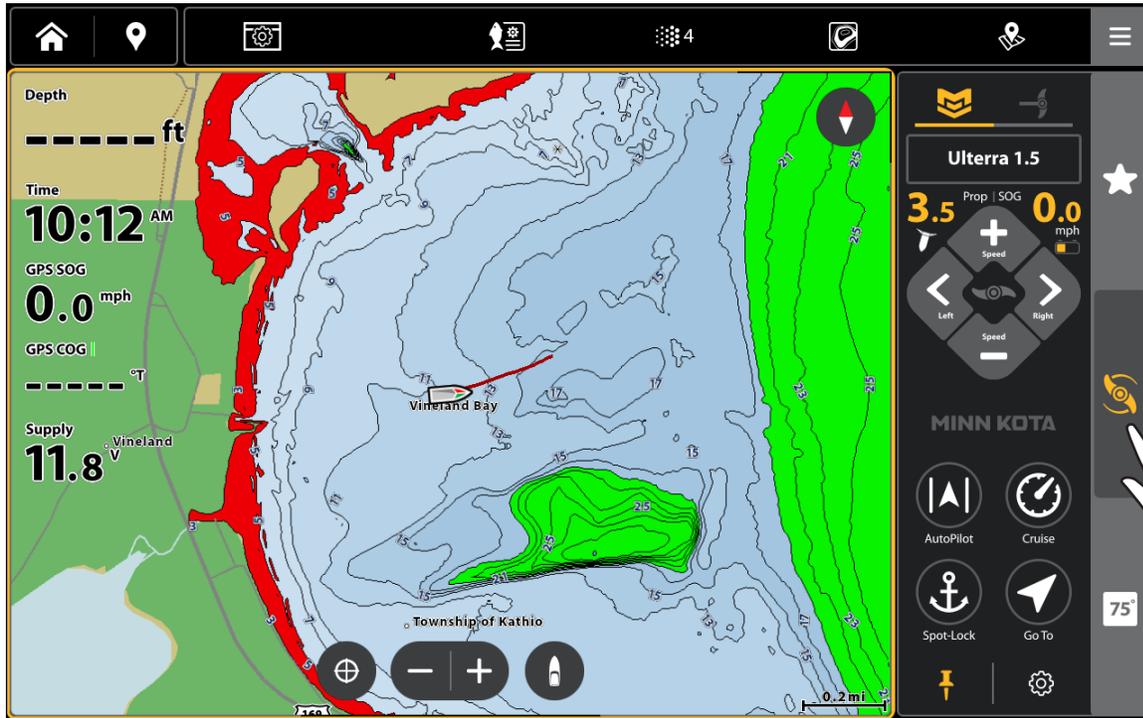
Pour obtenir les dernières informations sur la compatibilité des cartes, visitez notre site Web à l'adresse humminbird.johnsonoutdoors.com.

Démarrer la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne

Les modes de navigation peuvent être démarrés à partir de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne ou du menu Navigation. La télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne est accessible à partir de n'importe quel affichage. Cette section est une vue d'ensemble. Chaque mode de navigation est expliqué en détail tout au long de ce manuel. Voir **Commandes de l'hélice** pour plus d'informations.

1. Touchez le symbole du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.

Démarrer la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



Télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



Aperçu du menu de navigation

Le menu **Navigation** démarre la navigation vers l'élément sélectionné. Vous pouvez également annuler la navigation depuis ce menu. Le menu Navigation peut être ouvert depuis la touche NAVIGATION, le menu Carte X-Press ou la télécommande virtuelle du moteur électrique.

Ouvrir le menu de navigation à partir du menu X-Press de la carte

1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Navigation.

Ouvrir le menu de navigation à partir de la touche NAVIGATION

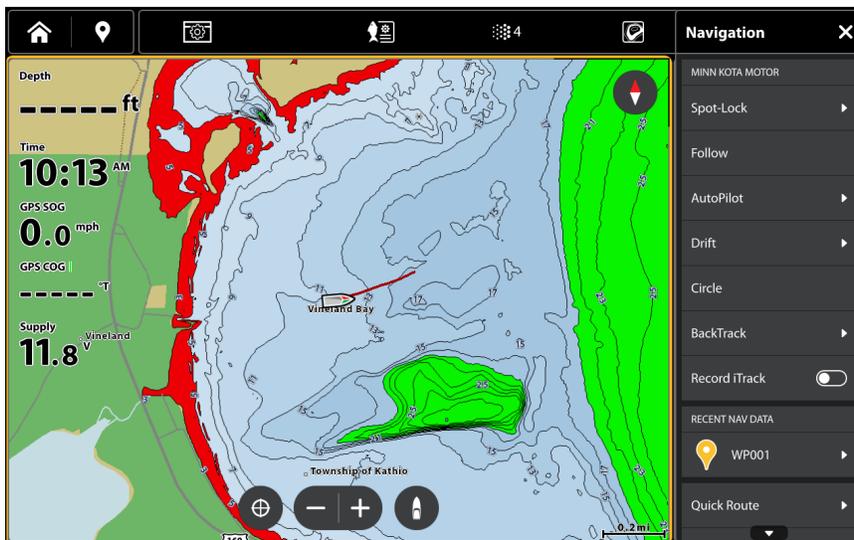
1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur la touche NAVIGATION.



Ouvrez le menu de navigation à partir de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne

1. **Ouvrir la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton NAVIGATION.

Ouverture du menu de navigation



Ouverture du menu de navigation à partir de la télécommande virtuelle



1 | Démarrer la navigation GPS avancée

Lorsque le moteur de pêche à la traîne est sélectionné comme source de navigation, le système de navigation GPS avancé devient la source de direction pour les points de navigation, les itinéraires, les iTracks et les courbes de niveau. Voir **Configurer la navigation GPS avancée avec le Fish Finder : activer la navigation GPS avancée**.

Les modes de navigation sont accessibles depuis la télécommande virtuelle ou le menu Navigation. En outre, vous pouvez ouvrir ces menus à partir de n'importe quel affichage. Les symboles du moteur de pêche à la traîne sont disponibles dans les affichages Cartographie et Radar.

REMARQUE

Si le bateau ne bouge pas lorsque vous démarrez la navigation, assurez-vous que l'hélice du moteur de pêche à la traîne est activée (voir la section **Commandes de l'hélice**).

1. Ouvrez le menu Navigation en appuyant sur la touche NAVIGATION ou ouvrez le menu Chart X-Press et sélectionnez Navigation.

OU

Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

2. Sélectionnez un mode de navigation. Cette section est un aperçu. Chaque mode de navigation est détaillé tout au long de ce manuel.

Options du menu de la navigation	
Spot-Lock	Sélectionnez le Spot-Lock pour créer et démarrer la navigation vers une position de Spot-Lock temporaire, que ce soit à la position du bateau ou celle du curseur. Si vous sélectionnez le Spot-Lock en naviguant sur une route, un BackTrack, un iTrack ou un profil, la navigation sera mise en pause sur le Spot-Lock. Consultez la section Comment fonctionne le Spot-Lock pour de plus amples informations.
Suivez le profil/ Suivez le rivage [affichage cartographique uniquement]	Sélectionnez Suivre le profil pour commencer à naviguer sur une ligne de profil. Consultez la section Suivez le profil/le littoral pour obtenir des informations et des détails sur les cartes mémoire de cartes compatibles. Cette fonction n'est disponible que sur l'affichage cartographique.
Pilote automatique	Si le curseur est inactif , la navigation commence dans la direction du réglage du circuit sur fond du bateau (COG). Si le circuit n'est pas accessible, le cap actuel est utilisé. Si le curseur est actif , la navigation commence dans la direction de la position du curseur en utilisant les données de relèvement en provenance du curseur actif. Voir la section Pilote automatique pour plus de détails.
Dérive	Sélectionnez le mode Dérive pour garder le bateau à une vitesse cible contrôlée lorsque vous suivez un parcours en ligne droite, peu importe l'influence du vent ou du courant. Voir la section Mode Dérive pour plus de détails.
Mode de Navigation en boucle	Sélectionnez le mode Navigation en boucle pour définir un point de navigation autour duquel vous souhaitez tourner. Vous pouvez sélectionner le sens des aiguilles d'une montre ou le sens contraire des aiguilles d'une montre. Voir la section Mode Navigation en boucle pour plus de détails.
BackTrack	Sélectionnez BackTrack pour commencer à remonter l'itinéraire en cours, en commençant par le dernier point d'itinéraire enregistré. L'itinéraire actuel sera converti en iTrack sauvegardé. Lors de la navigation sur BackTrack, la direction de la navigation peut être modifiée à l'aide de l'option du menu Inversion. Voir la section BackTrack pour plus de détails.
Itinéraire rapide	Sélectionnez Itinéraire rapide pour connecter les points d'itinéraire et les points de cheminement et démarrer la navigation immédiatement.
Données de navigation	Sélectionnez Données de navigation pour lancer la navigation vers un point de cheminement, une route, un Spot-Lock, un iTrack, etc. déjà enregistrés. Consultez la section Gérer vos données de navigation GPS avancées .

2 | Annuler la navigation GPS avancée

Lorsque la navigation GPS avancée est en cours, que ce soit avec un iTrack, un Spot-Lock, un itinéraire, etc., vous pouvez annuler la navigation à tout moment en suivant les instructions suivantes.

⚠ AVERTISSEMENT!

Lorsque vous annulez la navigation GPS avancée, soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau.

Annuler la navigation (menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Annuler la navigation.

3. Appuyez sur ou sur la touche ENTRÉE pour annuler la navigation.

REMARQUE

Confirmez que l'hélice est éteinte.

Annuler la navigation (télécommande virtuelle du moteur électrique)

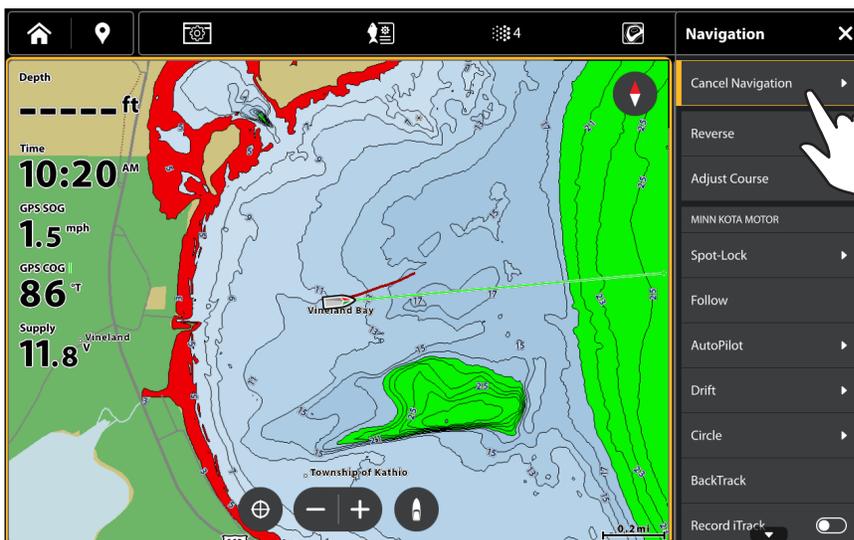
1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

2. Appuyez sur le bouton Annuler [X] pour le désactiver. [Gris = Désactivé]

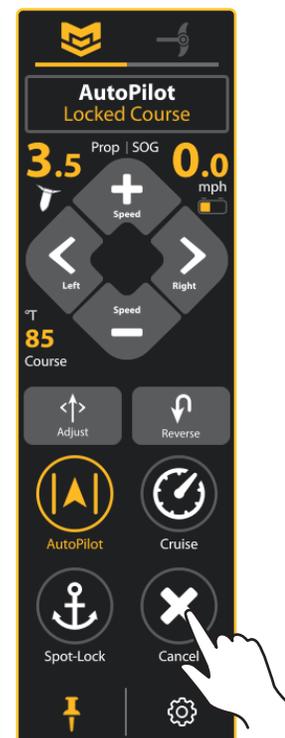
REMARQUE

Confirmez que l'hélice est éteinte.

Annulation de la navigation (menu de navigation)



Annulation de la navigation (télécommande virtuelle)



Une fonction manuelle est l'occasion où l'opérateur prend le contrôle intégral de la fonction, telle que la direction manuelle du moteur ou le réglage de la vitesse de l'hélice.

L'hélice peut être contrôlée à partir de la télécommande virtuelle de moteur de pêche à la traîne. Vous pouvez piloter, augmenter ou diminuer la vitesse et démarrer le régulateur de vitesse à partir de la télécommande.

⚠ AVERTISSEMENT!

Si vous utilisez la télécommande virtuelle de moteur de pêche à la traîne pour piloter, vous prenez le contrôle manuellement et le mode de navigation en fonction sera annulé (à l'exception de l'enregistrement d'un iTrack).

Surveillez une hélice qui tourne et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous travaillez avec chaque mode de navigation GPS avancé. L'hélice s'allumera automatiquement lorsque les modes de navigation GPS avancés sont engagés, même si l'engagement est accidentel. Une hélice qui tourne peut provoquer des blessures.

Symbole de l'hélice



Hélice de moteur de pêche à la traîne activée - Lorsque l'hélice de moteur de pêche à la traîne est activée, elle est prête à être utilisée pour la navigation GPS avancée. Les symboles s'affichent dans la barre de données de navigation GPS avancée indiquant l'état actuel de l'hélice de moteur de pêche à la traîne [activée, activée et en rotation, désactivée].

Vous devez activer manuellement l'hélice de moteur de pêche à la traîne pour démarrer la navigation GPS avancée, sauf si vous démarrez la navigation vers un Spot-Lock à partir du menu Navigation, auquel cas l'hélice est automatiquement activée pour démarrer la navigation.



Hélice de moteur de pêche à la traîne activée et en rotation - L'hélice de moteur de pêche à la traîne est en cours d'utilisation pour la navigation.



Hélice de moteur de pêche à la traîne désactivée - Si vous avez sélectionné Hélice désactivée pour le mode Arrivée, l'hélice de moteur de pêche à la traîne sera automatiquement désactivée une fois la destination atteinte pendant la navigation. Voir *Configurer la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons : régler le mode Arrivée*.

Vous devez désactiver manuellement l'hélice de moteur de pêche à la traîne lors de l'annulation de la navigation sur pilote automatique.

Démarrer ou arrêter l'hélice

L'hélice doit être activée pour commencer la navigation avec le système GPS avancé. Vous pouvez activer l'hélice manuellement chaque fois que vous démarrez la navigation GPS avancée, ou vous pouvez définir son activation automatique lorsque la navigation GPS avancée est lancée (voir **Configurer la navigation GPS avancée avec le détecteur de poissons : Activer / désactiver le démarrage automatique de l'hélice**).

⚠ AVERTISSEMENT!

Spot-Locks et le régulateur de vitesse allumeront l'hélice dès qu'ils seront engagés, quel que soit le réglage du mode Prop Auto-On.

Démarrer ou arrêter l'hélice

Utilisez les instructions suivantes pour démarrer/arrêter l'hélice manuellement à l'aide de la télécommande numérique de moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton de l'hélice.

Jaune = Activée, Gris = Désactivée.



Utilisez les instructions suivantes pour démarrer/arrêter l'hélice manuellement à l'aide de la télécommande numérique de moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons.

⚠ AVERTISSEMENT!

Lorsque vous utilisez la télécommande virtuelle de moteur de pêche à la traîne pour piloter, vous prenez le contrôle manuel du moteur de pêche à la traîne et le mode de navigation actuel sera annulé (à l'exception de l'enregistrement d'un iTrack).

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne :** Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez les boutons fléchés droits ou gauches.

Pilotage avec la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



Augmenter ou diminuer la vitesse

Utilisez les instructions suivantes pour démarrer/arrêter l'hélice manuellement à l'aide de la télécommande numérique de moteur de pêche à la traîne sur le détecteur de poissons.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne :** Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. **Pour augmenter la vitesse de l'hélice,** appuyez sur le bouton + [PLUS].
Pour diminuer la vitesse de l'hélice, appuyez sur le bouton - [MOINS].

Augmentation ou diminution de la vitesse avec la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



Engager la vitesse maximale

Utilisez vitesse maximale pour régler automatiquement la vitesse de l'hélice à 10.

⚠ AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez la fonction vitesse maximale. Le vitesse maximale augmentera automatiquement la vitesse de l'hélice à 10, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton + et maintenez-le enfoncé.

Désengager la vitesse maximale

Pour quitter la vitesse maximale, diminuez la vitesse de l'hélice.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton + et maintenez-le enfoncé.

OU

Touchez plusieurs fois sur le bouton - pour diminuer la vitesse.



RÉGULATEUR DE VITESSE

Le régulateur de vitesse permet de compenser les variations des forces externes qui affectent la vitesse au sol et maintient le bateau en mouvement à une vitesse constante. Lorsque le régulateur de vitesse est activé, la vitesse au sol actuelle devient la vitesse cible. Le régulateur de vitesse fonctionne en contrôlant la vitesse de l'hélice afin qu'elle corresponde à la vitesse sur le sol et à la vitesse cible.

AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez le régulateur de vitesse. L'hélice démarrera automatiquement lorsque le régulateur de vitesse est engagé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures. **L'hélice démarrera pour le régulateur de vitesse, quel que soit le paramètre du démarrage automatique de l'hélice.**

Engager la fonction Régulation de vitesse

Utilisez le régulateur de vitesse pour régler l'hélice afin de maintenir une vitesse cible.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez le bouton Régulateur de vitesse.
3. **Pour augmenter la vitesse de l'hélice**, appuyez sur le bouton + [PLUS].
Pour diminuer la vitesse de l'hélice, appuyez sur le bouton - [MOINS].

Désactiver la fonction Régulateur de vitesse

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez le bouton Régulateur de vitesse.
3. Pour annuler la navigation, appuyez sur le bouton de l'hélice. [éteint = gris].

OU

Appuyez à nouveau sur le bouton Régulateur de vitesse.

Ajuster la vitesse de la fonction Régulateur de vitesse



LES SPOT-LOCKS

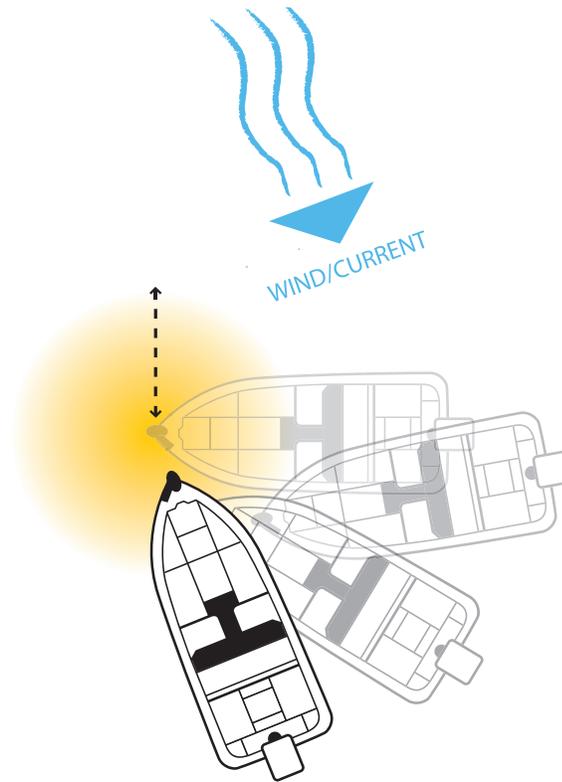


Le **Spot-Lock** utilise un point unique comme référence pour l'endroit dans lequel vous souhaitez rester. Autour de l'emplacement du Spot-Lock, la navigation GPS avancée utilise un cercle d'arrivée pour déterminer la vitesse de l'hélice et la direction. Si le GPS avancé détecte être à l'intérieur du cercle, elle règle la vitesse du propulseur à zéro. Si le GPS avancé détecte être à l'extérieur du cercle, elle contrôle la vitesse du propulseur afin de ramener le bateau dans le cercle.

Spot-Lock est basé sur l'emplacement du moteur et non sur l'emplacement ou la direction du bateau. Des forces extérieures telles que le vent et le courant feront bouger le bateau. Spot-Lock naviguera pour maintenir le moteur à l'emplacement de Spot-Lock indiqué quelle que soit la position du bateau.

⚠ AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez le Spot-Lock. L'hélice démarrera automatiquement lorsque le mode Spot-Lock est engagé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures. **L'hélice démarrera pour les Spot-Locks, quel que soit le paramètre du démarrage automatique de l'hélice.**



Stockage : Vous pouvez enregistrer jusqu'à 10 000 points de repère et points de cheminement sur votre sondeur Humminbird, ou jusqu'à 20 sur le moteur électrique lorsque vous utilisez votre sondeur sans Humminbird. Les points de repère sont enregistrés sous un nom alphanumérique modifiable sur votre sondeur Humminbird via l'outil Mes données.

Démarrer la navigation Spot-Lock

Vous pouvez rapidement utiliser le Spot-Lock pour la position actuelle du bateau ou du curseur et lancer automatiquement la navigation dans cette direction. Ce type de Spot-Lock est provisoire et sera supprimé lorsque vous aurez lancé un nouveau mode de navigation ou annulé la navigation.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement du Spot-Lock. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu (voir la section **Commandes de l'hélice**).

Engager la fonction Spot-Lock à la position du bateau

Vous pouvez effectuer un Spot-Lock sur la position actuelle du bateau à l'aide du menu Navigation ou de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne. Avant de continuer, assurez-vous que le curseur n'est pas actif.

Engager la fonction Spot-Lock à la position du bateau (Menu de navigation)

Utilisez les instructions suivantes pour activer un Spot-Lock à la position du bateau à l'aide du menu Navigation.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

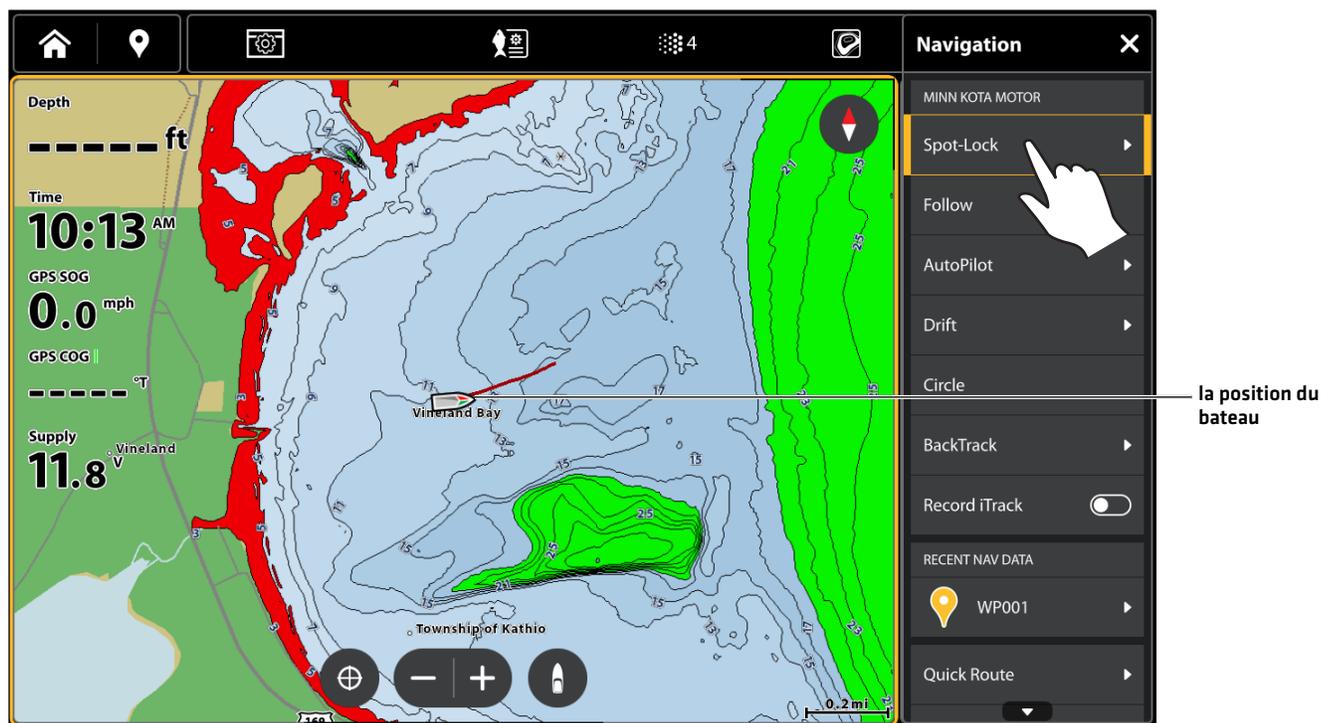
Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez le Spot-Lock.

La navigation commencera automatiquement.

Annuler la navigation/Désactiver Spot-Lock : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation. Annuler la navigation supprimera le Spot-Lock.

Engagement du Spot-Lock à la position du bateau (Menu de navigation)



Engager la fonction Spot-Lock à la position du bateau (télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne)

Suivez les instructions suivantes pour marquer un Spot-Lock à la position du bateau en utilisant la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez le bouton Spot-Lock pour activer Spot-Lock.

Jaune = Activée, Gris = Désactivée.

Annuler la navigation/Désactiver Spot-Lock : Touchez le bouton Spot-Lock.

Engagement du Spot-Lock à la position du bateau



Engager la fonction Spot-Lock à la position du curseur

Suivez les instructions suivantes pour démarrer la navigation Spot-Lock à la position du curseur depuis le menu Navigation. L'activation de Spot-Lock à la position du curseur n'est pas disponible sur la télécommande virtuelle du moteur électrique.

⚠ MISE EN GARDE

Be prepared for boat movement as the prop will automatically be enabled and the prop speed will automatically adjust to move the boat to the Spot-Lock location. If the boat does not move, confirm the prop is turned on in the menu system [see *Propeller Controls*].

1. Appuyez sur une position sur la carte pour activer le curseur.
2. Appuyez sur NAVIGATION dans la barre supérieure.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

3. Sélectionnez le Spot-Lock.

La navigation commencera automatiquement.

Annuler la navigation/Désactiver Spot-Lock : Appuyez sur Carte dans la barre d'état. Sélectionnez Aller à > Annuler la navigation. Annuler la navigation supprimera le Spot-Lock.

Naviguer vers un Spot-Lock sauvegardé

Si un Spot-Lock sauvegardé est dans un rayon de 1/4 de mille, vous pouvez démarrer la navigation vers ce Spot-Lock. Le Spot-Lock sera lancé automatiquement lorsque le bateau aura atteint le Spot-Lock de destination.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement du Spot-Lock. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

Select a Saved Spot-Lock in Chart View

1. Touchez le symbole du Spot-Lock sur la carte.
2. Appuyez sur NAVIGATION dans la barre supérieure.

OU

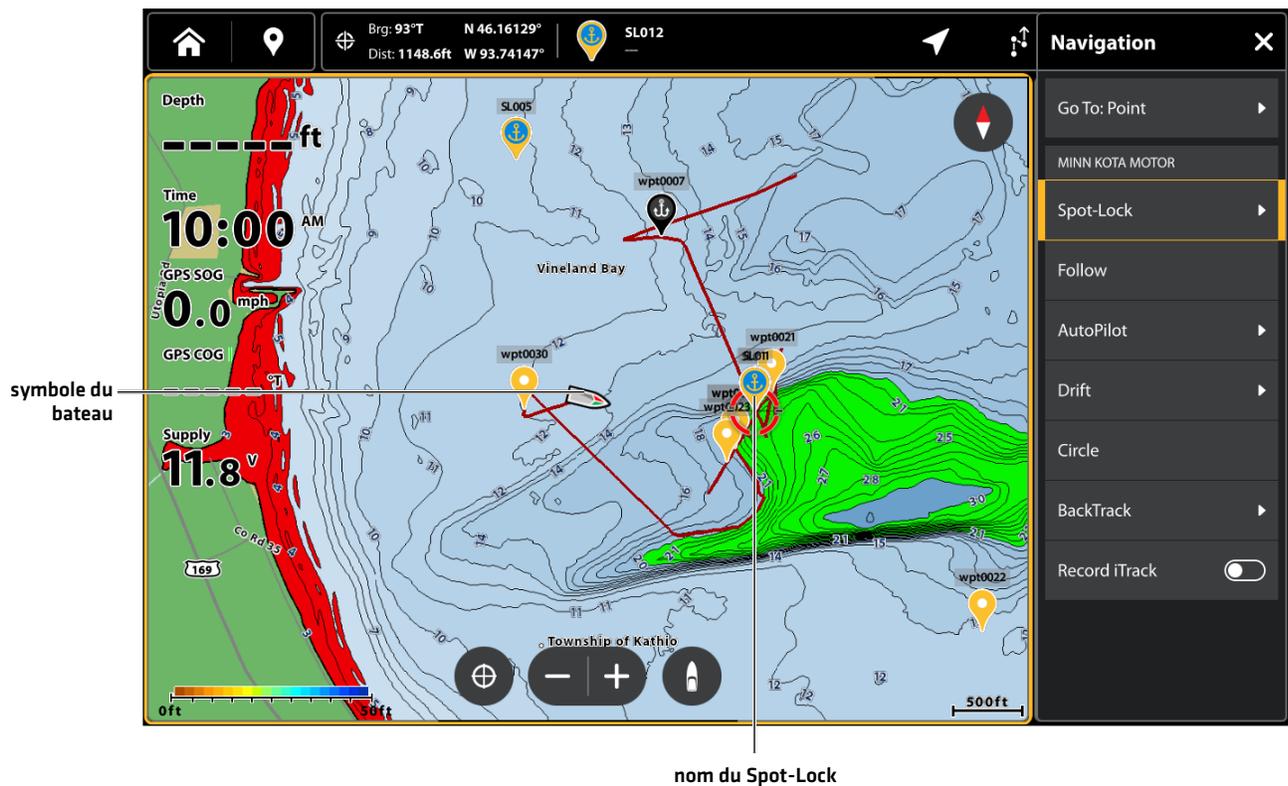
Appuyez sur la touche NAVIGATION.

3. Sélectionnez le Spot-Lock.

La navigation commencera automatiquement.

Annuler la navigation/Désactiver Spot-Lock : Appuyez sur Carte dans la barre d'état. Sélectionnez Aller à > Annuler la navigation. Annuler la navigation supprimera le Spot-Lock.

Sélection d'un Spot-Lock sauvegardé dans l'affichage cartographique



Reprendre la navigation GPS avancée [arrêt de Spot-Lock]

Si le GPS avancé navigue sur une route, un BackTrack, un iTrack ou un profil et que vous démarrez la navigation Spot-Lock, la navigation GPS avancée sera suspendue. Vous pouvez reprendre la navigation en utilisant les directives suivantes.

Reprendre la navigation (menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

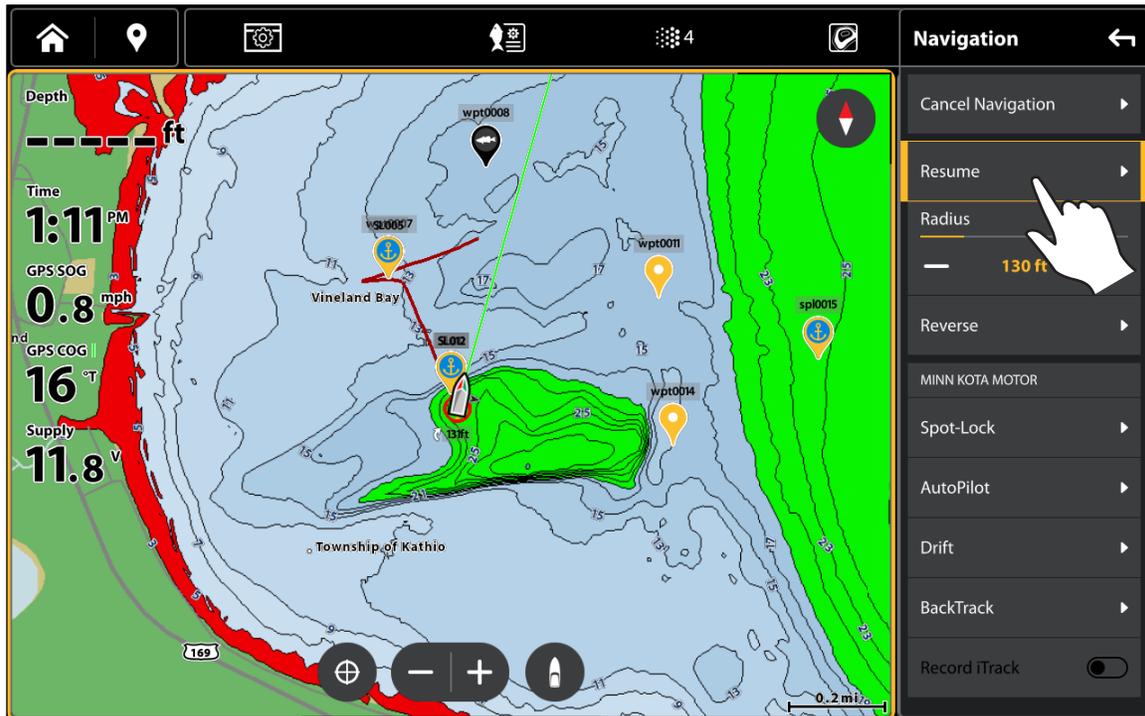
2. Sélectionnez Reprendre.

Mettez en marche l'hélice du moteur de pêche à la traîne.

REMARQUE

Consultez la section *Commandes de l'hélice* pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Reprise de la navigation après l'arrêt d'un Spot-Lock



Reprendre la navigation GPS avancée (télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne)

Lorsque la navigation GPS avancée est suspendue sur un Spot-Lock, le symbole du bouton change pour indiquer la reprise de la navigation sur l'itinéraire actuel, le BackTrack, le iTrack ou le profil.

1. **Pendant la pause Spot-Lock, démarrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne :** Touchez le symbole de moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez le bouton Spot-Lock.

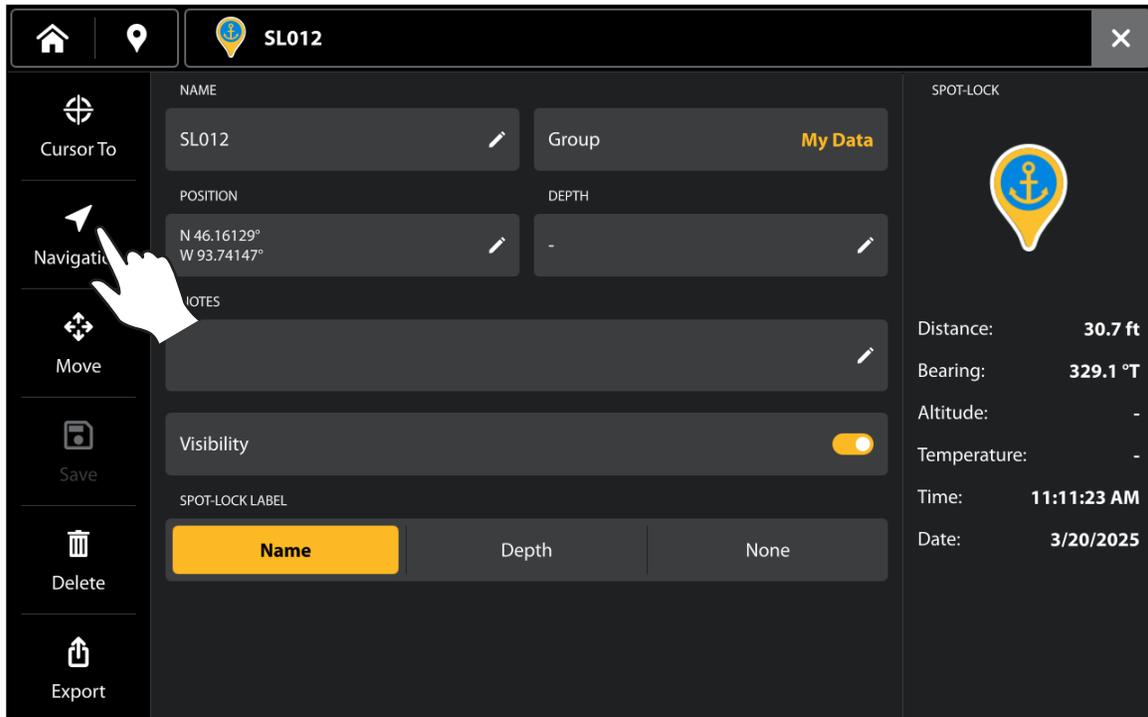
Sélectionnez un Spot-Lock enregistré dans l'outil Mes données

Avant de continuer, confirmez que le curseur n'est pas actif.

1. Sélectionnez l'outil Mes données  sur la page d'accueil ou dans la barre supérieure.
2. Sélectionnez l'onglet Spot-Locks.
3. Appuyez sur un point de repérage ou utilisez le curseur/le joystick pour le sélectionner, puis appuyez sur la touche ENTRÉE. Le menu d'informations sur le point de repérage s'ouvre.
4. **Démarrer la navigation** : Sélectionnez Navigation pour démarrer la navigation vers le point de repérage sélectionné.

Affichage en mode Carte : Sélectionnez Curseur vers pour afficher le point de repérage sélectionné en mode Carte.

Sélection d'un Spot-Lock enregistré à partir de l'outil Mes données



The screenshot displays the configuration interface for a Spot-Lock named 'SL012'. The interface is organized into several sections:

- Header:** Includes a home icon, a location pin icon, and the Spot-Lock name 'SL012' with a close button.
- Left Sidebar:** Contains navigation options: 'Cursor To', 'Navigation' (highlighted with a hand icon), 'Move', 'Save', 'Delete', and 'Export'.
- Main Content Area:**
 - NAME:** 'SL012' with an edit icon. **Group:** 'My Data'.
 - POSITION:** 'N 46.16129° W 93.74147°' with edit icons.
 - DEPTH:** '-' with an edit icon.
 - NOTES:** An empty text field with an edit icon.
 - Visibility:** A toggle switch that is currently turned on.
 - SPOT-LOCK LABEL:** A dropdown menu with options: 'Name' (selected), 'Depth', and 'None'.
- Right Panel (SPOT-LOCK):** Displays a yellow location pin icon and the following data:
 - Distance: 30.7 ft
 - Bearing: 329.1 °T
 - Altitude: -
 - Temperature: -
 - Time: 11:11:23 AM
 - Date: 3/20/2025

Déplacer un Spot-Lock [senseur de cap requis]

Vous pouvez déplacer un Spot-Lock enregistré ou un Spot-Lock actif dans un rayon de 1,53 mètre [5 pieds] de sa position actuelle. Le déplacement d'un Spot-Lock est uniquement disponible avec un senseur de cap.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement du Spot-Lock. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

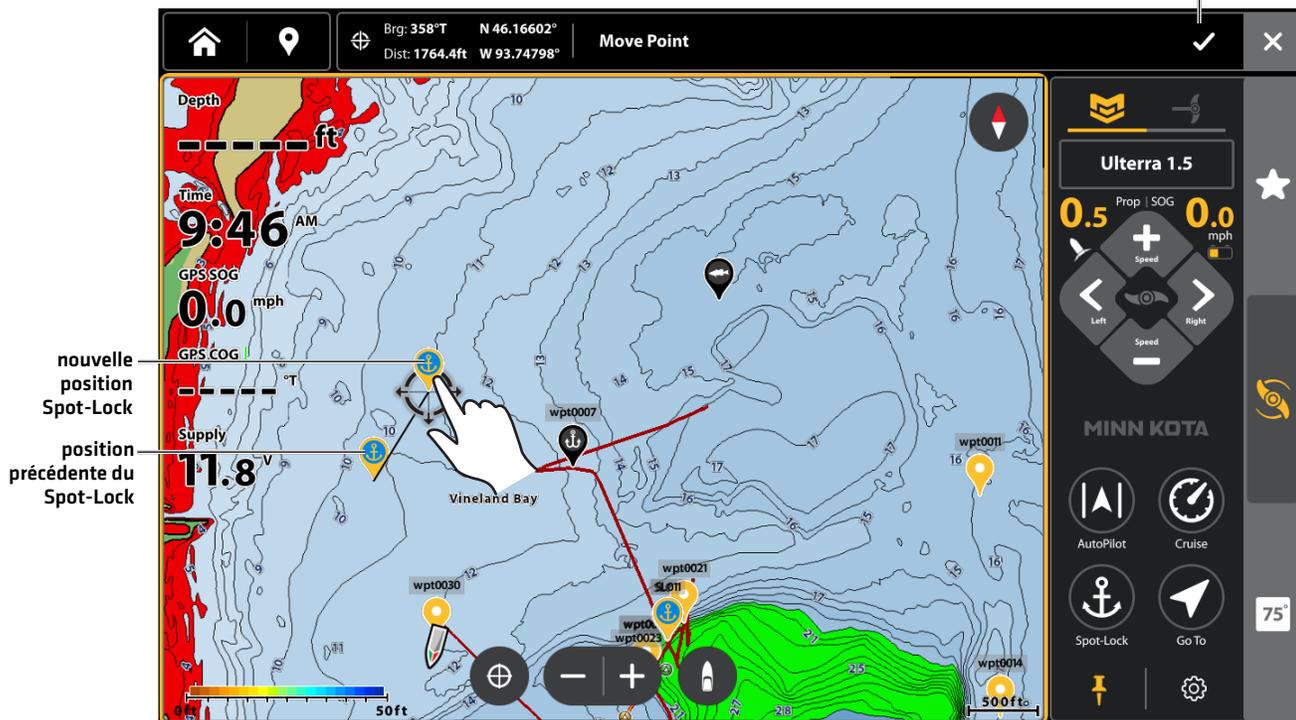
Déplacer un Spot-Lock sélectionné

Suivez les directives suivantes pour déplacer un Spot-Lock enregistré sur l'affichage cartographique.

1. Touchez le symbole du Spot-Lock sur la carte.
2. Appuyez sur l'icône Plus ●●● dans le menu Curseur.
3. Appuyez sur Déplacer .
4. Appuyez sur une nouvelle position sur la carte ou utilisez le curseur/le joystick pour déplacer le pointeur vers une nouvelle position.
5. Appuyez sur l'icône de vérification ✓ ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour confirmer la nouvelle position.

Déplacement d'un Spot-Lock sur l'affichage cartographique

Appuyez sur l'icône de vérification pour enregistrer le point de verrouillage à la nouvelle position.



Déplacer le Spot-Lock actif (télécommande virtuelle de moteur de pêche à la traîne)

Utilisez les instructions suivantes pour déplacer un Spot-Lock actif à moins de 1,53 mètre [5 pieds] de sa position actuelle à l'aide de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne** : Appuyez sur l'icône du moteur de pêche à la traîne dans la barre latérale.
2. Touchez le bouton Spot-Lock pour activer Spot-Lock.
3. Appuyez sur les flèches gauche, droite, haut ou bas pour déplacer le Spot-Lock.

Déplacer le Spot-Lock actif en utilisant la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



Annuler la navigation Spot-Lock [Désactiver]

Vous pouvez désactiver la navigation Spot-Lock en utilisant l'option du menu Annuler la navigation. Lorsque vous annulez la navigation GPS avancée, soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau.

REMARQUE

Si vous démarrez un autre mode de navigation GPS avancée, le Spot-Lock se désengage automatiquement.

Annuler la navigation (menu de navigation)

Pour annuler la navigation via le menu de navigation, suivez les instructions suivantes.

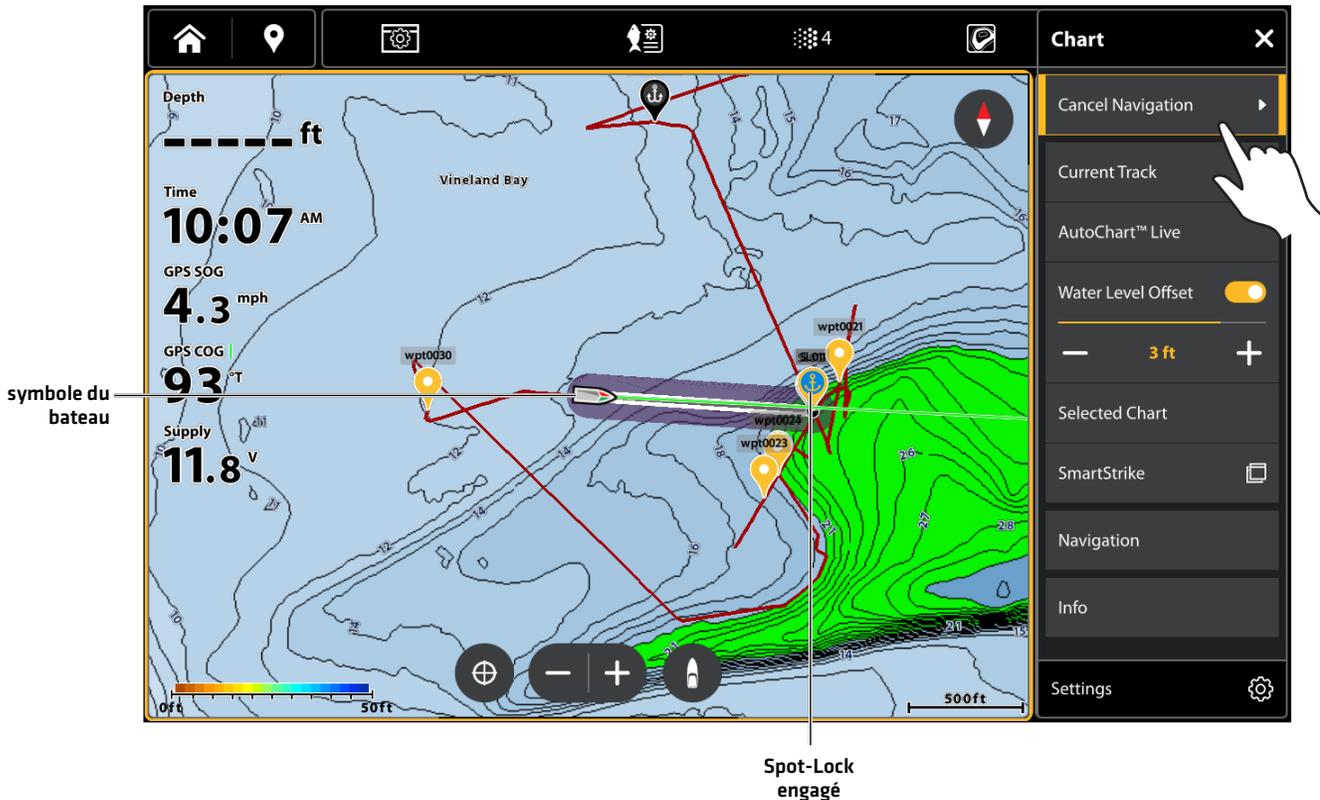
1. Ouvrez le menu X-Press.
2. Sélectionnez Annuler la navigation.

OU

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION.
2. Sélectionnez Annuler la navigation.

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau !

Annulation de la navigation Spot-Lock



Annuler la navigation (télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Appuyez sur le bouton Annuler [X] pour le désactiver. [Gris = Désactivé]

OU

Touchez le bouton Spot-Lock.

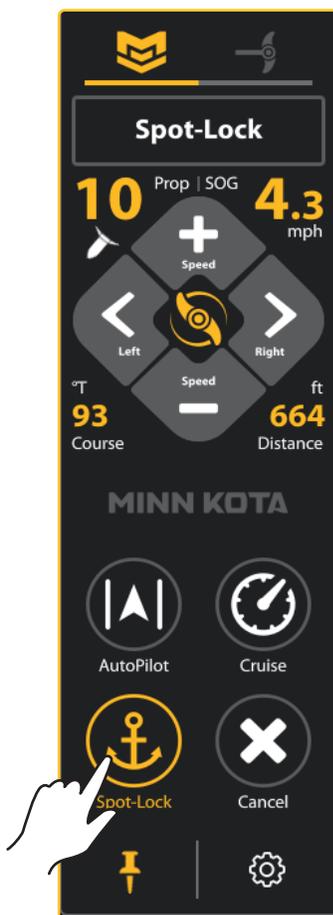
Jaune = Activée, Gris = Désactivée

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau !

REMARQUE

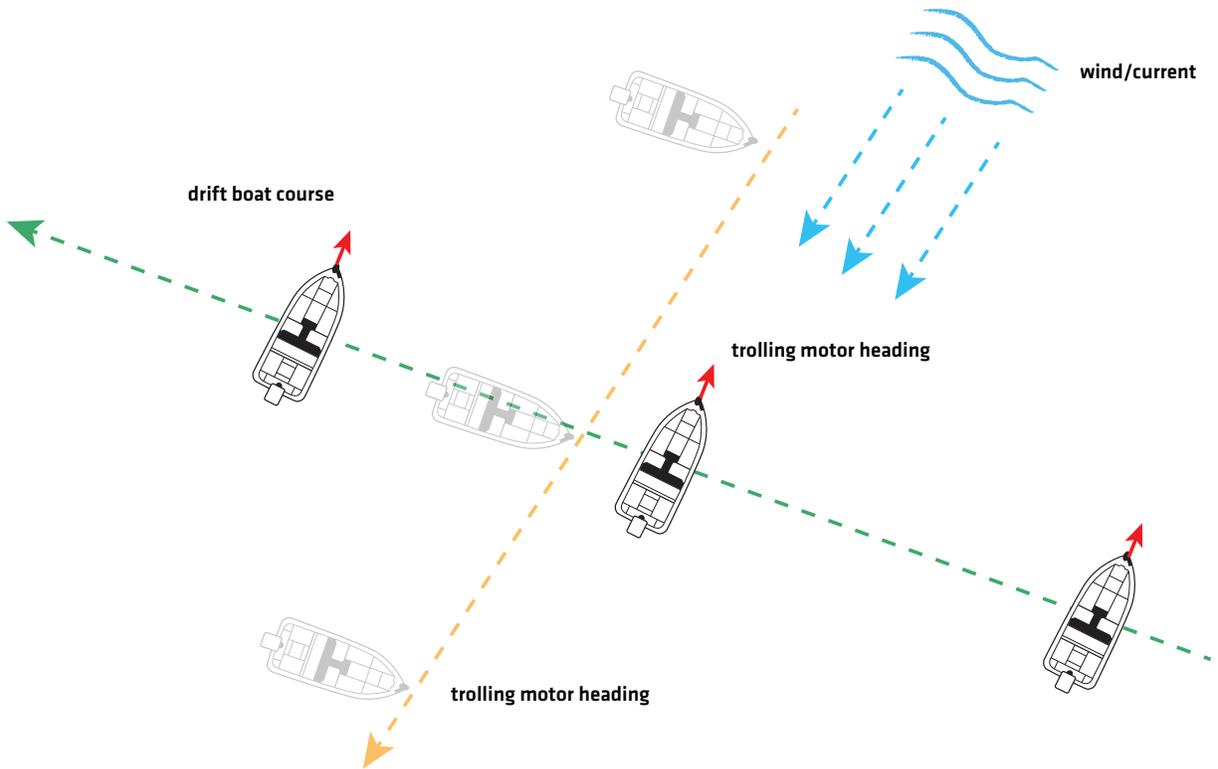
Confirmez que l'hélice est éteinte.

Annulation de la navigation (désactivation de Spot-Lock)



MODE DÉRIVE

Lorsque le mode Dérive est activé, le système de navigation GPS avancée maintient la ligne droite et la vitesse cible désirées, même si la direction du parcours est influencée par le vent, le courant ou d'autres influences extérieures. Pointez simplement le moteur dans le sens de navigation prévu et appuyez sur le mode Dérive, puis ajustez-le à la vitesse cible au sol (SOG) désirée. Le mode Dérive prendra le contrôle pour vous permettre de vous concentrer entièrement sur la pêche, qu'il s'agisse de lancer une zone ciblée, de pêcher à la traîne avec des poissons nageurs ou de maintenir une dérive lente et contrôlée sur une couverture ou une structure spécifique, même lorsque vous voyagez avec ou à travers le vent ou le courant. Effectuez facilement des ajustements fins à la vitesse cible ou au parcours cible ou inversez-les complètement à la volée à tout moment.



Engager le mode Dérive

Engager le mode dérive (Menu de navigation)

Suivez les instructions suivantes pour activer le mode Drift via le menu de navigation.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

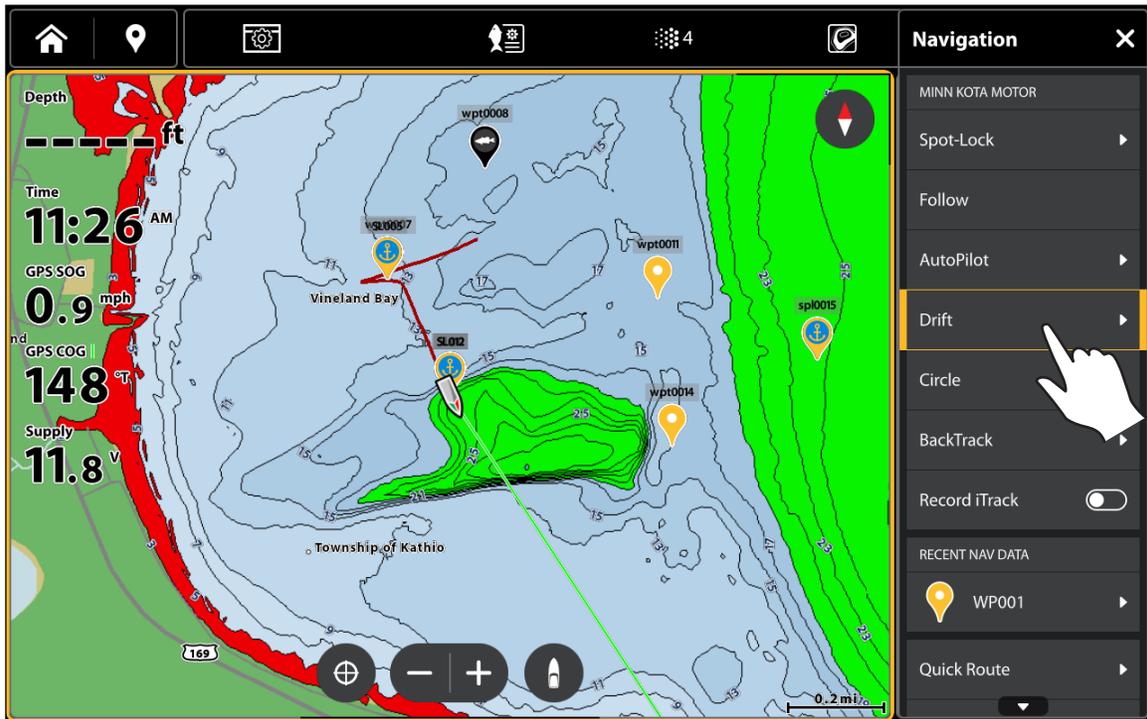
Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez la dérive.

La navigation démarrera automatiquement.

Annuler la navigation/Désengager la dérive : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

Activation du mode Drift (menu de navigation)



Annuler le mode Dérive

Vous pouvez désactiver la navigation Drift à l'aide de l'option de menu Annuler la navigation ou de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne. Lorsque vous annulez la navigation GPS avancée, soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau.

Annuler la navigation (menu de navigation)

Pour annuler la navigation via le menu de navigation, suivez les instructions suivantes.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.
OU
Appuyez sur la touche NAVIGATION.
2. Sélectionnez Annuler la navigation.
3. Appuyez sur ou sur la touche ENTRÉE pour annuler la navigation.

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau!

Annuler la navigation (télécommande virtuelle du moteur à la traîne)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Appuyez sur le bouton Annuler [X] pour le désactiver. [Gris = Désactivé]

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau!

Ajuster le cap - Angle (menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Ajuster le parcours.
3. Dans la zone Ajuster le cap, appuyez sur les touches fléchées GAUCHE et DROITE sous Angle pour ajuster le cap par incréments de 5 degrés.

Adjust Course - Angle (Trolling Motor Virtual Remote)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sélectionnez Ajuster.
3. Dans la zone Ajuster le cap, appuyez sur les touches fléchées GAUCHE et DROITE sous Angle pour ajuster le cap par incréments de 5 degrés.

Jog en mode dérive

Ajuster le cap - Jog (menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

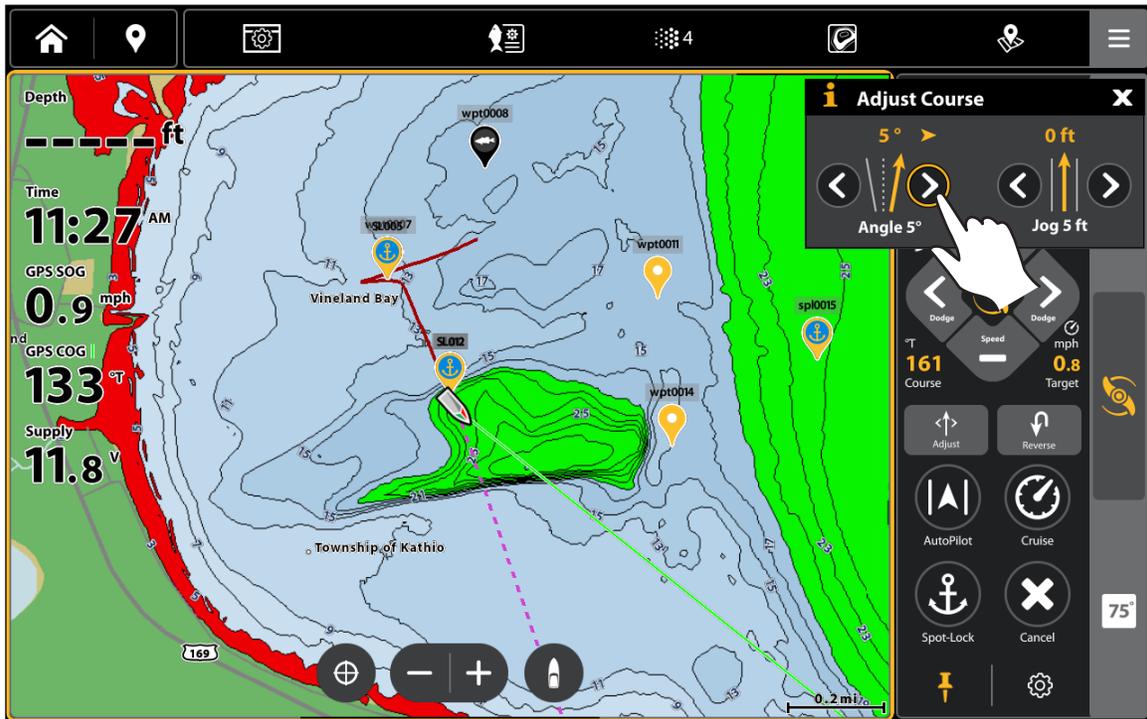
Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Ajuster le parcours.
3. Dans la zone Ajuster le cap, appuyez sur les touches fléchées GAUCHE et DROITE sous Angle pour ajuster le cap par incréments de 5 pieds.

Ajuster le cap - Angle (télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sélectionnez Ajuster.
3. Dans la zone Ajuster le cap, appuyez sur les touches fléchées GAUCHE et DROITE sous Angle pour ajuster le cap par incréments de 5 pieds.

Mode dérive - Ajuster le cap



Mode dérive inversée

Inverser (Menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Inverser.

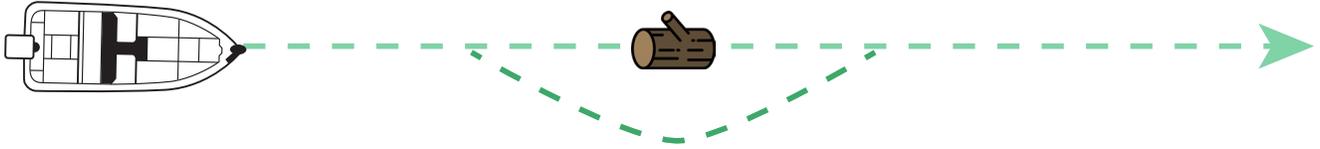
Inverser (Télécommande virtuelle pour moteur de pêche à la traîne)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

2. Sélectionnez Inverser.

MODE ESQUIVE

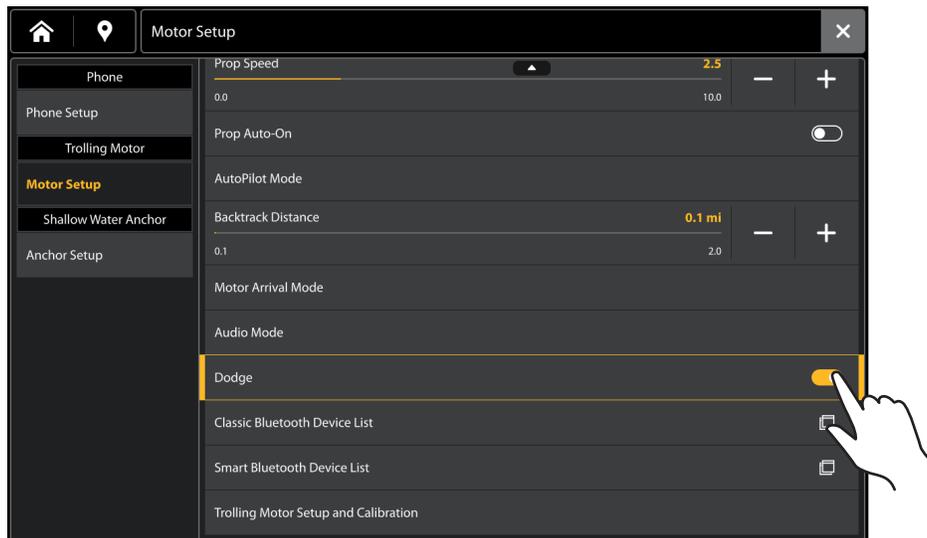
Le mode Évitement vous permet de suspendre temporairement certaines formes de navigation tout en vous permettant de contrôler manuellement la direction et la vitesse de l'hélice pour contourner un obstacle sans annuler la navigation, puis de reprendre facilement la forme de navigation suspendue précédemment. Le mode Évitement est disponible pendant le mode Dérive, GoTo verrouillage sur emplacement, GoTo point de cheminement, GoTo i-Track, GoTo route, GoTo point de cheminement, le mode Cercle, Suivre le contour et Suivre le rivage. Le mode Évitement sera activé par défaut.



Activer/désactiver le mode Évitement

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Dodge.
4. Appuyez sur le bouton marche/arrêt ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour **allumer** la Dodge.

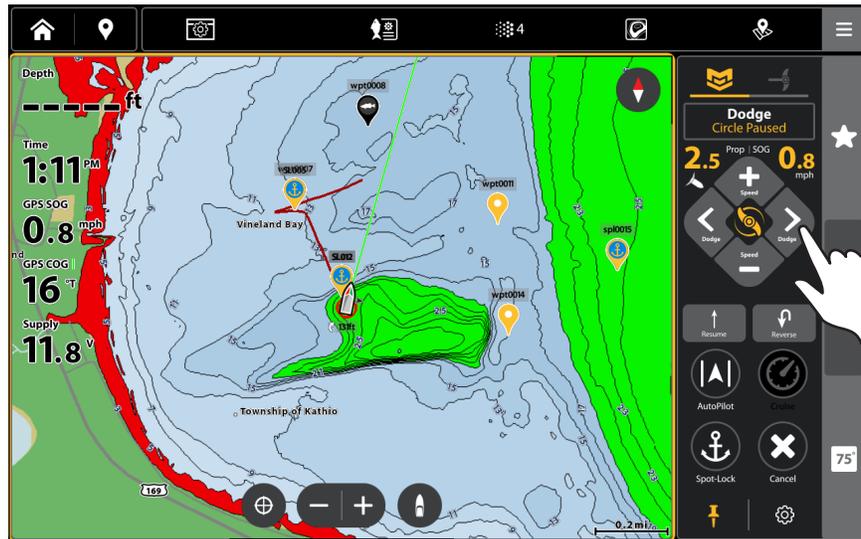
Activer le mode Dodge



Activer et désactiver le mode Évitement

1. Pendant que vous naviguez activement sur un parcours, appuyez sur les flèches gauche ou droite pour suspendre la navigation et passer en mode Dodge.
2. Appuyez sur les flèches gauche et droite pour contourner l'obstacle.
3. **Reprendre la navigation/désengager Dodge** : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Reprendre.

Activer le mode Esquive



POINTS DE CHEMINEMENT



Les points de cheminement sont sauvegardés avec leurs positions en latitude/longitude. Ils marquent toute position d'intérêt, votre zone de pêche favorite, une structure ou une bouée de repère. Le détecteur de poissons Humminbird enregistre la position et permet de modifier, entre autres, le nom et le symbole du point de cheminement (consultez la section **Gérer vos données de navigation GPS avancées**). Vous pouvez enregistrer jusqu'à 10 000 Spot-Locks et points de cheminement sur votre détecteur de poissons. Pour tous les détails, consultez le guide d'utilisation de Humminbird

⚠ AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez les points de cheminement. Si la mise en marche automatique de l'hélice est activée, l'hélice se met en marche automatiquement lorsque le point de cheminement est activé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures.

Marquer un point de cheminement

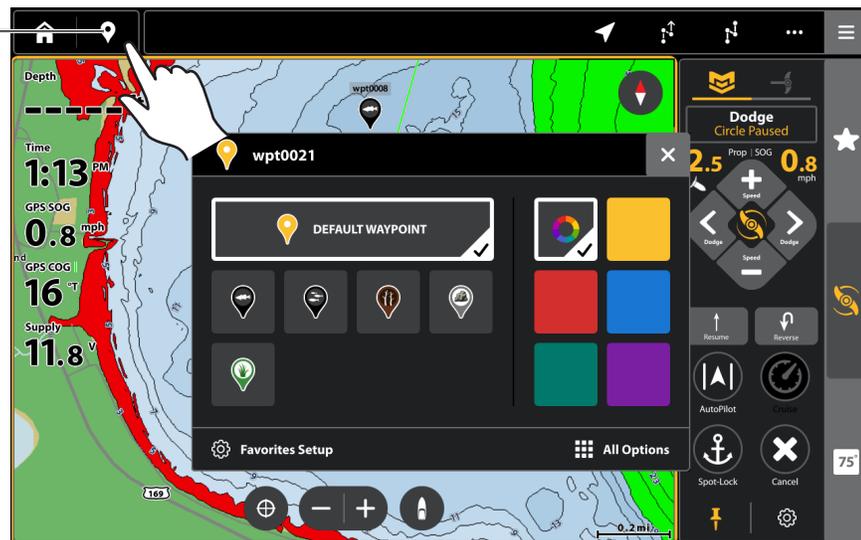
Les points de cheminement peuvent être marqués à la position du navire ou à la position du curseur à l'aide de la touche WAYPOINT ou du bouton WAYPOINT sur la barre supérieure.

Marquer un point de cheminement à la position du bateau

1. Avec une vue cartographique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Waypoint/Mark  dans la barre supérieure ou appuyez sur la touche WAYPOINT/MARK.
2. Sélectionnez une icône de couleur de waypoint et une couleur dans le menu Favoris.

Marquage d'un point de cheminement à la position du bateau

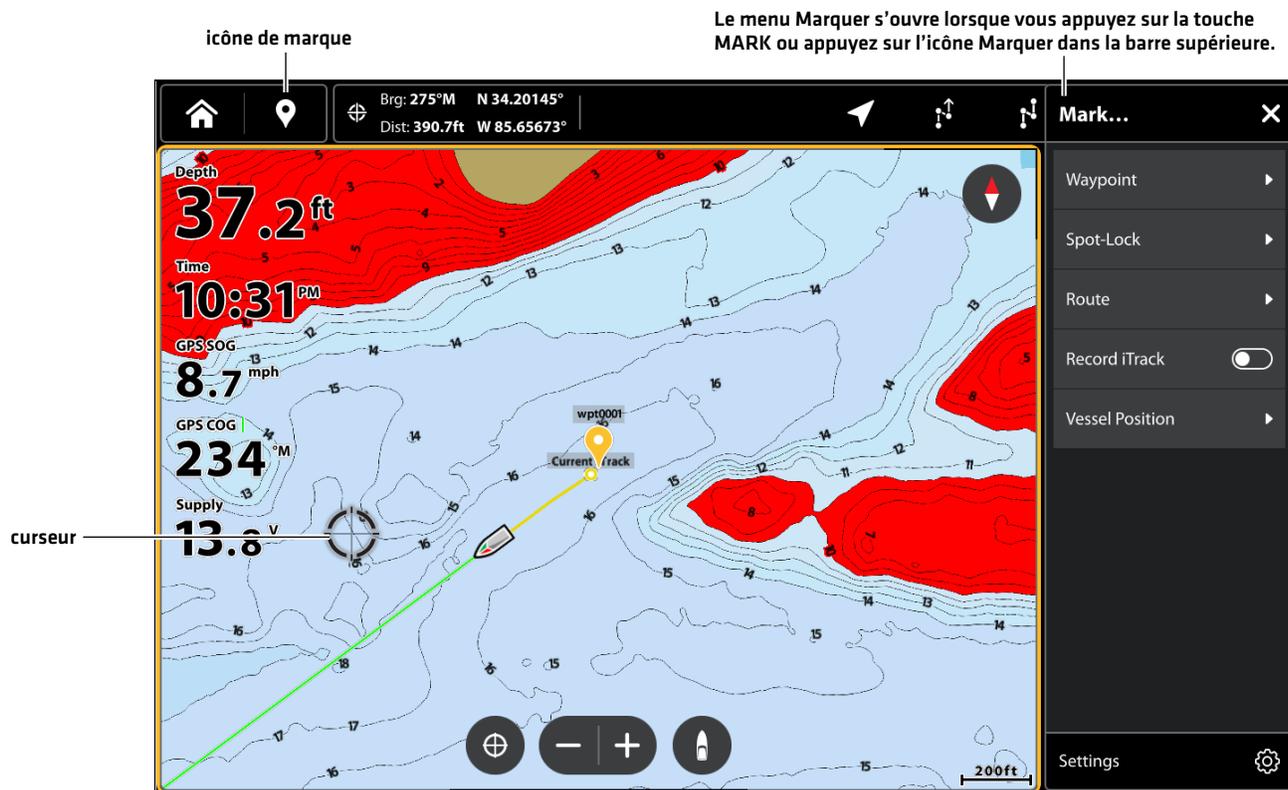
Appuyez pour marquer le point de cheminement à la position du bateau.



Marquage d'un point de cheminement à la position du curseur

1. Appuyez sur une position sur la vue graphique pour activer le curseur ou utilisez le pavé tactile/le joystick pour déplacer le curseur vers une position sur le graphique.
2. Appuyez sur l'icône Waypoint/Mark  dans la barre supérieure ou appuyez sur la touche WAYPOINT/MARK.
3. Sélectionnez une icône de couleur de waypoint et une couleur dans le menu Favoris.

Marquage d'un point de cheminement à la position du curseur



Lancement de la navigation vers un point de cheminement sauvegardé

Si un point de cheminement sauvegardé est dans un rayon de 1/4 de mille de la position du bateau, vous pouvez démarrer la navigation GPS avancée vers ce point de cheminement.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement du point de cheminement. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

Lancement de la navigation vers le dernier point de cheminement créé dans l'affichage cartographique

Avant de continuer, assurez-vous que le curseur n'est pas actif.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

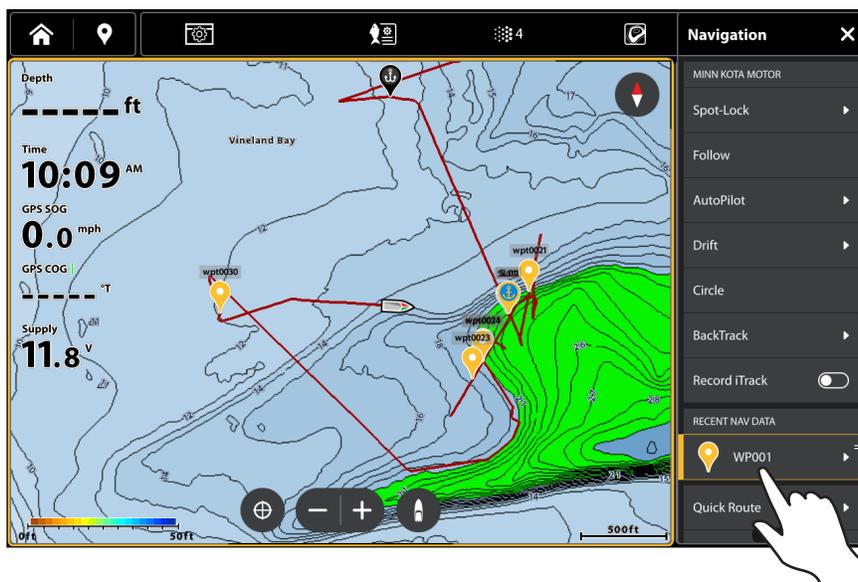
2. Sélectionnez le point de cheminement dans Données de navigation récentes. Le dernier point de cheminement créé s'affiche dans le menu avec son nom.

3. Pour démarrer la navigation, mettez en marche l'hélice.

REMARQUE

Consultez la section *Commandes de l'hélice* pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Démarrage de la navigation vers le dernier point de cheminement sauvegardé dans l'affichage cartographique



Le dernier point de cheminement créé est affiché dans le menu à l'aide du nom du point de cheminement.

Démarrage de la navigation vers un point de cheminement sauvegardé dans l'affichage cartographique

1. Appuyez sur un point de cheminement sur la carte ou utilisez le pavé directionnel/le joystick pour déplacer le curseur vers un point de cheminement sur la carte.

2. Appuyez sur l'icône de navigation  dans la barre supérieure ou appuyez sur la touche NAVIGATION.

3. Sélectionnez Aller à : Point.

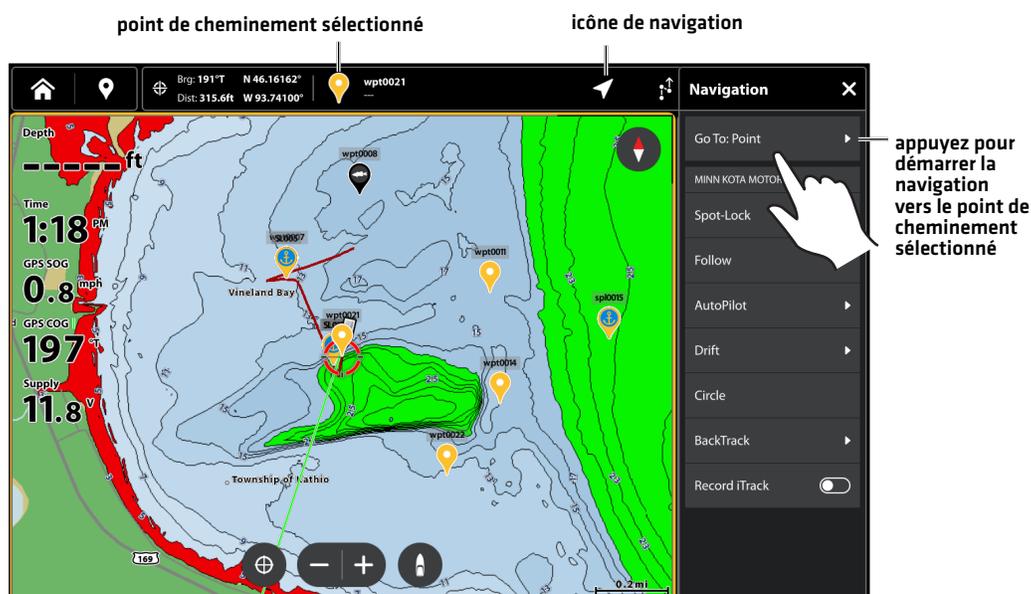
4. Pour démarrer la navigation, mettez en marche l'hélice du moteur de pêche à la traîne.

Annuler la navigation : Appuyez sur l'icône Navigation  ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez la section *Commandes de l'hélice* pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélic.

Démarrage de la navigation vers un point de cheminement enregistré dans la vue Carte



Suppression d'un point de cheminement sauvegardé sur l'affichage cartographique

1. Appuyez sur un point de cheminement sur la carte ou utilisez le pavé directionnel/le joystick pour déplacer le curseur vers un point de cheminement sur la carte.
2. Appuyez sur l'icône Plus ●●● dans le menu Curseur.
3. Sélectionnez Supprimer 🗑️.

REMARQUE

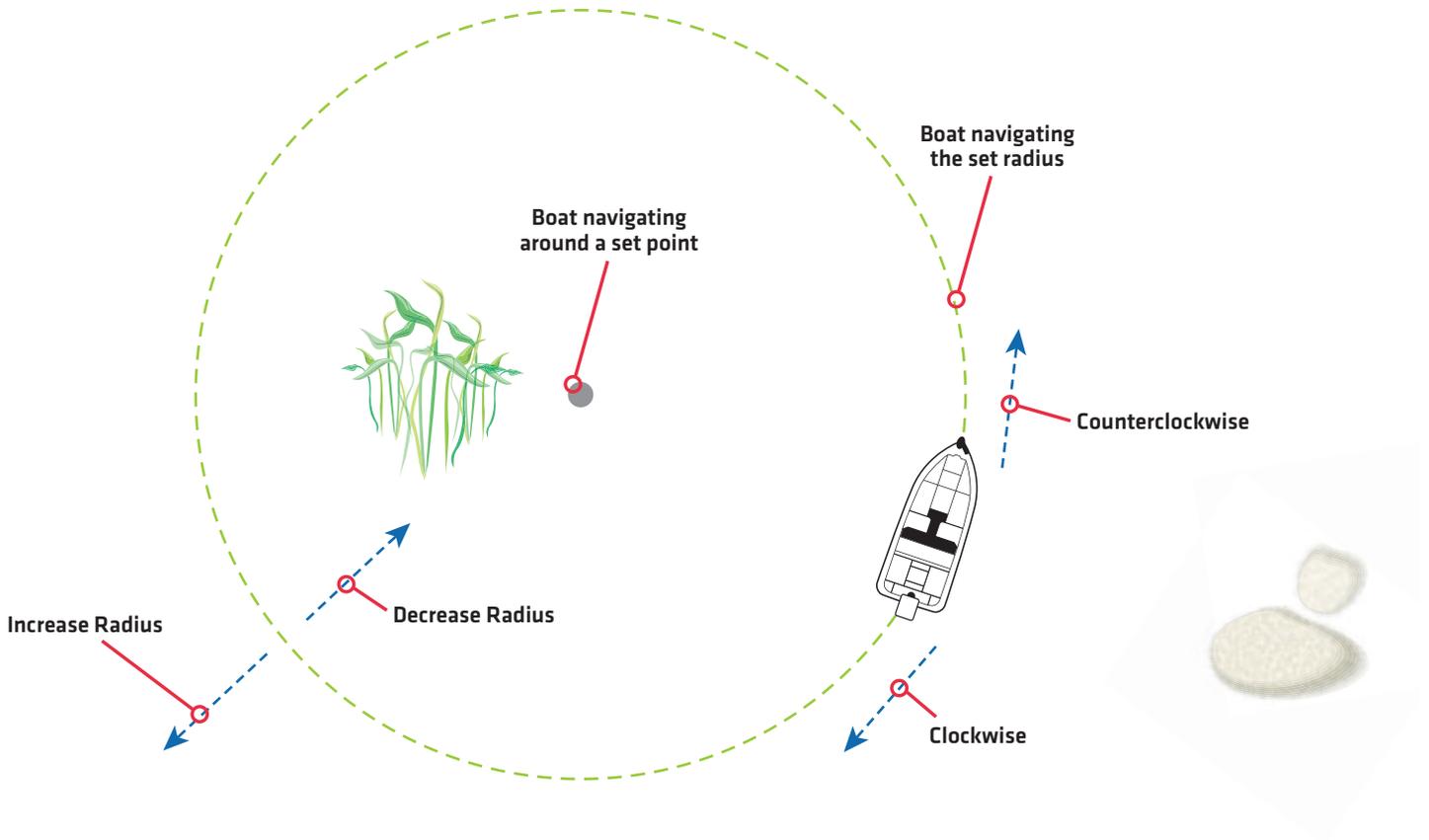
Vous pouvez également supprimer des points de cheminement enregistrés depuis l'outil Mes données. Consultez la section *Gérer vos données de navigation GPS avancées* pour plus d'informations.

MODE DE NAVIGATION EN BOUCLE

Le mode de Navigation en boucle vous permet de naviguer à un point réglé dans un cercle, dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens inverse. Vous pouvez également ajuster le rayon du cercle. Le mode de Navigation en boucle ne peut pas être activé à partir de la télécommande sans fil, mais le sens de déplacement et le rayon du cercle peuvent être ajustés, et la fonction peut être annulée à l'aide de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.

⚠ AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez le mode de navigation en boucle. Si la fonction d'activation automatique de l'hélice est activée, l'hélice s'active automatiquement lorsque le mode de Navigation en boucle est activé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures.



Naviguer en mode de navigation en boucle

Vous pouvez démarrer le mode de navigation en boucle à la position de l'embarcation ou à celle du curseur. Pendant la navigation en boucle, vous pouvez également utiliser la fonction Régulation de vitesse (voir **Fonction de régulation de vitesse**).

Démarrer le mode de navigation en boucle à la position de l'embarcation

Vous pouvez démarrer le mode de navigation en boucle à la position du bateau à l'aide du menu Navigation ou de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne. Avant de continuer, assurez-vous que le curseur n'est pas actif.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau lorsque le mode de navigation en boucle est activé. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu (voir la section **Commandes de l'hélice**).

Démarrer le mode de navigation en boucle à la position de l'embarcation

Utilisez les instructions suivantes pour démarrer le mode Cercle à la position du bateau à l'aide du menu Navigation.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

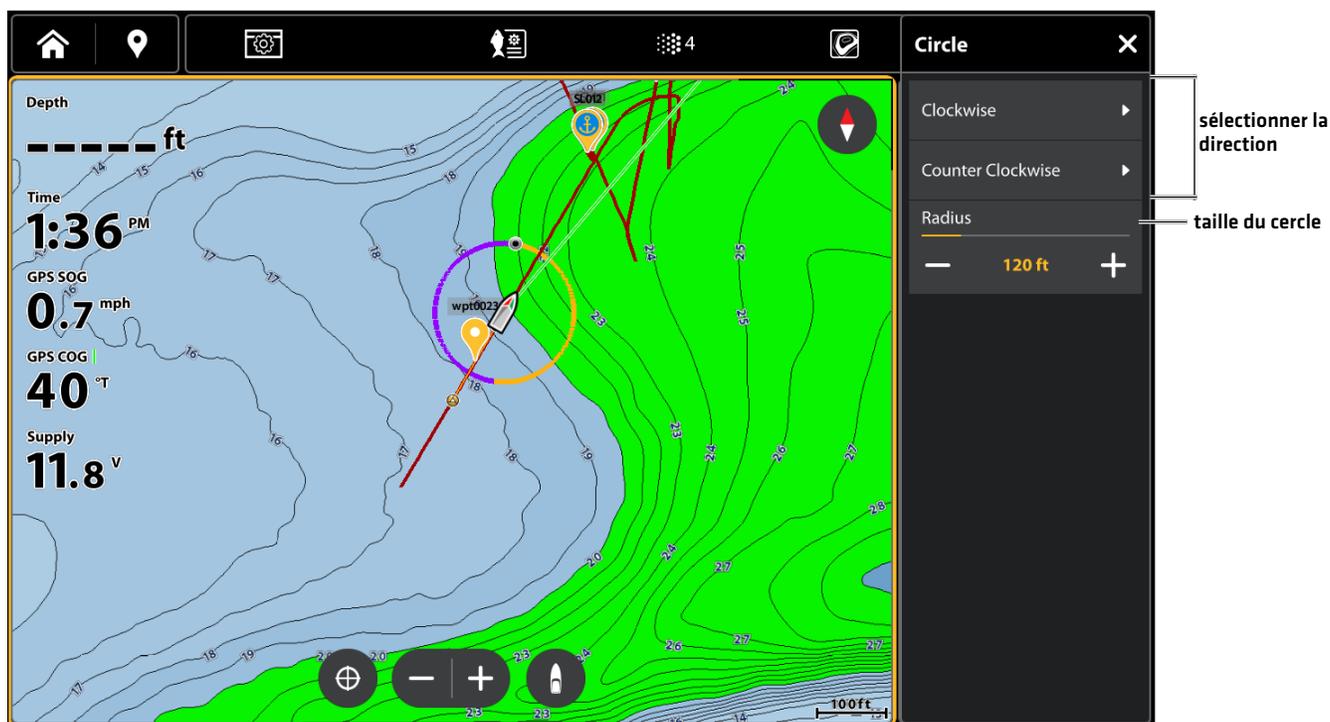
2. Sélectionnez Cercle > Cercle au niveau du navire.

3. **Sélectionnez le sens de navigation** : sélectionnez Sens horaire ou Sens antihoraire.

4. **Ajuster le rayon [facultatif]** : sélectionnez « Rayon ». Appuyez sur les boutons +/- pour ajuster le rayon.

5. **Annuler la navigation** : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

Sélection d'une direction pour le mode cercle à la position du bateau



Démarrer le mode Navigation en boucle à la position du curseur

Utilisez les instructions suivantes pour accéder au mode Navigation en boucle à la position du curseur en utilisant le menu Navigation. Le bateau doit se trouver à 400 mètres [1/4 mille] de la position du curseur pour que la navigation en mode Navigation en boucle puisse commencer.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau lorsque le mode de navigation en boucle est activé. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

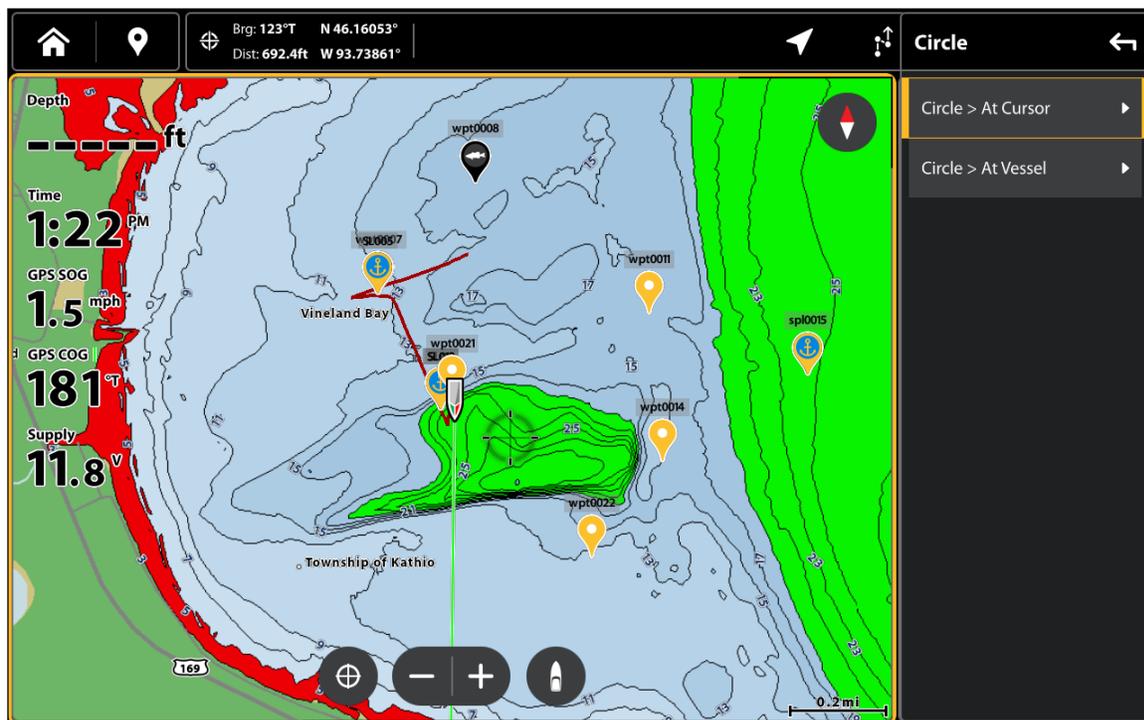
1. Touchez une position sur l'affichage cartographique.
2. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

3. Sélectionnez Cercle > Cercle au niveau du curseur.
4. **Sélectionnez le sens de navigation** : sélectionnez Sens horaire ou Sens antihoraire.
5. **Ajuster le rayon [facultatif]** : sélectionnez Rayon. Appuyez sur les boutons +/- pour ajuster le rayon.
6. **Annuler la navigation** : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

Démarrage du mode Cercle à la position du curseur



Ajuster les paramètres du mode Navigation en boucle

MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau lorsque le mode de navigation en boucle est activé. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

Inverser la direction en mode Navigation en boucle (Menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Inversion.

Inverser la direction en mode Navigation en boucle (télécommande virtuelle)

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur électrique** : appuyez sur l'icône du moteur électrique dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton Inverser.

Ajuster le rayon pendant le mode Cercle (Menu de navigation)

Utilisez les instructions suivantes pour ajuster la taille du cercle.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez le rayon.
3. Appuyez sur les boutons +/- pour ajuster le rayon.

Adjust the Radius during Circle Mode (télécommande virtuelle)

Use the following instructions to adjust the size of the circle.

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur électrique** : appuyez sur l'icône du moteur électrique dans la barre latérale.
2. Tap the Adjust button.
3. Appuyez sur les boutons +/- pour ajuster le rayon.

Annuler la navigation [désactiver]

Annuler la navigation (Menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Annuler la navigation.
3. Appuyez sur ou sur la touche ENTRÉE pour annuler la navigation.

REMARQUE

Confirmez que l'hélice est éteinte.

Annuler la navigation (télécommande virtuelle du moteur électrique)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Appuyez sur le bouton Annuler [X] pour le désactiver. [Gris = Désactivé]

REMARQUE

Confirmez que l'hélice est éteinte.

Mode Cercle depuis la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



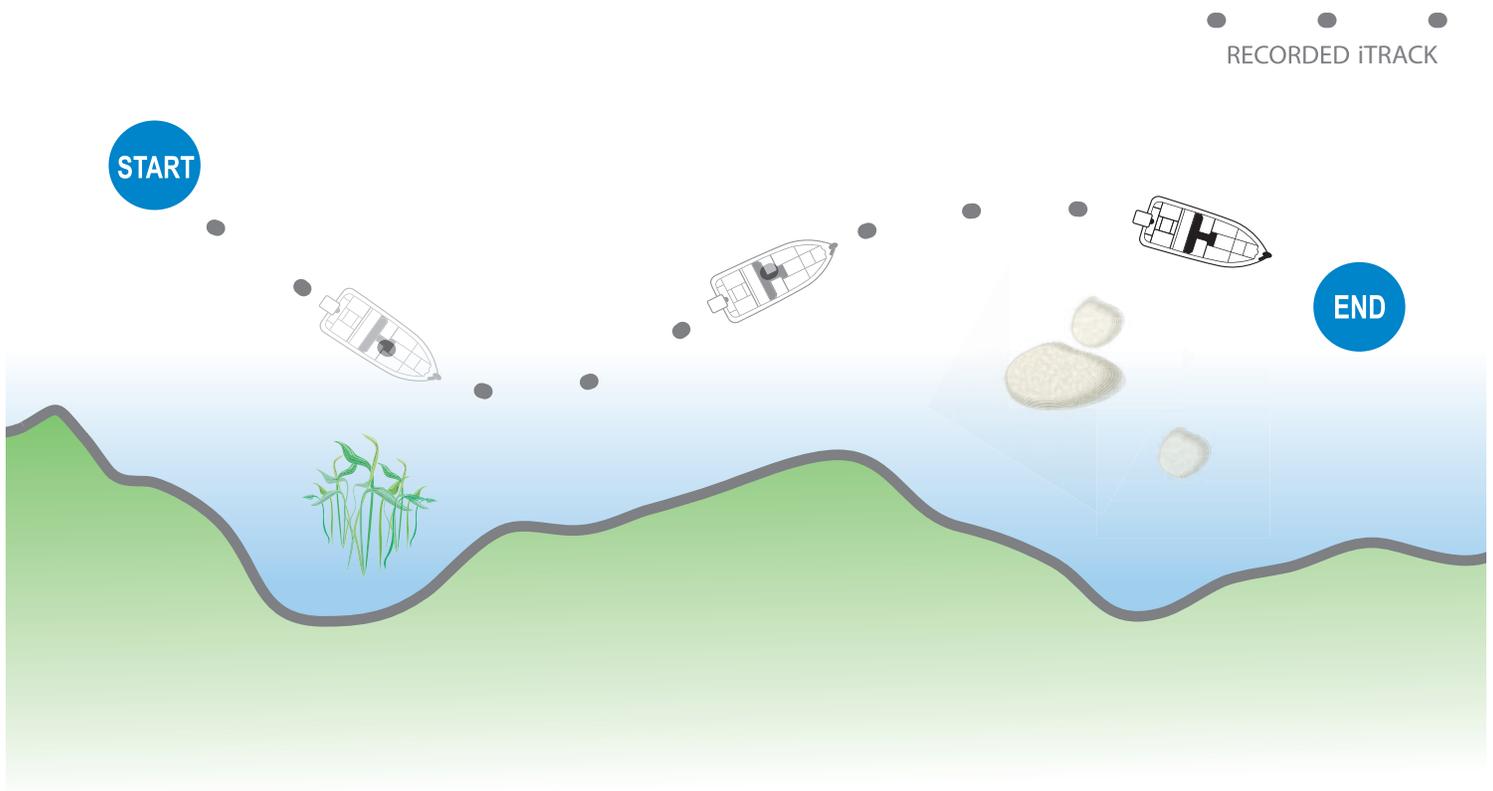
iTRACKS

-  Lors du lancement de l'enregistrement d'un iTrack, Advanced GPS commence à enregistrer les données de la position GPS sous forme de points d'itinéraire. La distance entre ces points varie selon la vitesse du bateau et l'intensité du signal GPS. Le GPS avancé détecte un iTrack enregistré comme une série de ces points d'itinéraire. Les iTrack peuvent être enregistrés pour une distance maximale de 2 milles. Les iTrack actifs utilisés pour la navigation et les iTrack en cours d'enregistrement sont toujours visibles. Les iTracks enregistrés peuvent être réglés pour être visibles ou masqués (voir **Afficher les Spot-Locks et iTracks dans l'affichage cartographique**).

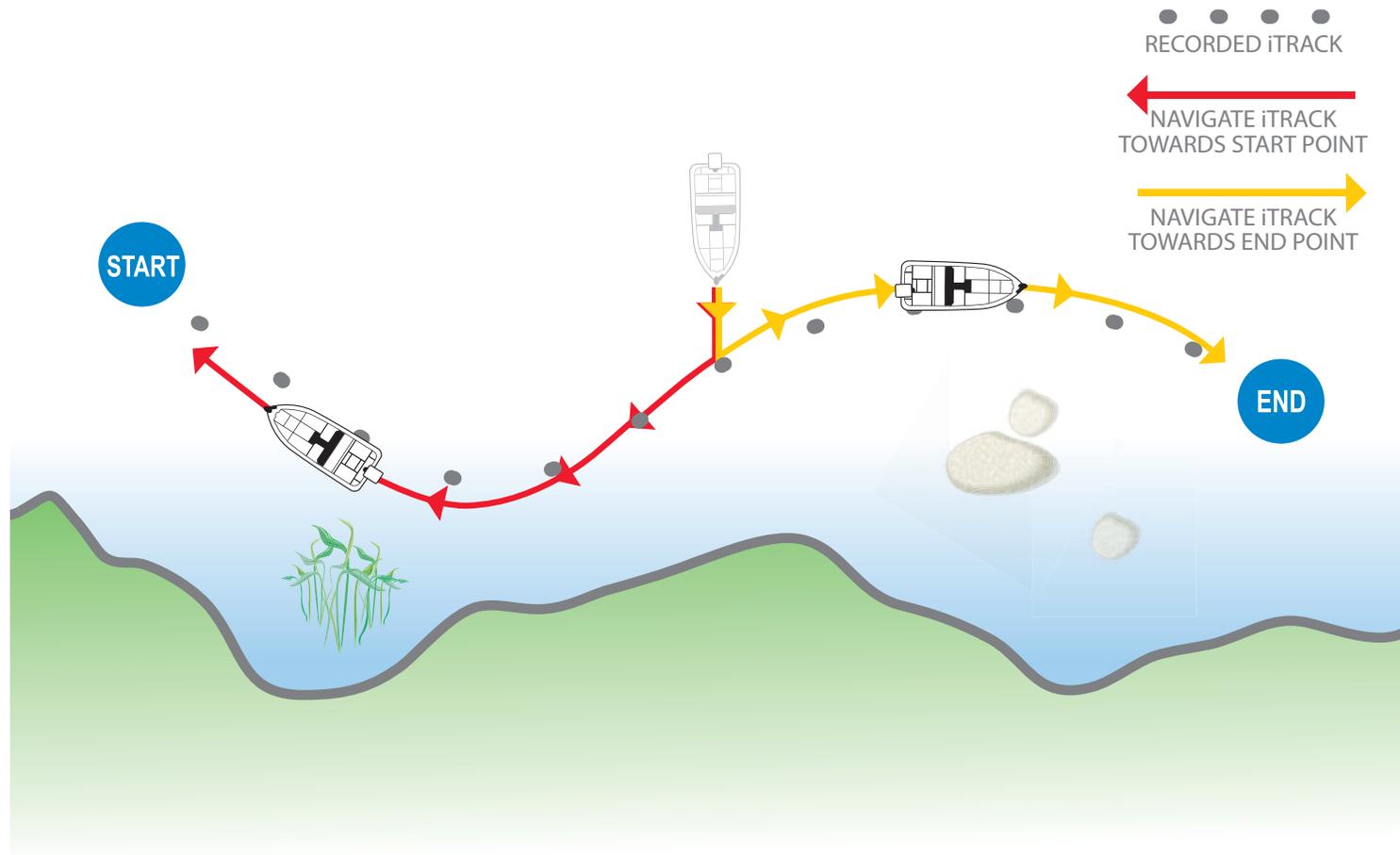
Vous pouvez enregistrer jusqu'à 50 iTrack sur votre tête de commande, ou jusqu'à 16 sur le contrôleur de la liaison lorsque vous n'utilisez pas le détecteur de poissons Humminbird. Les iTrack sont enregistrés avec un nom alphanumérique qui peut être modifié sur le détecteur de poissons dans l'affichage cartographique ou à partir de l'outil Données de navigation. Vous pouvez également modifier l'apparence des iTrack et choisir de les rendre visibles ou non sur l'affichage cartographique. Consultez la section **Gestion des données de navigation GPS avancées**.

Pendant la navigation sur l'iTrack, la liaison prend le contrôle de toutes les fonctions de pilotage. Vous pouvez contrôler la vitesse manuellement ou utiliser la fonction Régulation de vitesse. La vitesse du propulseur doit être réglée à un niveau suffisamment élevé pour suivre l'iTrack étant donné le vent, le courant et les autres forces externes. Voir la section **Commandes de l'hélice** pour plus d'informations.

-  **Les points de route** sont les positions de latitude/longitude gardées en mémoire qui sont reliées de manière à former une route de navigation.
-  **Point de départ de l'iTrack** - Le premier point d'itinéraire enregistré est appelé point de départ.
-  **Point d'arrivée de l'iTrack** - Le dernier point enregistré est appelé point d'arrivée.



Lorsque la fonction **Naviguer au point de départ** ou **Naviguer au point d'arrivée** est lancée, Advanced GPS navigue au point d'itinéraire le plus proche. Une fois le point d'itinéraire le plus proche atteint, elle suit les points d'itinéraire en ordre inverse vers **le point de départ** ou **le point d'arrivée**, selon le mode sélectionné. Une fois le point d'itinéraire de départ ou d'arrivée atteint, la liaison annule automatiquement la navigation sur l'iTrack. Vous pouvez choisir de faire passer la liaison à d'autres modes en configurant le mode Arrivée [voir *Configurer le GPS avancé avec le détecteur de poissons : définir le mode d'arrivée*].



Enregistrer un iTrack

Lorsque vous êtes prêt à enregistrer un iTrack, l'enregistrement iTrack peut être lancé à partir du menu de navigation.

Lorsque la fonction **Enregistrer l'iTrack** est activée, l'enregistrement de l'iTrack commence à partir de la position actuelle de l'embarcation et s'arrête automatiquement lorsqu'une distance de 3,2 kilomètres [2 milles] a été parcourue. Le bateau doit être déjà en déplacement lors de l'enregistrement de l'iTrack.

Pour arrêter l'enregistrement de l'iTrack, désactivez la fonction Enregistrer l'iTrack.

Lancer l'enregistrement iTrack

Utilisez les instructions suivantes pour enregistrer un iTrack à l'aide du menu de navigation.

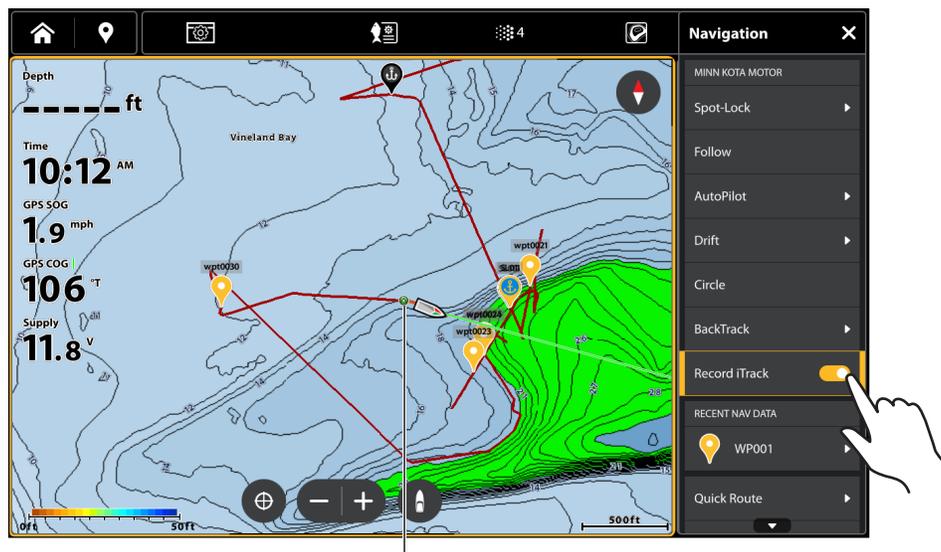
1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Touchez le bouton d'activation/désactivation de la fonction Enregistrer l'iTrack pour l'activer.

Lancement de l'enregistrement de l'iTrack



Le point de départ sera marqué à la position actuelle du bateau lorsque l'enregistrement de l'iTrack sera lancé.

Arrêter l'enregistrement de l'iTrack

Suivez les instructions suivantes pour arrêter l'enregistrement d'un iTrack et le sauvegarder [ou le supprimer]. Lorsque vous sauvegardez un iTrack, il est enregistré sous un nom alphanumérique commençant par IT. Le nom peut être modifié à partir de l'outil Données de navigation [voir la section **Gérer vos données de navigation GPS avancées**].

Arrêter l'enregistrement iTrack

Use the following instructions to stop iTrack recording using the Navigation menu.

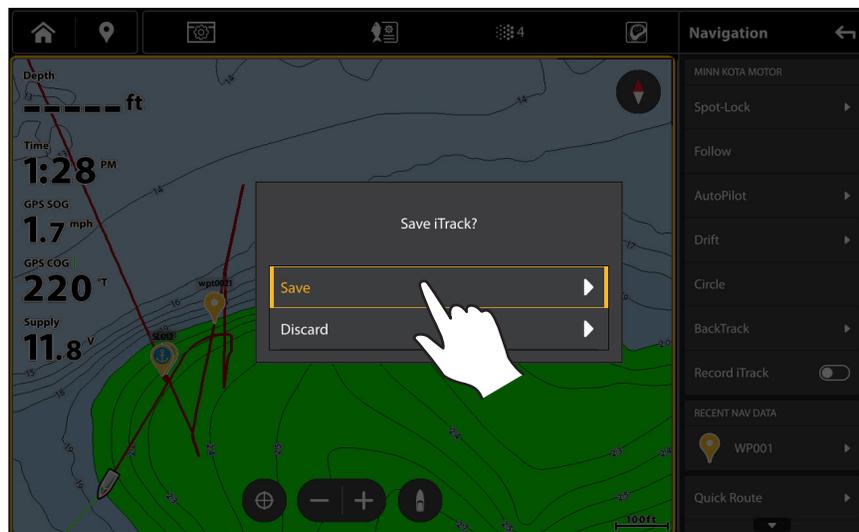
1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Appuyez sur le bouton marche/arrêt de l'enregistrement iTrack pour désactiver l'enregistrement iTrack.
3. **Enregistrer ou éliminer** : Suivez les invites à l'écran pour enregistrer l'itinéraire iTrack.

Sauvegarde de l'iTrack enregistré



Sélectionner et naviguer sur un iTrack sauvegardé

Si un iTrack sauvegardé est dans un rayon de 1/4 de mille de la position du bateau, vous pouvez démarrer la navigation vers cet iTrack. La navigation sur l'iTrack démarre vers le point le plus proche sur l'iTrack, puis elle se dirige vers le point de départ ou le point d'arrivée, selon votre sélection.

REMARQUE

Si vous démarrez un autre mode de navigation, la navigation sur l'iTrack se désactive automatiquement. Le Spot-Lock constitue une exception, car, quand il est engagé, la navigation sur l'iTrack est mise en pause, non désengagée. Voir la section *Spot-Locks : reprendre la navigation GPS avancée (Pause Spot-Lock)* pour de plus amples détails.

Sélectionner et naviguer sur un iTrack sauvegardé dans l'affichage cartographique

1. Appuyez sur une position et maintenez-la enfoncée sur l'iTrack.
2. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

3. À partir du menu, sélectionnez l'une des options suivantes :

Pour naviguer vers le point de départ de l'iTrack, sélectionnez Aller au départ.

Pour naviguer vers le point d'arrivée de l'iTrack, sélectionnez Aller à l'arrivée.

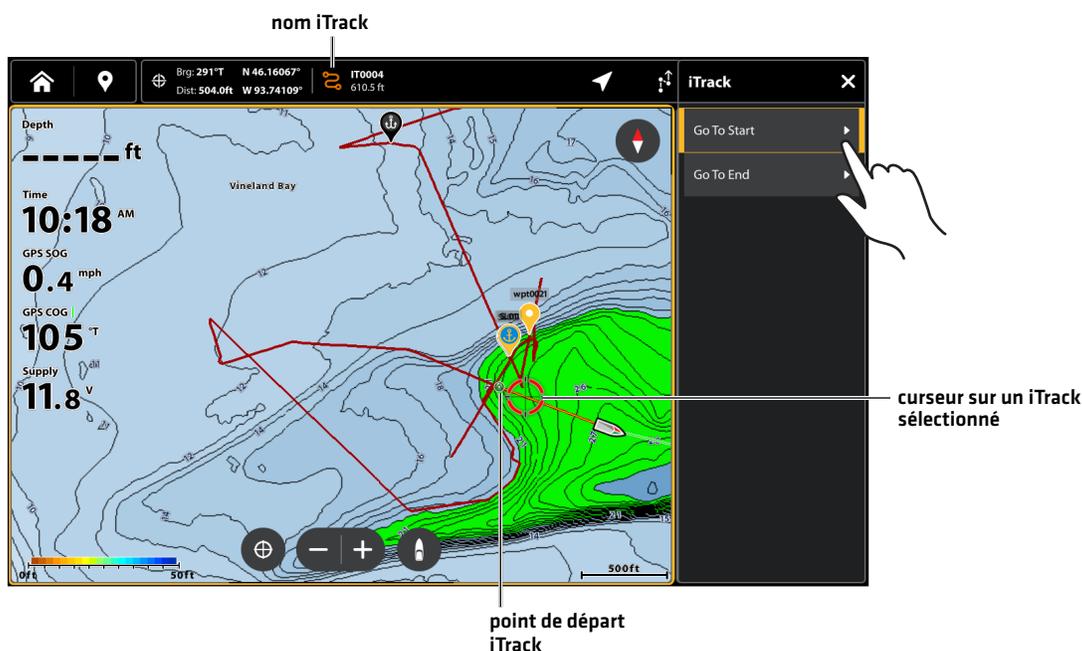
4. Pour démarrer la navigation, mettez en marche l'hélice de moteur de pêche à la traîne.

Annuler la navigation : ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez la section *Commandes de l'hélice* pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Démarrage de la navigation iTrack à partir du menu de navigation



Sélectionnez et parcourez un iTrack enregistré à partir de l'outil Mes données

Avant de continuer, assurez-vous que le curseur n'est pas actif.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez l'outil Mes données .
3. Sélectionnez l'onglet iTracks.
4. Appuyez sur un iTrack. Le menu d'informations iTrack s'ouvre.
5. Appuyez sur Navigation.
6. Pour démarrer la navigation, mettez en marche l'hélice de moteur de pêche à la traîne.

REMARQUE

Consultez les *Commandes de l'hélice* pour plus de détails sur l'activation ou la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Sélectionner et naviguer sur le dernier iTrack sauvegardé

Avant de continuer, assurez-vous que le curseur n'est pas actif.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.
OU
Appuyez sur la touche NAVIGATION.
2. Dans le menu Données de navigation récentes, appuyez sur Dernier iTrack enregistré.
3. À partir du menu, sélectionnez l'une des options suivantes :

Pour naviguer vers le point de départ de l'iTrack, sélectionnez Aller au départ.

Pour naviguer vers le point d'arrivée de l'iTrack, sélectionnez Aller à l'arrivée.

4. Pour démarrer la navigation, mettez en marche l'hélice de moteur de pêche à la traîne.

Annuler la navigation : ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez les *Commandes de l'hélice* pour plus de détails sur l'activation ou la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Inverser la direction pendant la navigation sur l'iTrack

Si vous naviguez sur un iTrack sauvegardé, vous pouvez modifier rapidement la direction de la navigation vers le point de départ ou le point d'arrivée. Par exemple, si Advanced GPS navigue vers le point de départ, sélectionner **Inversion** permet de démarrer la navigation GPS avancée dans la direction opposée, vers le point d'arrivée.

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Inversion.

Annuler la navigation : ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez les *Commandes de l'hélice* pour plus de détails sur l'activation ou la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Annuler la navigation (Menu de navigation)

Suivez les instructions suivantes pour annuler la navigation via le menu Navigation.

1. Ouvrez le menu X-Press.
2. Appuyez sur Annuler la navigation.

OU

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION.
2. Sélectionnez Annuler la navigation.

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau !

Annuler la navigation (télécommande virtuelle de moteur de pêche à la traîne)

1. Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Appuyez sur le bouton Annuler [X] pour le désactiver. [Gris = Désactivé]

Soyez prêt à prendre le contrôle manuel du bateau !

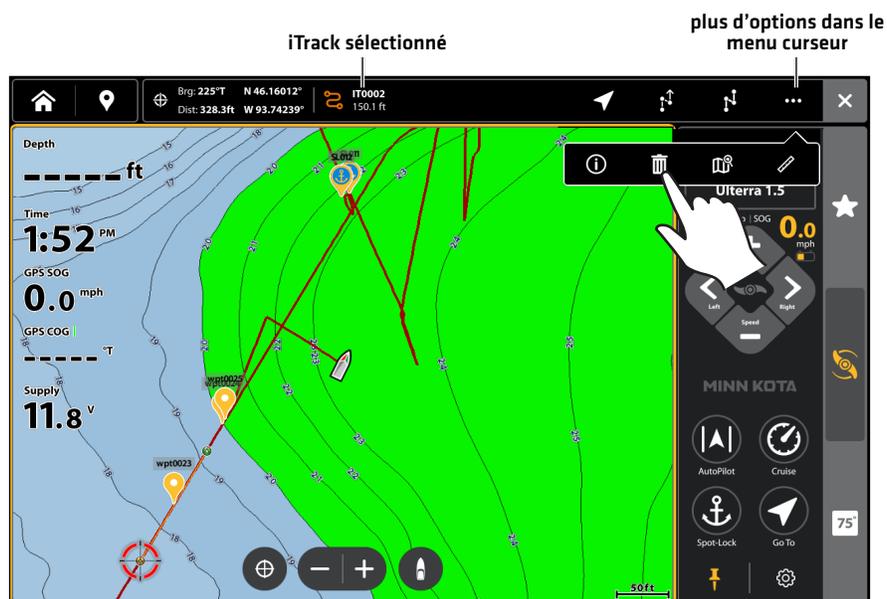
Déplacer un iTrack enregistré

Vous pouvez supprimer un iTrack enregistré à partir du menu Curseur dans la vue Carte ou à partir de l'outil Mes données (voir **Gérer vos données de navigation GPS avancées**).

Déplacer un iTrack sauvegardé sur l'affichage cartographique

1. Appuyez sur l'icône Point de départ ou Point d'arrivée sur l'iTrack. Le nom de l'iTrack apparaîtra dans la barre supérieure.
2. Appuyez sur l'icône Plus ●●● dans le menu Curseur.
3. Appuyez sur l'icône Supprimer 🗑️.

Utilisation de l'écran tactile pour supprimer un iTrack enregistré en mode graphique

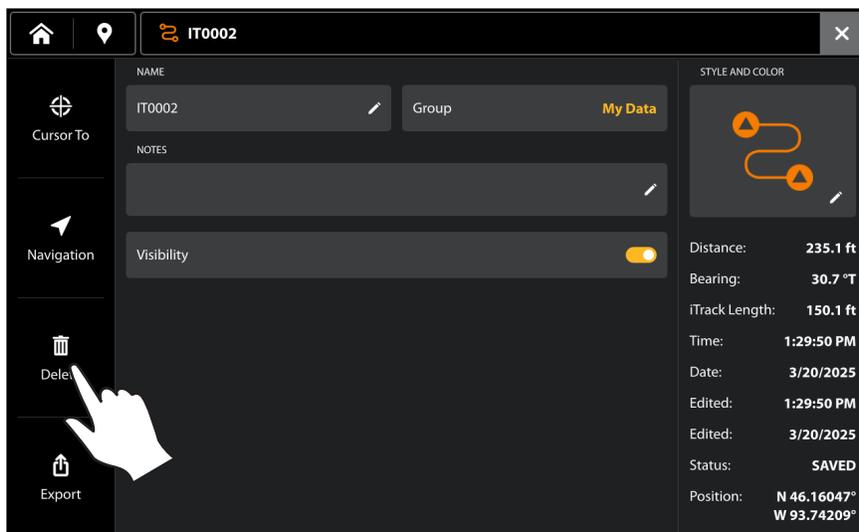


Supprimer un iTrack enregistré de l'outil Mes données

Avant de continuer, vérifiez que le curseur n'est pas actif.

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez l'outil Mes données. .
3. Sélectionnez l'onglet iTracks.
4. Appuyez sur un iTrack. Le menu d'informations iTrack s'ouvre.
5. Sélectionnez Supprimer.

Suppression d'un iTrack enregistré de l'outil Mes données



BACKTRACK

Un itinéraire Humminbird traditionnel est une collection de points d'itinéraire qui contiennent l'historique détaillé de la position du bateau à des intervalles réguliers. L'itinéraire actuel montre l'historique des positions depuis que détecteur de poissons Humminbird est en marche. Vous pouvez supprimer ou sauvegarder l'itinéraire en cours à tout moment. Pour en savoir plus sur la fonction d'itinéraires, consultez le guide d'utilisation Humminbird.

Le BackTrack démarre la navigation GPS avancée pour remonter l'itinéraire actuel. Lorsque le BackTrack est sélectionné, Advanced GPS marque un point de départ à la position actuelle du bateau et navigue vers le dernier point d'itinéraire enregistré. Elle crée alors un iTrack sauvegardé en haut de l'itinéraire actuel (jusqu'à 2 milles). Réglez **la distance du BackTrack** pour contrôler la distance à laquelle vous naviguerez en suivant l'itinéraire actuel.

REMARQUE

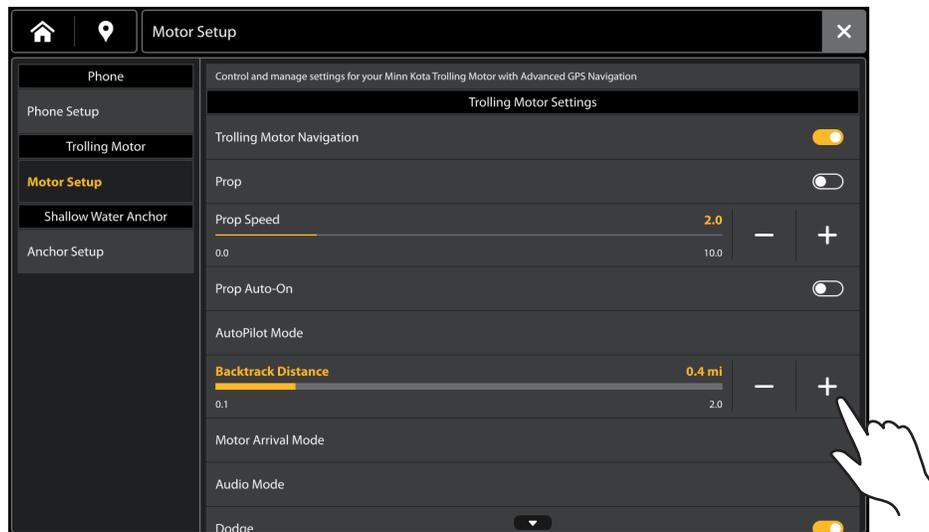
Vous pouvez activer le BackTrack sur l'itinéraire actuel. Le BackTrack n'est pas accessible sur les itinéraires sauvegardés ou lorsque la fonction Suivre le profil est active.

Régler la distance du BackTrack

Réglez la distance du BackTrack pour contrôler la distance à laquelle vous naviguerez en suivant l'itinéraire actuel.

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Distance de retour en arrière.
4. Appuyez sur les icônes +/- pour régler le paramètre de distance de retour en arrière.

Réglage de la distance de retour arrière



Démarrer la navigation sur BackTrack

Pour utiliser le BackTrack, la tête de commande doit être en mode de suivi actif. Une fois la navigation sur BackTrack démarrée, vous pouvez également utiliser les fonctions iTrack, incluant la fonction Arrière [voir la section **Faire direction arrière pendant la navigation iTrack**].

REMARQUE

Consultez la section **Commandes de l'hélice** pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice

Démarrer la navigation BackTrack (menu de navigation)

1. Ouvrez le menu X-Press. Appuyez sur Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez BackTrack.

3. Pour démarrer la navigation, allumez l'hélice du moteur de pêche à la traîne.

Annuler la navigation : ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez ensuite Annuler la navigation.

Naviguer dans BackTrack



iTrack

SUIVRE LE PROFIL/RIVAGE

Suivre le profil et Suivre le rivage vous permet de naviguer un profil dans l'affichage cartographique. Lorsque vous démarrez la navigation GPS avancée en activant la fonction Suivre le profil et Suivre le rivage, tous les autres types de navigation sont arrêtés sur le détecteur de poissons et le réseau Ethernet. AutoChart Live vous permet également de suivre les profils de profondeur, les rivages d'algues et la dureté du fond à l'aide de la navigation GPS avancée.

⚠ AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez le mode de navigation Suivre le profil/du rivage. Si la mise en marche automatique de l'hélice est activée, l'hélice se met en marche automatiquement lorsque le mode de navigation Suivre le profil/du rivage est activé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures.

REMARQUE

Lorsque le GPS avancé suit le profil ou le rivage, l'itinéraire actuel n'est pas sauvegardé et les iTrack ne peuvent pas être enregistrés.

Préparation

Avant d'utiliser la fonction Suivre le contour, les courbes de niveau doivent être affichées dans la vue cartographique.

Définissez les courbes de niveau comme visibles

1. Dans le menu X-Press de la carte, sélectionnez Paramètres.
2. Sélectionnez Profondeurs/Courbes de niveau > Courbes de niveau.
3. Appuyez sur le bouton marche/arrêt ou sur la touche ENTRÉE pour afficher ou masquer les courbes de niveau.

Démarrer la navigation Suivre le profil/rivage

Vous pouvez démarrer la navigation GPS avancée si la position du bateau est dans un rayon de 1/4 de mille du profil/rivage sélectionné. Pendant la navigation, la direction peut être modifiée à l'aide de la fonction Inversion dans le menu Suivre le profil/rivage.

⚠ AVERTISSEMENT!

Si un sondage de profondeur dans la courbe de niveau sélectionnée est inférieur à 1,5 mètre [5 pieds], une boîte de confirmation s'affiche. Cliquez sur Confirmer pour confirmer l'avertissement de profondeur et démarrer la navigation. Cliquez sur Annuler pour annuler la navigation selon la courbe de niveau.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau selon le profil/rivage. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

REMARQUE

Si vous ne pouvez pas sélectionner un profil parce qu'il est affiché sous AutoChart Live ou Couche de fond, consultez la section *Suivre de la dureté du fond ou de la végétation*.

1. Appuyez sur la courbe de niveau que vous souhaitez suivre.

OU

Utilisez le curseur ou le joystick pour déplacer le curseur et sélectionner une courbe de niveau.

OU

Passez à l'étape 2 pour commencer à suivre la courbe de niveau à la position du bateau.

2. Sélectionnez Aller à > Suivre le profil.
3. Sélectionnez une direction de navigation dans le sous-menu.

La direction de navigation est prévisualisée en orange ou en violet sur la vue Carte.

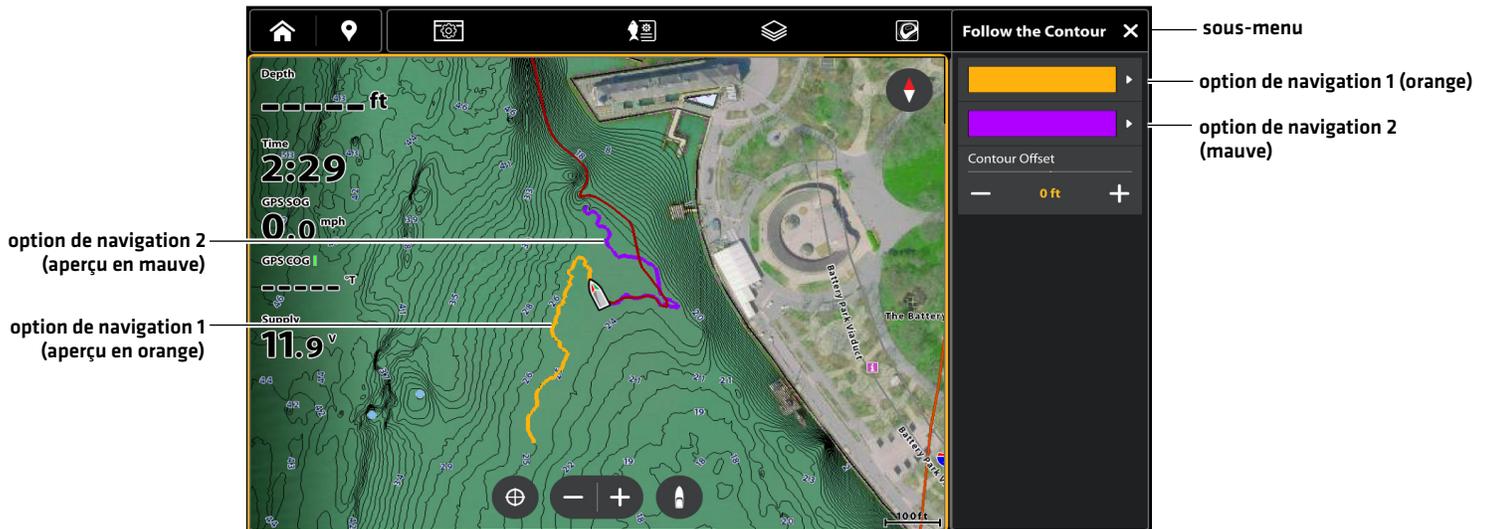
La ligne de contour sélectionnée devient noire. Une ligne grise s'affiche également, indiquant la route projetée et reflétant le réglage du décalage de contour.

4. Allumez le moteur électrique pour commencer la navigation. Consultez le manuel d'utilisation de la navigation GPS avancée pour plus d'informations.

REMARQUE

Consultez les **commandes de l'hélice** pour plus de détails sur l'activation ou la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Démarrer la navigation Suivre le contour



Annuler la navigation

Pour annuler la navigation, suivez les instructions suivantes :

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION pour ouvrir le menu Navigation.
2. Sélectionnez Annuler la navigation.

OU

1. Appuyez sur Annuler dans la barre latérale du moteur électrique.

Définir le décalage de contour

Vous pouvez définir le décalage de contour pour maintenir une distance définie par rapport à une courbe de niveau. Si vous souhaitez naviguer le long d'un rivage, utilisez-le pour maintenir une distance de sécurité. Le décalage de contour est un paramètre de distance uniquement et ne mesure pas la profondeur de l'eau. Saisissez le décalage de contour en fonction de vos connaissances sur la profondeur de l'eau dans votre zone actuelle.

Sans décalage : Si vous souhaitez naviguer le long du contour sans décalage, vous pouvez ignorer cette section.

Pendant la navigation : Vous pouvez ajuster le décalage de contour pendant la navigation en suivant le contour en sélectionnant Décalage de contour dans le menu Navigation ou Ajuster dans la barre latérale du moteur électrique.

⚠ AVERTISSEMENT!

La compensation de profil ne tient PAS compte des changements de la profondeur de l'eau. Il est important de connaître les variations de profondeur à votre emplacement actuel et le long du circuit de navigation sélectionné, et de régler la compensation de profil selon le besoin.

Pour définir le décalage de contour, votre bateau doit être positionné à moins de 1/4 de mile du contour sélectionné.

1. Appuyez sur la ligne de contour que vous souhaitez suivre.

OU

Utilisez le pavé directionnel/le joystick pour déplacer le curseur et sélectionner une courbe de niveau.

2. Sélectionnez Aller à > Suivre le contour.
3. Sélectionnez Décalage de contour. Appuyez sur les boutons +/- pour ajuster le décalage.

Pour supprimer le décalage, réglez-le sur 0 [désactivé].

Régler la compensation de profil pendant la navigation

La compensation de profil peut être réglée lors de la navigation sur Suivre le profil.

⚠ AVERTISSEMENT!

La compensation de profil ne tient PAS compte des changements de la profondeur de l'eau. Il est important de connaître les variations de profondeur à votre emplacement actuel et le long du circuit de navigation sélectionné, et de régler la compensation de profil selon le besoin.

Ajuster le décalage du contour pendant la navigation

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION pour ouvrir le menu Navigation.
2. Sélectionnez Décalage du contour.
3. Appuyez sur les boutons +/- pour régler le décalage.

Pour supprimer le décalage, réglez-le sur 0 [désactivé].

OU

1. Appuyez sur Ajuster dans la barre latérale du moteur électrique.
2. Faites glisser le curseur pour ajuster le décalage du contour.

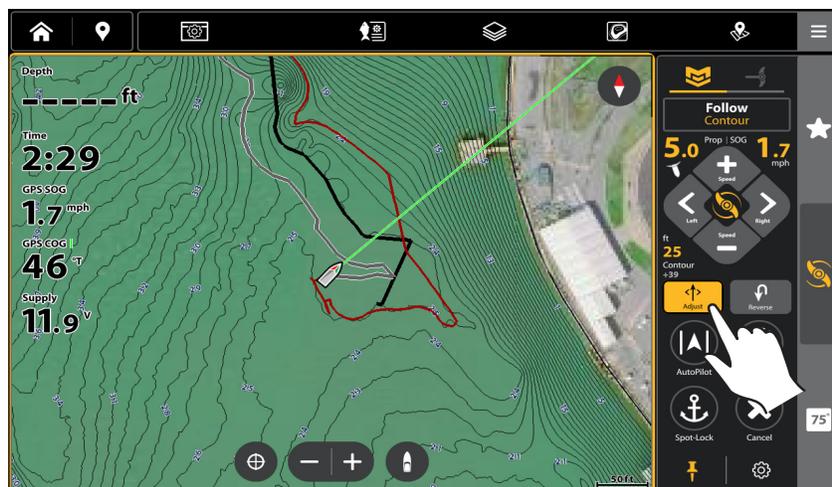
Réglage du décalage du contour pendant la navigation

REMARQUE

La fonction de réglage du décalage est uniquement disponible sur le sondeur sur lequel le suivi du contour a été lancé.

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION pour ouvrir le menu Navigation.
2. Sélectionnez Ajuster.
3. Sélectionnez Contour Jog Shallower ou Contour Jog Deeper.

Réglage du suivi du contour



Inverser la direction pendant la navigation Suivre le profil

Si vous naviguez en suivant une ligne de profil, vous pouvez modifier rapidement la direction de navigation en sélectionnant Inversion.

1. Appuyez sur la touche NAVIGATION pour ouvrir le menu Navigation.
2. Sélectionnez Inversion.

OU

1. Appuyez Inversion arrière dans la barre latérale du moteur de pêche à la traîne.

MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau selon le profil. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu (voir la section **Commandes de l'hélice**).

REMARQUE

Consultez la section **Commandes de l'hélice** pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Suivre la dureté du fond ou la végétation

Si vous avez enregistré des données de couche de fond (avec AutoChart Live) sur votre tête de commande ou installé une carte AutoChart ZeroLine, vous pouvez parcourir la dureté du fond sélectionnée ou la couche de végétation. Le point de départ sélectionné doit se situer à moins de 400 mètres (1/4 de mile) de la couche de fond sélectionnée. Pour en savoir plus sur AutoChart Live, consultez le guide d'utilisation Humminbird.

Ouvrez le menu AutoChart Live

Suivez les instructions ci-dessous pour ouvrir le menu AutoChart Live et afficher votre carte enregistrée dans l'affichage cartographique.

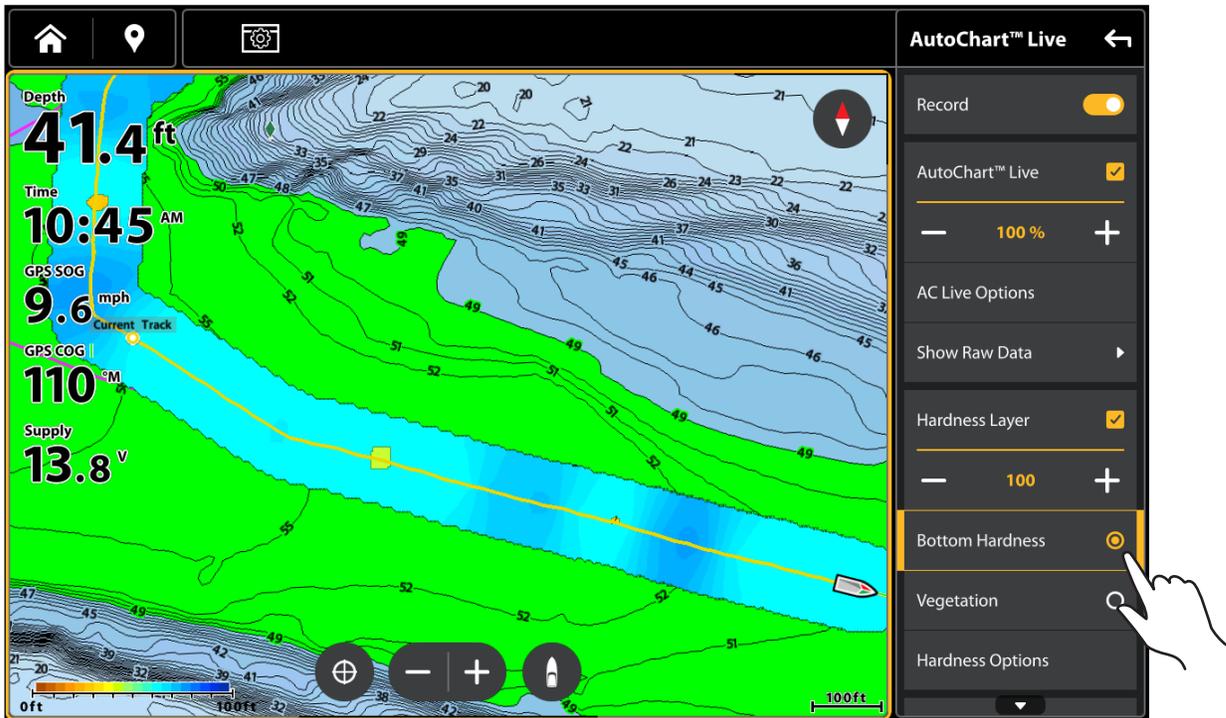
1. Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez AutoChart LIVE.
3. Sélectionnez AC Live Options.

Afficher la dureté du fond

Utilisez les instructions suivantes pour afficher la couche de dureté de fond et ajuster les paramètres d'affichage.

1. Dans le menu AutoChart Live, sélectionnez Couche de dureté ou Couche de végétation. Appuyez sur la touche Entrée ou sur la touche Entrée pour cocher la case.
2. Sélectionnez Dureté du fond.
3. **Ajustez la transparence** : appuyez sur les icônes +/- pour ajuster le paramètre.

Affichage de la couche de dureté inférieure (source de la carte : Humminbird)



Suivre la dureté du fond

Vous pouvez démarrer la navigation GPS avancée si la position du bateau est dans un rayon de 400 mètres [1/4 de mille] de la couche de dureté de fond sélectionnée.

1. Appuyez longuement sur une position du calque Dureté inférieure.
2. Sélectionnez Aller à > Suivre > Dureté.
3. **Ajuster le décalage (facultatif)** : Sélectionnez Décalage du contour. Appuyez sur les icônes +/- pour ajuster le décalage. Pour supprimer le décalage, réglez-le sur 0 [désactivé].
4. Sélectionnez une direction de navigation dans le sous-menu.

La direction de navigation est prévisualisée en jaune ou en violet sur la vue Carte.

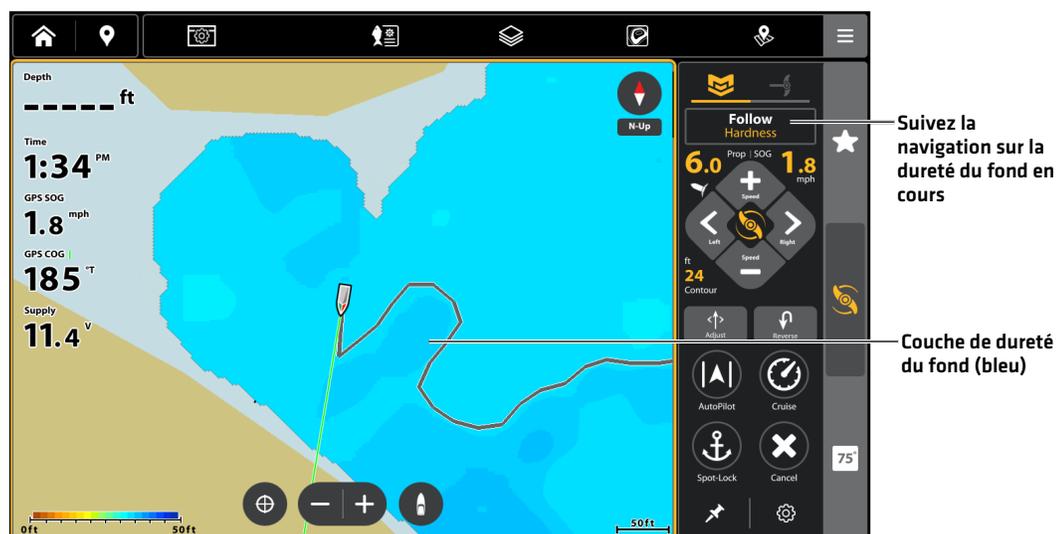
Inverser : Pendant la navigation, ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Inverser.

Annuler la navigation : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement de la dureté de fond. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

Navigation en suivant la dureté du fond



Afficher la végétation

Utilisez les instructions suivantes pour afficher la couche de végétation et ajuster les paramètres d'affichage.

1. Dans le menu AutoChart Live, sélectionnez Couche de dureté ou Couche de végétation. Appuyez sur la touche Entrée ou sur la touche Entrée pour cocher la case.
2. Sélectionnez Végétation.
3. **Ajustez la transparence** : appuyez sur les icônes +/- pour ajuster le paramètre.

Suivre la végétation

Vous pouvez démarrer la navigation si la position du bateau est dans un rayon de 400 mètres [1/4 de mille] de la couche de végétation.

1. Appuyez et maintenez une position sur le calque Végétation.
2. Sélectionnez Aller à > Suivre > Végétation.
3. **Ajuster le décalage [facultatif]** : Sélectionnez Décalage du contour. Appuyez sur les icônes +/- pour ajuster le décalage. Pour supprimer le décalage, réglez-le sur 0 [désactivé].
4. Sélectionnez une direction de navigation dans le sous-menu.

La direction de navigation est prévisualisée en jaune ou en violet sur la vue Carte.

Inverser : Pendant la navigation, ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Inverser.

Annuler la navigation : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

⚠ MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement de la couche de végétation. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section **Commandes de l'hélice**].

Inverser la direction

Si vous suivez la végétation ou la dureté du fond, vous pouvez rapidement changer le sens de la navigation en sélectionnant Arrière.

1. Pendant la navigation, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Navigation.

OU

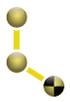
Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Inversion.

MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau selon la commande. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu (voir la section *Commandes de l'hélice*).

ROUTES

 **Les routes** lient ensemble deux ou plusieurs points de cheminement pour créer un trajet à naviguer. Une route représente la navigation prévue et constitue le trajet le plus court de chaque point de données au suivant. La distance entre chaque point d'une route est un segment. Vous pouvez enregistrer jusqu'à 200 routes sur votre détecteur de poisson.

La navigation GPS avancée peut démarrer sur le circuit si la position du bateau est dans un rayon de 400 mètres [1/4 de mille] par rapport au premier point de cheminement sur le circuit.

 **Les points de route** sont les positions de latitude/longitude gardées en mémoire qui sont reliées de manière à former une route de navigation.

 **Point de départ du circuit**

 **Point d'arrivée du circuit**

AVERTISSEMENT!

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez les routes. Si la mise en marche automatique de l'hélice est activée, l'hélice se met en marche automatiquement lorsque une route est activée, même si cette activation est accidentelle. Une hélice en action peut causer des blessures. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu (voir la section **Commandes de l'hélice**).

Soyez toujours conscient de vos alentours et surveillez les obstacles potentiels.

REMARQUE

Pour en savoir plus sur la fonction de circuits, consultez le guide d'utilisation de la tête de commande.

Navigation Route rapide

Une route rapide vous permet de lier ensemble des points de route et de cheminement et de commencer immédiatement à naviguer. Une route rapide peut être commencée avec la touche NAVIGATION ou avec l'écran tactile. Les routes rapides peuvent être sauvegardées ou supprimées. Pour créer un itinéraire enregistré, voir la section **Créer un itinéraire enregistré** ou **Gérer vos données de navigation GPS avancées**.

Lancer la navigation Route rapide

1. **Ouvrir le menu Navigation X-Press** : Avec une vue graphique affichée à l'écran, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Navigation.

OU

Avec la vue Carte affichée à l'écran, appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Itinéraire rapide.
3. Appuyez sur les points à l'écran pour ajouter des points d'itinéraire. Utilisez l'icône Point d'itinéraire  ou Retour  pour apporter des modifications. Sélectionnez l'icône Cocher  une fois terminé. La navigation commencera.

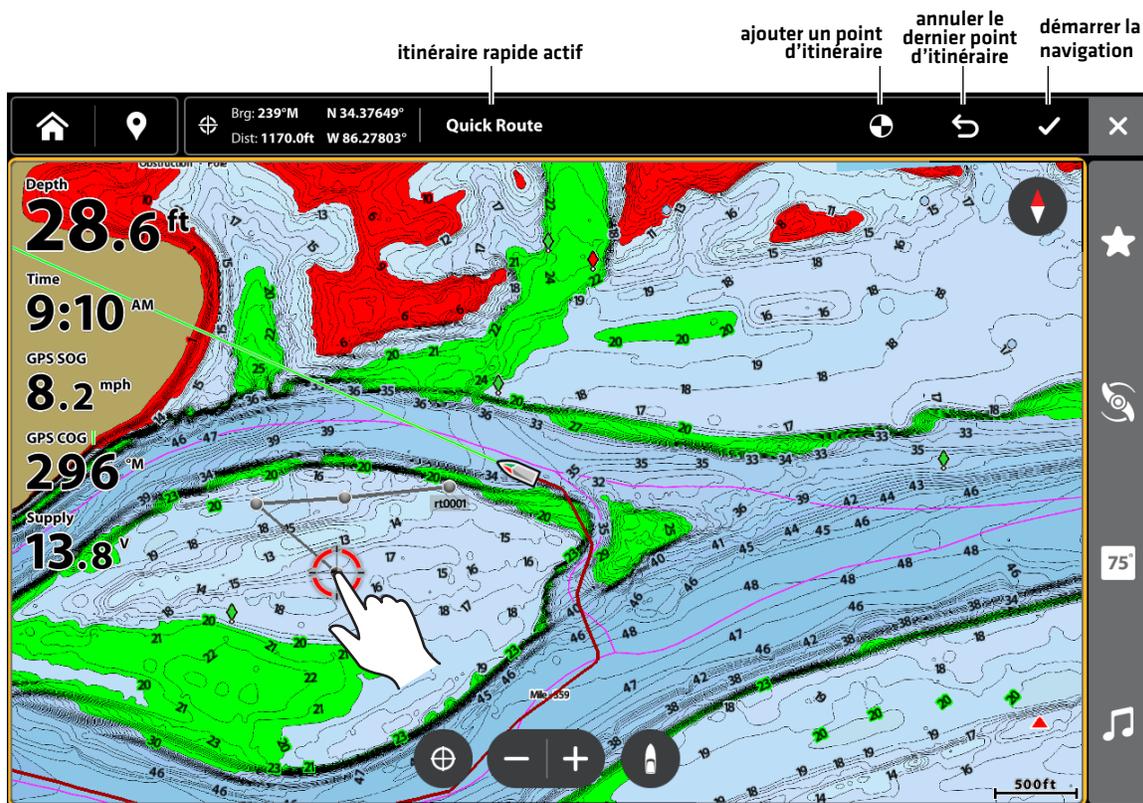
Lancez la navigation rapide depuis le menu Curseur

1. Appuyez sur un waypoint sur la carte ou utilisez le pavé directionnel/joystick pour déplacer le curseur vers un waypoint. L'icône, le nom et la profondeur du waypoint s'afficheront dans la barre supérieure.
2. Appuyez sur l'icône Route rapide  dans le menu Curseur.
3. Appuyez sur les points à l'écran pour ajouter des points d'itinéraire. Utilisez l'icône Point d'itinéraire  ou Retour  pour apporter des modifications. Sélectionnez l'icône Cocher  une fois terminé. La navigation commencera.

REMARQUE

Consultez la section **Commandes de l'hélice** pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Marquage d'un itinéraire rapide



Modifier l'ordre des itinéraires pendant la navigation

1. Pendant la navigation, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez l'une des options de menu suivantes :

Redémarrer le cap : Réinitialise la navigation pour démarrer de la position actuelle du navire jusqu'au point suivant de l'itinéraire.

Point suivant : Passe au point suivant de l'itinéraire.

Inverser l'itinéraire : Inverse l'itinéraire actuel. La navigation démarre de la position du navire et se poursuit dans l'ordre inverse.

Annuler la navigation rapide

1. Pendant la navigation, appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez Annuler la navigation.
3. Sélectionnez Enregistrer l'itinéraire ou Supprimer l'itinéraire.

Création d'une route enregistrée

Les instructions comprises dans la présente section vous permettront de créer une route sur l'affichage cartographique et de l'enregistrer pour une navigation future. Les étapes s'apparentent à celles de la création d'une route rapide, mais vous utiliserez l'icône Marquer l'itinéraire  dans le menu Curseur.

Emplacement d'enregistrement : L'itinéraire est enregistré dans l'outil Mes données.

Navigation: Pour démarrer la navigation sur l'itinéraire, consultez *Démarrer la navigation vers un point de cheminement ou un itinéraire enregistré*.

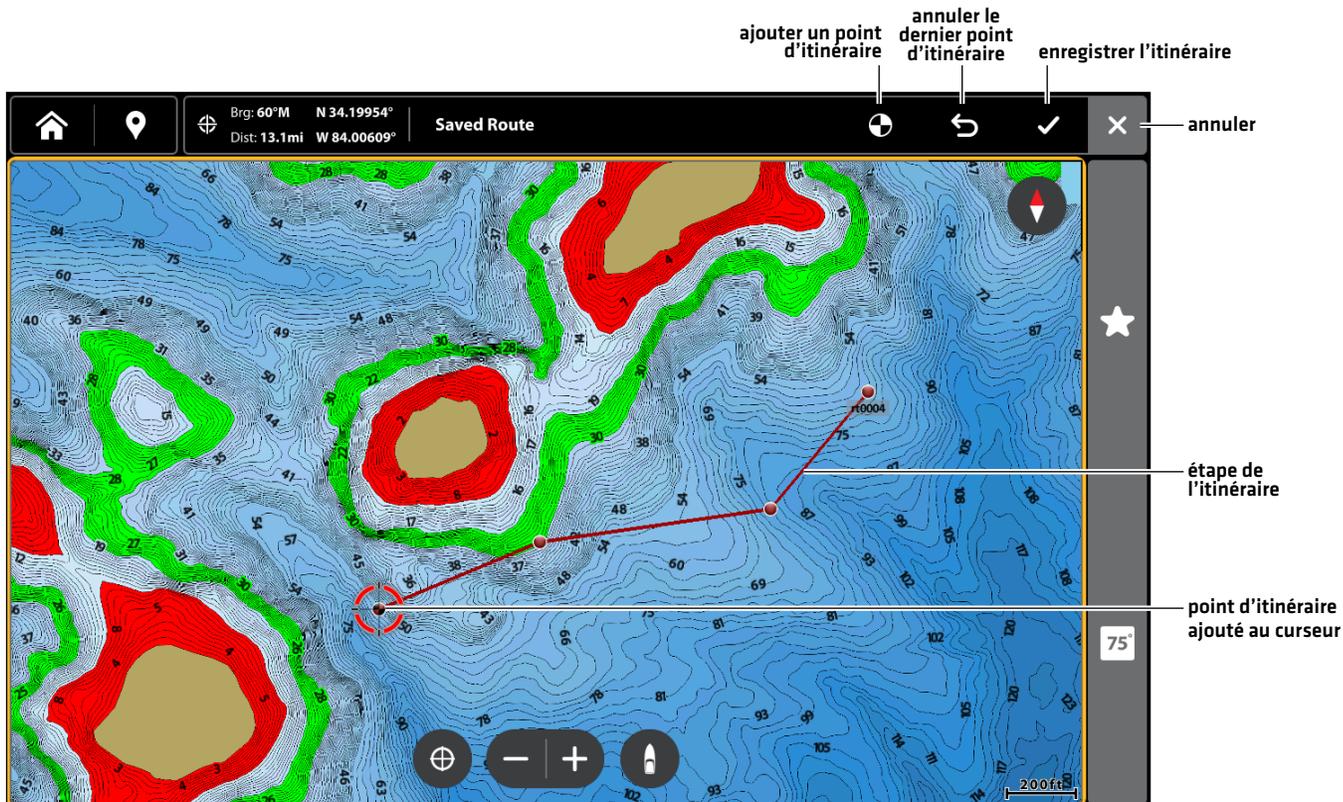
Superposition : Pour afficher les itinéraires enregistrés sur la carte, appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Options de carte > Superpositions > Données de navigation > Itinéraires [enregistrés].

1. Activez le curseur sur la carte à l'aide de l'écran tactile ou du pavé directionnel.
2. Appuyez sur l'icône Marquer la route  dans le menu Curseur.
3. Appuyez sur des points à l'écran pour ajouter des points d'itinéraire. Utilisez l'icône Point d'itinéraire  ou Retour  pour apporter des modifications. Sélectionnez l'icône Cocher  pour enregistrer l'itinéraire.

REMARQUE

Si la position sélectionnée est également une courbe de niveau, un sous-menu s'ouvrira avec les options correspondantes. Pour ajouter la position à l'itinéraire, sélectionnez Aller à la position.

Création d'un itinéraire enregistré



Navigation sur une route sauvegardée

À l'aide du curseur, sélectionnez un point de cheminement ou de circuit enregistré sur l'affichage cartographique, et commencez à naviguer vers celui-ci. Le GPS avancé naviguera sur la route vers l'amont ou l'aval, selon votre sélection.

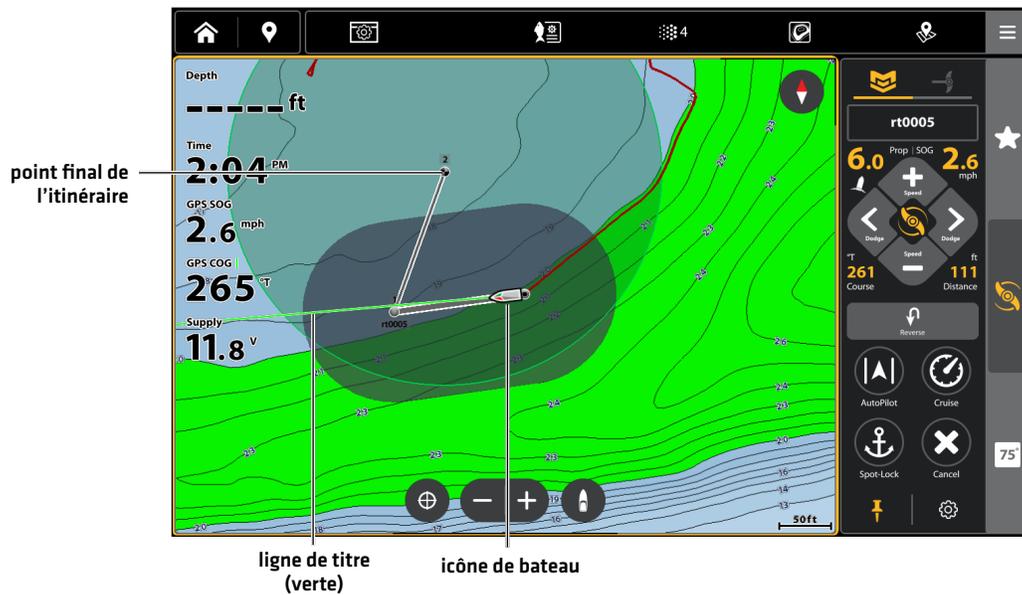
1. Appuyez sur un waypoint ou un point de route sur la carte, ou utilisez le pavé directionnel/le joystick pour déplacer le curseur vers un waypoint ou un point de route sur la carte.
2. Appuyez sur l'icône Navigation  dans la barre supérieure ou sur la touche NAVIGATION.
3. Sélectionnez Aller à : Itinéraire ou Aller à : Point.

Annuler la navigation : Appuyez sur l'icône Navigation  Navigation ou sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez la section **Commandes de l'hélice** pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Navigation sur un itinéraire enregistré dans la vue Carte



Modifier un itinéraire en mode Carte

1. Appuyez sur l'itinéraire pour le sélectionner.

OU

Utilisez le curseur/le joystick pour déplacer le curseur sur un itinéraire sur la carte. Appuyez sur la touche ENTRÉE.

2. Utilisez le menu Informations sur l'itinéraire pour modifier le nom, la couleur, etc. de l'itinéraire [voir **Gérer vos données de navigation** pour plus d'informations].
3. **Fermer** : Appuyez sur la touche QUITTER.

Ajouter ou supprimer des points sur un itinéraire

1. Appuyez sur l'itinéraire pour le sélectionner. Appuyez sur le nom de l'itinéraire.

OU

Utilisez le curseur/le joystick pour déplacer le curseur vers un itinéraire sur la carte.

2. Appuyez sur l'icône Plus ●●● dans le menu Curseur.

3. Appuyez sur l'icône Modifier ✎.

4. Sélectionnez Ajouter un point, Prolonger l'itinéraire depuis l'arrivée ou Prolonger l'itinéraire depuis le départ.

Supprimer une route dans la vue Carte

1. Appuyez sur la route pour la sélectionner.

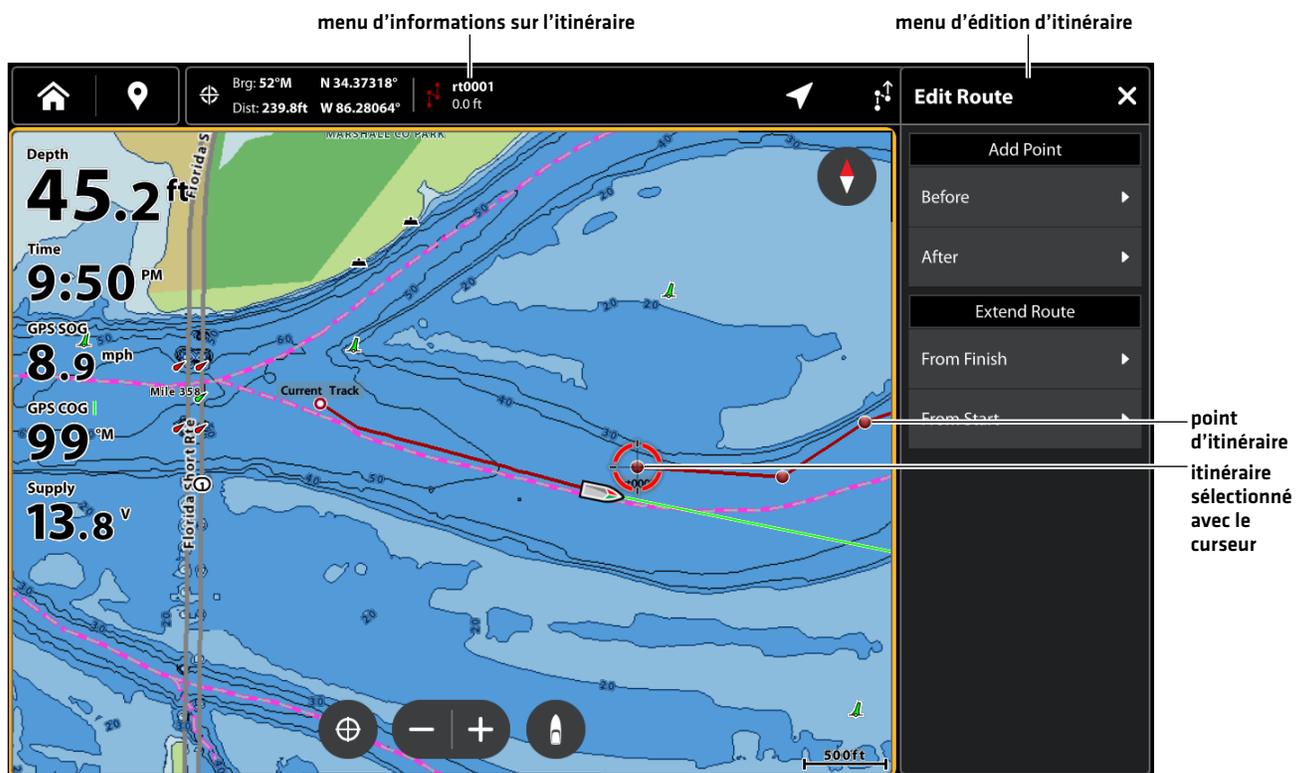
OU

Utilisez le curseur/le joystick pour déplacer le curseur vers une route sur la carte.

2. Appuyez sur l'icône Plus ●●● dans le menu Curseur.

3. Appuyez sur l'icône Supprimer 🗑️.

Modification d'un itinéraire sur la vue Carte



PILOTE AUTOMATIQUE

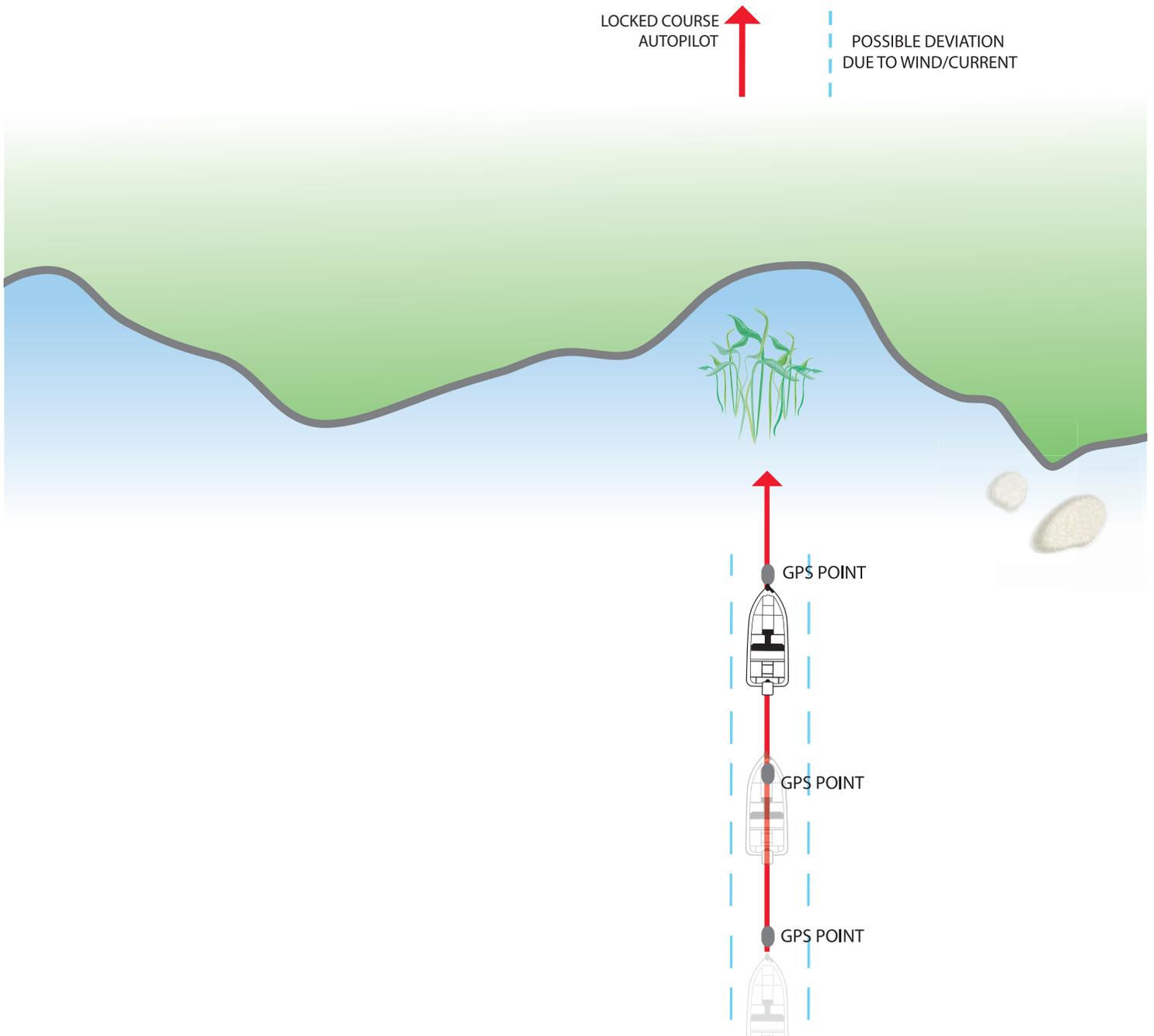
Deux versions du pilote automatique sont disponibles : le pilote automatique de cours verrouillé et le pilote automatique à cap verrouillé. Il y a des différences entre les deux versions du pilote automatique et les manières dont elles contrôlent votre bateau. Voir ci-dessous pour les détails.

REMARQUE

Consultez votre guide d'utilisation de la tête de commande pour les instructions d'installation du pilotage automatique.

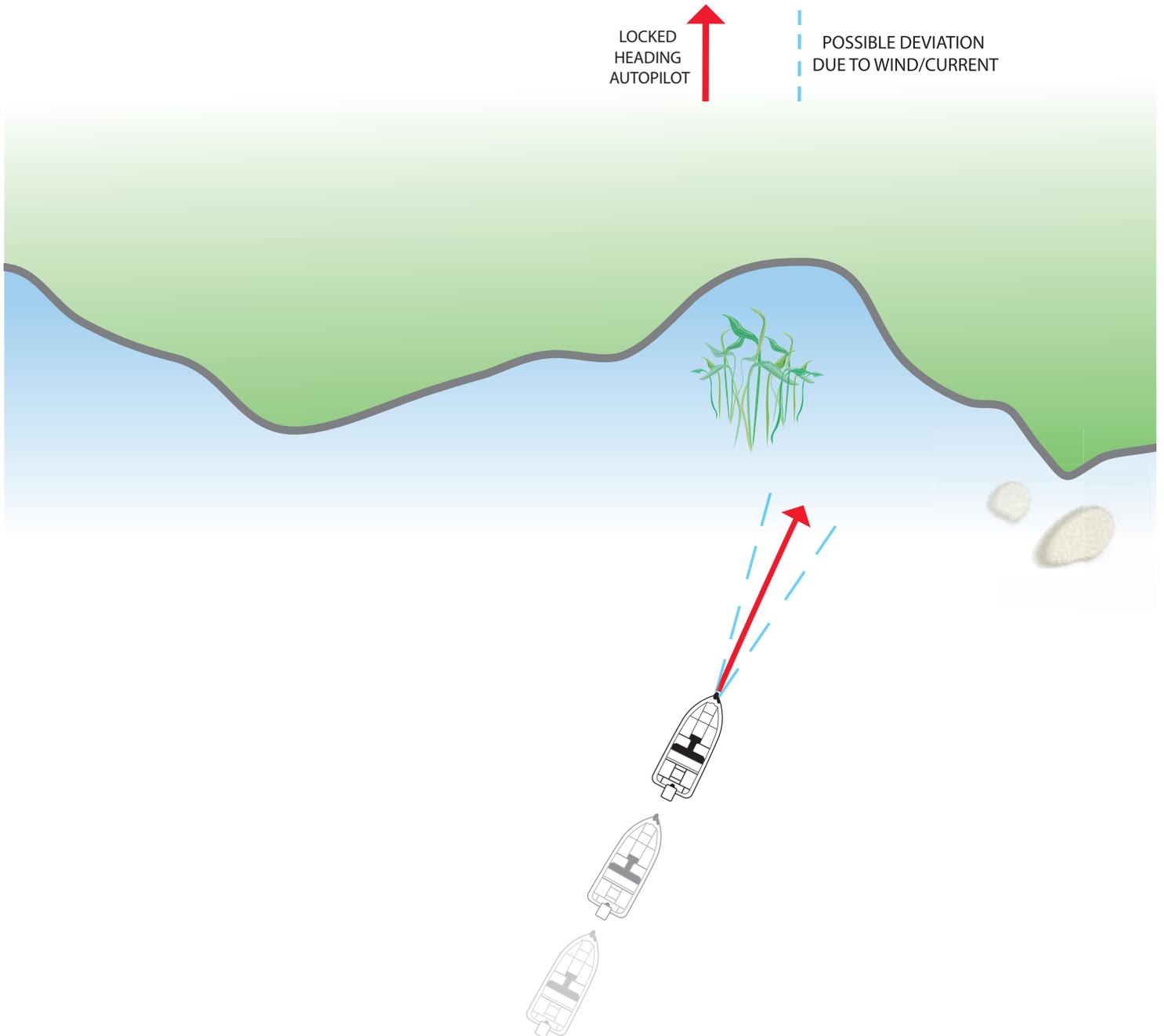
Pilote automatique de cap verrouillé

Le **pilote automatique de cap verrouillé** utilise non seulement le cap de la boussole, mais aussi les données de signal GPS pour corriger les vents de travers et les autres éléments externes, pour garder le bateau en ligne droite. Lorsque le pilote automatique de cap verrouillé est activé, il génère un ensemble de points GPS sur un itinéraire droit dans la direction du cap. Le moteur de pêche à la traîne se dirige désormais vers chaque point individuel de cette ligne de route. Lorsque l'utilisateur tient la barre vers le nouveau cap, une nouvelle ligne de route de points GPS est établie dans la direction du nouveau cap.



Pilote automatique à cap verrouillé

Le **pilote automatique à cap verrouillé** utilise une boussole interne pour fixer le cap. Lorsque le pilote automatique à cap verrouillé est activé, il garde le propulseur dirigé dans la même direction que la boussole. En cas de correction manuelle de la direction, le pilote automatique à cap verrouillé est verrouillé sur le nouveau cap de la boussole vers lequel le bateau a été dirigé. Cette méthode de suivi du cap ne prend pas en compte les éléments externes, tels que les vents ou les courants latéraux, qui peuvent causer une dérive latérale.



Comment déterminer quand utiliser la version cap verrouillé et la version cap verrouillé

En raison des nombreuses variables externes, il peut s'avérer difficile de répondre à cette question. Les deux versions du pilote automatique présentent des avantages selon le type de pêche et la présentation de l'appât désirés.

- **Le pilote automatique cap verrouillé** permet de garder le bateau dans un chemin réellement droit dans la plupart des conditions. En cas de déchaînement des éléments, tels que les vents ou les courants forts, il se peut que le propulseur électrique manque de puissance pour contrôler le bateau en douceur. Dans ces cas extrêmes, il vaudrait mieux utiliser le pilote automatique à cap verrouillé et laisser le bateau se déplacer avec le vent ou le courant si le propulseur n'est pas suffisamment puissant pour résister.
- **Le pilote automatique à cap verrouillé** vous aide à maintenir un cap constant, mais ne compense pas pour les vents et les courants.

Les deux versions du pilote automatique, cap verrouillé et cap verrouillé, sont des outils précieux utilisés par les pêcheurs pour une présentation exacte et précise de l'appât. Nous vous recommandons fortement d'aller sur l'eau et d'essayer les deux versions du pilote automatique [cap verrouillé et cap verrouillé] dans des situations et des applications de pêche variées. Avec l'expérience et le temps, vous découvrirez quelle version du pilote automatique fonctionne le mieux dans une situation donnée.

Utilisation d'AutoPilot avec d'autres fonctions GPS avancées

Le pilote automatique peut être utilisé avec la fonction Régulateur de vitesse et lors de l'enregistrement d'un iTrack. Si un autre mode de navigation qui contrôle la direction est activé en même temps que le pilote automatique, celui-ci sera automatiquement désactivé.

Vue d'ensemble du pilote automatique

Lorsque vous commencez une route depuis la tête de commande, elle communique avec le pilote automatique pour lui indiquer quel chemin emprunter pour rester sur sa trajectoire. Le menu Navigation sur pilote automatique doit être activé pour utiliser cette fonction sur le détecteur de poissons Humminbird.

AVERTISSEMENT!

Il incombe à l'opérateur de prendre de bonnes décisions concernant sa sécurité personnelle et l'utilisation de l'embarcation. Ne laissez PAS le pilote automatique sans surveillance lorsqu'il gouverne l'embarcation. Méfiez-vous des obstacles et des dangers potentiels à tout moment. Soyez prêt à réagir aux conditions changeantes et à prendre le contrôle manuel de l'embarcation, le cas échéant.

N'utilisez PAS le pilote automatique dans des endroits où il peut y avoir de l'eau peu profonde ou des obstacles, ou lorsqu'une navigation manuelle peut être requise, en particulier dans les cas suivants :

- en naviguant ou en manœuvrant dans des eaux peu profondes ou des fonds marins dangereux,
- lors de l'entrée ou de la sortie de ports, au mouillage ou au départ,
- en voyageant à grande vitesse,
- dans les zones à forte circulation, près des brise-lames, des canaux,
- ou lorsque vous rencontrez des obstacles potentiels.

Surveillez le mouvement de l'hélice et préparez-vous au mouvement du bateau lorsque vous utilisez le pilote automatique. Si la mise en marche automatique de l'hélice est activée, l'hélice se met en marche automatiquement lorsque le pilote automatique est activé, même si l'engagement est accidentel. Une hélice en action peut causer des blessures. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section **Commandes de l'hélice**].

Pour annuler la navigation sur pilote automatique, vous devez sélectionner Annuler la navigation, puis désactiver l'hélice. L'hélice n'est pas automatiquement désactivée lorsque la navigation est annulée. Consultez la section Commandes de l'hélice pour plus de détails.

MISE EN GARDE

La navigation GPS avancée utilise une boussole magnétique pour détecter la direction du voyage. Des aimants ou de gros objets en métal ferreux à proximité (moins de 24 po) de la tête de commande du moteur de traîne peuvent nuire au fonctionnement de la boussole.

Des obstacles sur l'hélice peuvent provoquer des vibrations excessives de la tête du moteur. Cette vibration peut entraîner le dérapage de la boussole et un pilotage erratique. Dégagez l'obstruction pour ramener le moteur en fonctionnement normal.

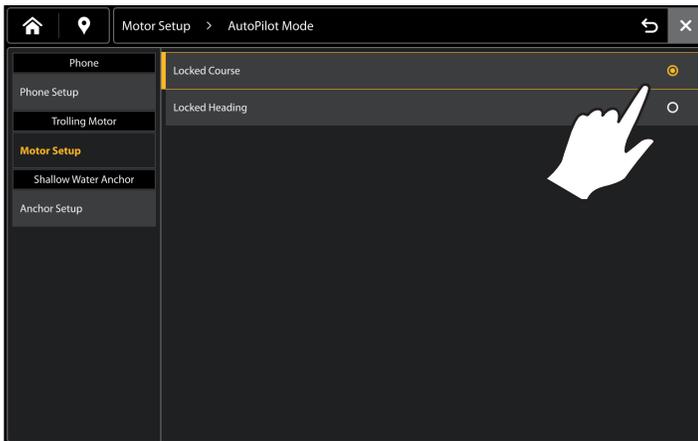
REMARQUE

Lorsque le pilote automatique est activé et que le moteur de pêche à la traîne est sorti de l'eau en position de rangement, le moteur de direction continue à fonctionner. Désactivez le pilote automatique pour arrêter le moteur. Si le pilote automatique est activé, le moteur de la direction s'éteint automatiquement au bout de 8 secondes. Le moteur ne doit pas être rangé dans cet état pendant de longues périodes, car tous les composants électroniques sont alimentés. Désactivez toujours le pilote automatique et débranchez votre moteur de la batterie lorsque vous rangez votre moteur.

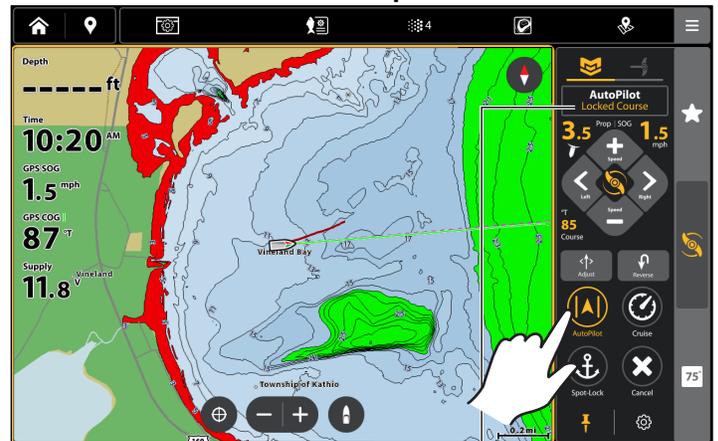
Régler le mode du pilote automatique

1. Sélectionnez l'outil One-Boat Network depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne.
2. Sous Moteur de pêche à la traîne, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur électrique, sélectionnez le mode Pilote automatique.
4. Appuyez sur ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour ouvrir le sous-menu Pilote automatique.
5. Sélectionnez Cap verrouillé ou Route verrouillée.

Sélection du mode pilote automatique



Mode de navigation du pilote automatique dans la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



mode pilote automatique de parcours verrouillé

Démarrer le pilote automatique selon le cap du propulseur

Lorsque vous démarrez la navigation sur pilote automatique sans que le curseur ne soit activé, le cap sera calculé en fonction du cap du propulseur électrique. Le pilote automatique continue à diriger le bateau dans la même direction.

MISE EN GARDE

Soyez prêt au mouvement du bateau, car l'hélice sera automatiquement activée et la vitesse de l'hélice sera automatiquement réglée pour déplacer le bateau vers l'emplacement désigné. Si le bateau ne bouge pas, assurez-vous que l'hélice est activée dans le système de menu [voir la section *Commandes de l'hélice*].

REMARQUE

Après s'être dirigé vers une nouvelle direction, il se passera un court délai avant que la direction ne soit verrouillée, pour permettre à la boussole de se stabiliser. Lorsque de changements de vitesse importants sont effectués, le cap du moteur peut légèrement changer. C'est tout à fait normal.

Démarrer le pilote automatique en fonction du cap du moteur (menu de navigation)

1. Appuyez sur l'icône Menu dans la barre supérieure ou appuyez une fois sur la touche MENU. Sélectionnez Navigation.

OU

Appuyez sur la touche NAVIGATION.

2. Sélectionnez AutoPilot.
3. Pour démarrer la navigation, allumez l'hélice du moteur de pêche à la traîne.

Annuler la navigation : Ouvrez le menu X-Press et sélectionnez Navigation ou appuyez sur la touche NAVIGATION. Sélectionnez ensuite Annuler la navigation.

REMARQUE

Consultez la section *Commandes de l'hélice* pour de plus amples détails concernant l'activation et la désactivation de l'hélice et le réglage de la vitesse de l'hélice.

Démarrer le pilote automatique en fonction du cap du moteur (télécommande virtuelle du moteur électrique)

1. **Ouvrez la télécommande virtuelle du moteur électrique :** Appuyez sur l'icône du moteur électrique dans la barre latérale.
2. Appuyez sur le bouton Pilote automatique.
Jaune = activé, Gris = désactivé
3. Pour démarrer la navigation, allumez l'hélice du moteur de pêche à la traîne.

Ajuster le cap : Appuyez sur les boutons fléchés DROITE ou GAUCHE.

Annuler la navigation : Appuyez sur le bouton Pilote automatique. Ensuite, éteignez l'hélice du moteur de pêche à la traîne. Ou appuyez sur le bouton X.

Démarrage du pilote automatique à partir de la télécommande virtuelle du moteur de pêche à la traîne



GÉRER LES DONNÉES DE NAVIGATION GPS AVANCÉES

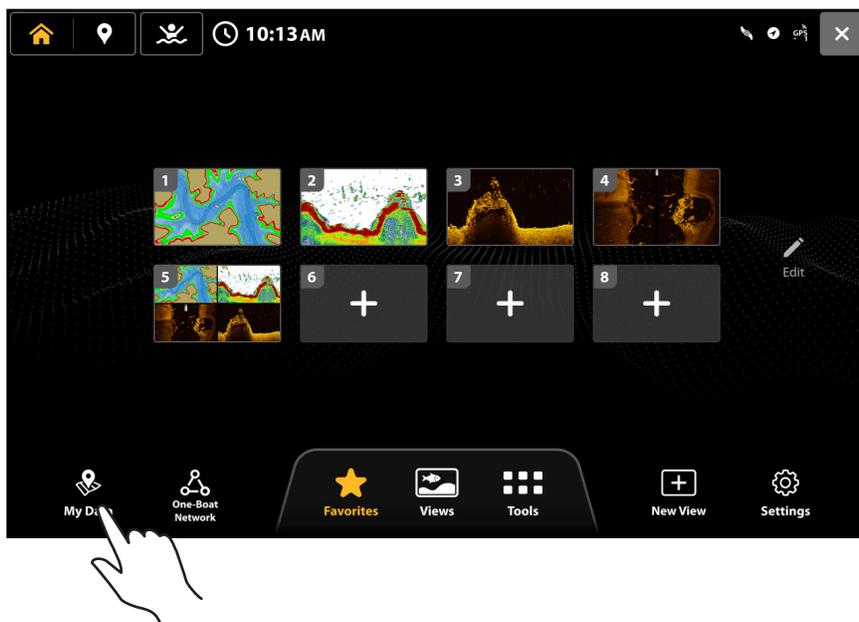
Vous pouvez modifier les iTracks et les Spot-Locks à l'aide de l'outil Mes données, de la même manière que vous modifiez les autres données de navigation Humminbird. Vous pouvez également créer de nouveaux iTracks et Spot-Locks, et démarrer la navigation vers l'élément sélectionné.

Les fonctionnalités propres au GPS avancé sont décrites dans cette section. Pour comprendre comment utiliser l'outil Mes données, consultez le manuel d'utilisation Humminbird pour plus de détails.

Ouvrez l'outil Mes données

1. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
2. Sélectionnez l'outil Mes données .

Ouverture de l'outil Mes données depuis l'écran d'accueil



Trier les listes

1. Sélectionnez un onglet de données de navigation : Waypoints, Spot-Locks, Routes, Traces ou iTracks.
2. Appuyez sur le nom d'une colonne ou déplacez le curseur/joystick et appuyez dessus. Le premier appui permet de trier la colonne de bas en haut ou de A à Z. Le second appui permet de la trier de haut en bas ou de Z à A.

Filtrer les listes

1. Sélectionnez un onglet de données de navigation : Waypoints, Spot-Locks, Routes, Traces ou iTracks.
2. Appuyez sur l'icône Filtre  dans la barre supérieure.
3. Sélectionnez une catégorie.

Sélectionnez Données

1. Sélectionnez un onglet de données de navigation : Waypoints, Spot-Locks, Routes, Traces ou iTracks.
2. Appuyez sur l'icône Sélectionner  dans la barre supérieure.
3. Sélectionnez Tout sélectionner pour sélectionner chaque point de données de la liste.
4. Sélectionnez une option dans la barre supérieure pour l'appliquer à toutes les données sélectionnées.

Ajouter

1. Sélectionnez un onglet de données de navigation : Waypoints, Spot-Locks, Routes, Traces ou iTracks.
2. Appuyez sur l'icône Ajouter **+** dans la barre supérieure.
3. Sélectionnez l'une des options de menu suivantes :

Ajouter des actions de menu	
Point de cheminement à la position	Ajoute un point de cheminement à la latitude et à la longitude saisies.
Groupe	Ajoute les données sélectionnées à un groupe nouveau ou existant.
Importer les données de navigation	Transfère les données vers le support sélectionné.

Mon outil de données

The screenshot shows the 'My Data' screen in a navigation application. At the top, there are icons for 'sélectionner' (select), 'ajouter' (add), and 'filtre' (filter). Below the title bar, there is a search bar and a sort bar. The main content is a list of waypoints with columns for Name, Group, Distance, and Date. A left sidebar shows navigation data tabs. Annotations point to the search bar, sort bar, and the list of waypoints.

Name	Group	Distance	Date
wpt2094	My Data	64.3 mi	10/14/2022 11:51:48 AM
wpt2196	My Data	12.0 mi	6/14/2020 2:58:12 PM
wpt100312	My Data	9.4 mi	10/9/2024 2:06:29 PM
wpt0019	My Data	20.3 mi	9/26/2020 10:52:16 AM
wpt0263	My Data	11.5 mi	2/25/2022 9:34:16 AM
HRTwpt1816	My Data	82.0 mi	2/28/2021 7:00:00 PM
wpt0714	My Data	82.3 mi	4/9/2021 10:11:20 AM
			6/26/2020

Ouvrir le menu Informations sur les données

1. Sélectionnez un onglet de données de navigation : Waypoints, Spot-Locks, Routes, Traces ou iTracks.
2. Appuyez sur l'un des points de données.

Actions du menu Informations

Appuyer sur un point de navigation ouvre le menu Informations. Utilisez-le pour modifier les informations du point de navigation et lancer l'une des actions suivantes :

Actions du menu d'informations	
Curseur	Sélectionnez cette option pour afficher le curseur sur le point de données dans la vue cartographique.
Navigation	Sélectionnez pour démarrer la navigation vers le waypoint, le point de repère, l'itinéraire ou la trace sélectionné.
Supprimer	Sélectionnez cette option pour supprimer les données de navigation sélectionnées.
Exporter	Sélectionnez pour exporter les données de navigation vers une carte SD ou vers l'application One-Boat Network.

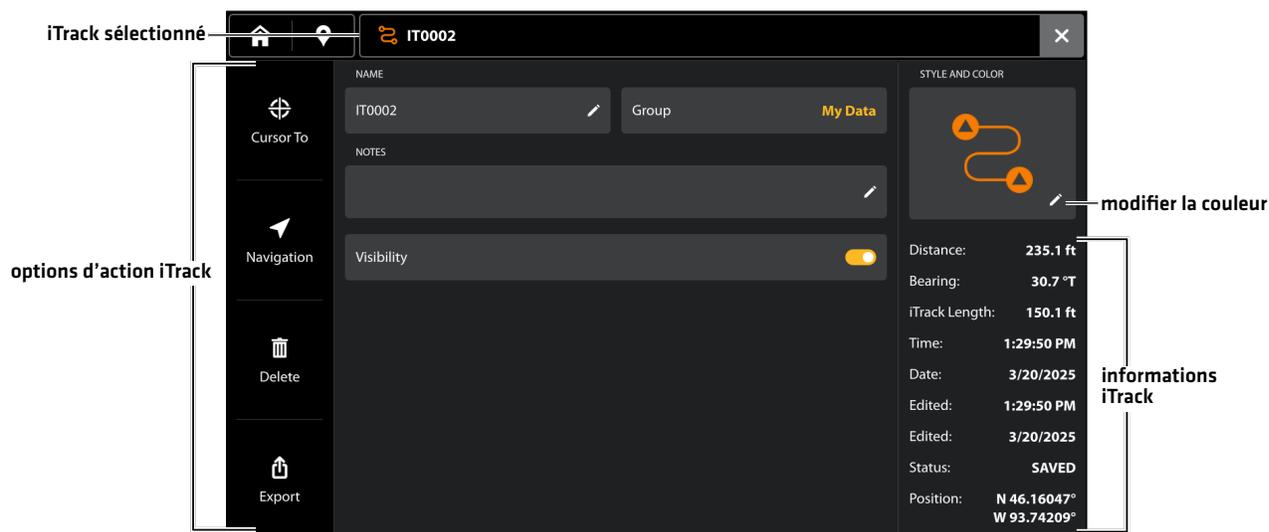
Gestion des iTrack

Édition d'un iTrack sauvegardé

1. Sélectionnez l'onglet iTrack.
2. Appuyez sur un point de verrouillage ou utilisez le curseur/joystick pour sélectionner un point de verrouillage, puis appuyez sur la touche ENTRÉE. Le menu d'informations sur le point de verrouillage s'ouvre.
3. Sélectionnez l'icône Modifier  dans le champ à modifier.

iTrack Editing Options (from the Nav Data Tool)	
Nom de l'iTrack	Sélectionnez le nom de l'iTrack et modifiez-le à l'aide du clavier à l'écran. Après avoir renommé l'iTrack, sélectionnez Sauvegarder.
Couleur	Sélectionnez une couleur.
Visibilité	Pour afficher l'iTrack, sélectionnez Activée. Pour masquer l'iTrack, désactivez-le.
Mes données (nom du groupe)	Le nom du menu varie en fonction du nom par défaut du groupe. Sélectionnez le nom du groupe pour modifier l'emplacement où l'iTrack sélectionné est sauvegardé. Consultez votre manuel d'utilisation Humminbird pour plus d'informations au sujet des groupes.
Remarques	À l'aide du clavier à l'écran, ajoutez des notes sur l'iTrack.

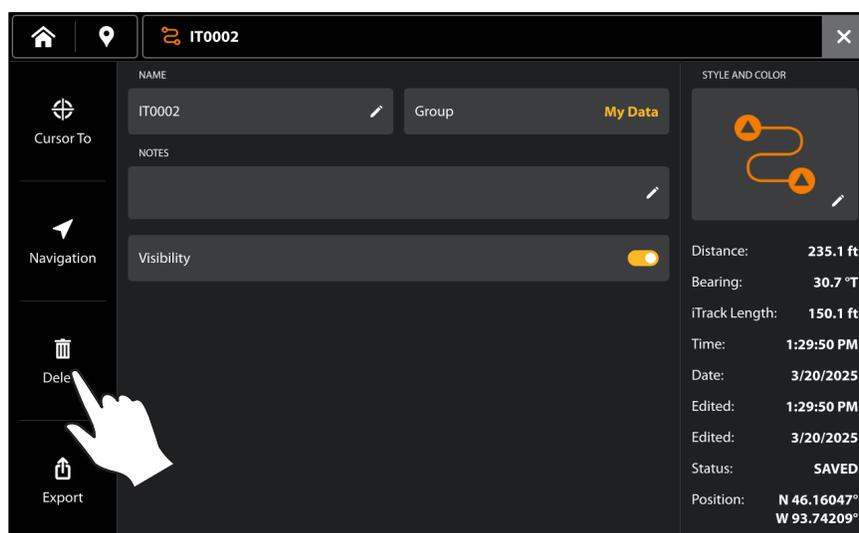
Menu d'informations iTrack de l'outil Mes données



Suppression d'un iTrack sauvegardé

1. Sélectionnez l'onglet iTrack.
2. Appuyez sur un iTrack ou utilisez le curseur/joystick pour sélectionner un point de verrouillage, puis appuyez sur la touche ENTRÉE. Le menu d'informations iTrack s'ouvre.
3. Sélectionnez Supprimer. Touchez ou appuyez sur la touche ENTRÉE pour supprimer l'iTrack.

Suppression d'un iTrack sauvegardé



Édition d'un Spot-Lock sauvegardé

1. Sélectionnez l'onglet Spot-Locks.
2. Appuyez sur un point de verrouillage ou utilisez le curseur/joystick pour sélectionner un point de verrouillage, puis appuyez sur la touche ENTRÉE. Le menu d'informations sur le point de verrouillage s'ouvre.
3. Sélectionnez l'icône Modifier  dans le champ à modifier.

REMARQUE

L'icône Spot-Lock ne peut pas être modifiée.

Options de modification des Spot-Lock	
Nom du Spot-Lock	Sélectionnez le nom du Spot-Lock et modifiez-le à l'aide du clavier à l'écran. Après avoir renommé le Spot-Lock, sélectionnez Sauvegarder.
Mes données (nom du groupe)	Le nom du menu varie en fonction du nom par défaut du groupe. Sélectionnez le nom du groupe pour modifier l'emplacement où le Spot-Lock est enregistré. Consultez le guide d'utilisation Humminbird pour plus d'informations au sujet des groupes.
Position	À l'aide du clavier à l'écran, modifiez les positions de latitude/longitude du point de cheminement.
Profondeur	Use the on-screen keyboard to enter a depth for the Spot-Lock if it was not marked at the vessel position.
Remarques	Use the on-screen keyboard to add notes about the Spot-Lock.
Visibilité	Activez le Spot-Lock pour l'afficher. Pour masquer le Spot-Lock, désactivez-le. Vous pouvez choisir d'afficher le symbole seulement ou le symbole et le nom du Spot-Lock.
Spot-Lock Lable	À l'aide du clavier à l'écran, ajoutez des notes sur le Spot-Lock.

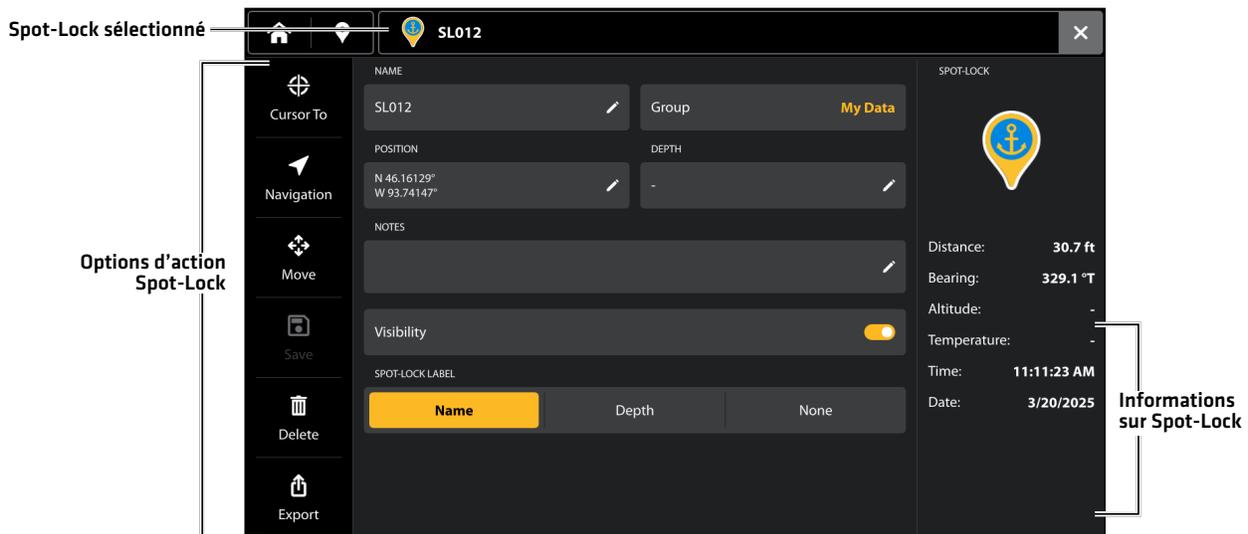
Supprimer un Spot-Lock enregistré

1. Sélectionnez l'onglet Spot-Locks.
2. Appuyez sur un spot-lock. Le menu d'informations Spot-Lock s'ouvre.
3. Appuyez sur Supprimer.

OU

1. Sélectionnez l'onglet Spot-Locks.
2. Appuyez longuement sur un ou plusieurs points de verrouillage pour les sélectionner. Une coche apparaîtra à côté du point de verrouillage.
3. Appuyez sur Supprimer dans la barre supérieure.

Menu d'informations Spot-Lock de l'outil Mes données



Importation/exportation de données de navigation

Lorsque la synchronisation de moteur de pêche à la traîne est activée, les iTrack, Spot-Lock, points de cheminement et routes sauvegardés sont automatiquement exportés vers le moteur à la traîne. En outre, lorsque vous créez et sauvegardez de nouveaux iTrack, Spot-Lock, points de cheminement et routes, ceux-ci sont automatiquement exportés vers le moteur de pêche à la traîne. Les données sauvegardées sur le moteur de pêche à la traîne seront également transférées au détecteur de poissons. Voir *Configurer le GPS avancé avec le détecteur de poissons : Activer la synchronisation de moteur de pêche à la traîne*.

Les données exportées du détecteur de poissons écraseront les données du moteur de pêche à la traîne.

Importer les données de navigation

Conditions requises : Données de navigation Humminbird enregistrées au format GPX.

1. Installez la carte SD (avec les données de navigation) dans le port avant du sondeur.
2. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
3. Sélectionnez l'outil Mes données.
4. Sélectionnez Importer.
5. Sélectionnez un fichier .GPX. Les données de navigation seront importées dans le sondeur.

Exporter les données de navigation

1. Installez une carte SD formatée dans le port avant du sondeur ou synchronisez l'application One-Boat Network avec votre sondeur.
2. Appuyez sur la touche ACCUEIL.
3. Sélectionnez l'outil Mes données.
4. Sélectionnez Exporter tout vers...
5. **Sélectionnez un emplacement de sauvegarde :** sélectionnez la carte SD sur laquelle enregistrer les données ou choisissez de les transférer vers l'application One-Boat Network.

Toutes les données de navigation sauvegardées seront exportées à l'emplacement sélectionné.

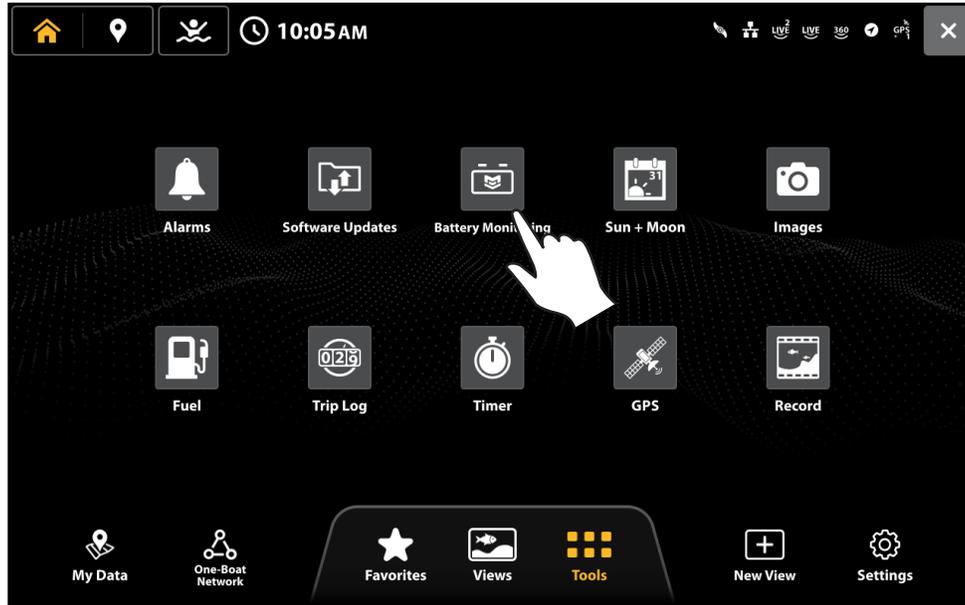
SURVEILLANCE DE LA BATTERIE

Les moteurs de pêche à la traîne Minn Kota QUEST Series fournissent des lectures en temps réel de la batterie et de l'autonomie de votre détecteur de poissons Humminbird.

Configurer la surveillance de la batterie

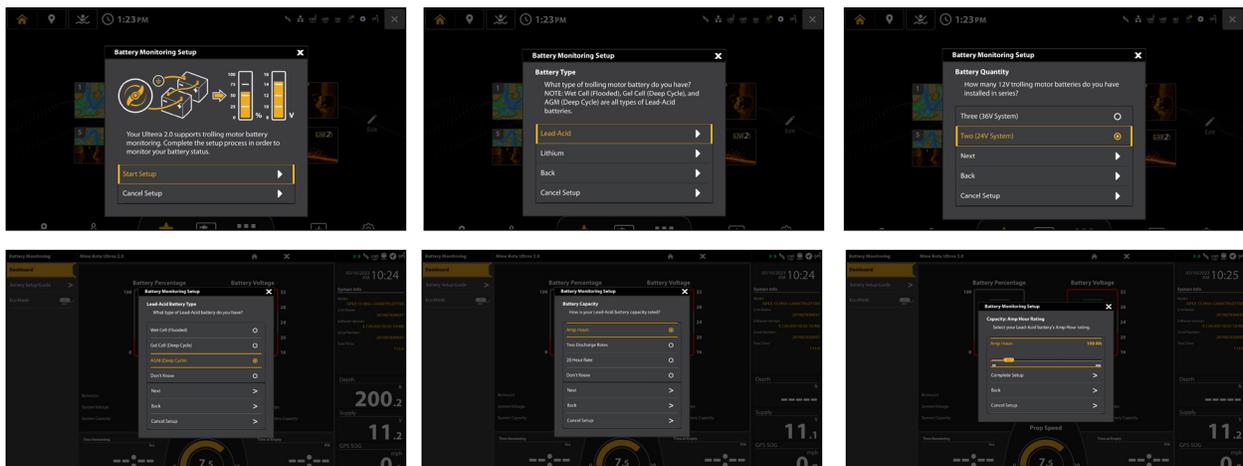
1. Ouvrez l'outil de surveillance de la batterie.

Outil de surveillance de la batterie



2. Sélectionnez le guide de configuration de la batterie.
3. Appuyez sur Démarrer la configuration. Suivez les invites dans la configuration.
4. Sélectionnez le type de batterie de moteur électrique installée : Plomb-Acide ou Lithium.
5. Sélectionnez la quantité de batterie : deux [système 24 V] ou trois [système 36 V].
6. Si la batterie au plomb est sélectionnée, sélectionnez ensuite le type de batterie au plomb : cellule humide (inondée), cellule gel [cycle profond], AGM [cycle profond] ou ne sait pas.
7. Sélectionnez le type de capacité de la batterie : ampères-heures, deux taux de décharge, taux de 20 heures ou ne sait pas.
8. Utilisez le curseur pour sélectionner les ampères-heures.
9. Sélectionnez Configuration complète pour terminer et enregistrer la configuration de la batterie.

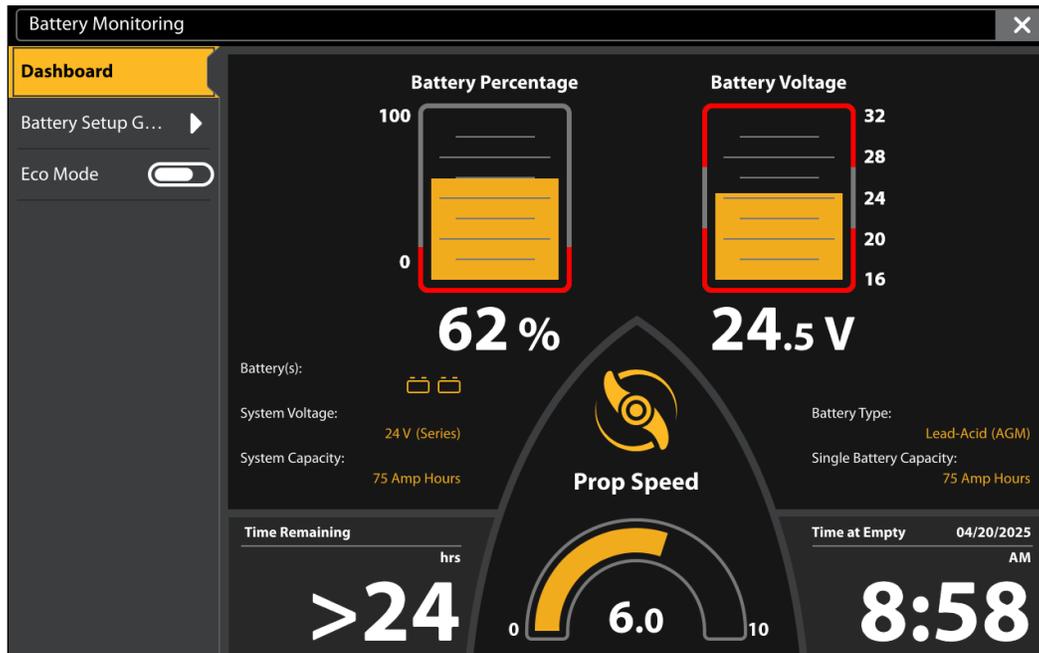
Configuration de la surveillance de la batterie



Vue de surveillance de la batterie ouverte

1. Ouvrez l'outil de surveillance de la batterie.
2. Afficher le pourcentage de batterie et la tension de la batterie.

Activer le mode éco



Mode écologique

Le mode Eco économise la durée de vie de la batterie en limitant la poussée. Cette fonctionnalité est uniquement disponible sur les moteurs de la série QUEST. Le mode Eco est désactivé par défaut.

Activer/désactiver le mode Eco à partir du tableau de bord de surveillance de la batterie

1. Ouvrez l'outil de surveillance de la batterie.
2. Sélectionnez le mode Eco et appuyez pour activer ou désactiver le mode Eco.
3. Lorsque le mode Eco est activé, l'icône du mode Eco s'affiche.

Activer le mode éco



Activer/Désactiver le mode Eco à partir du menu Paramètres

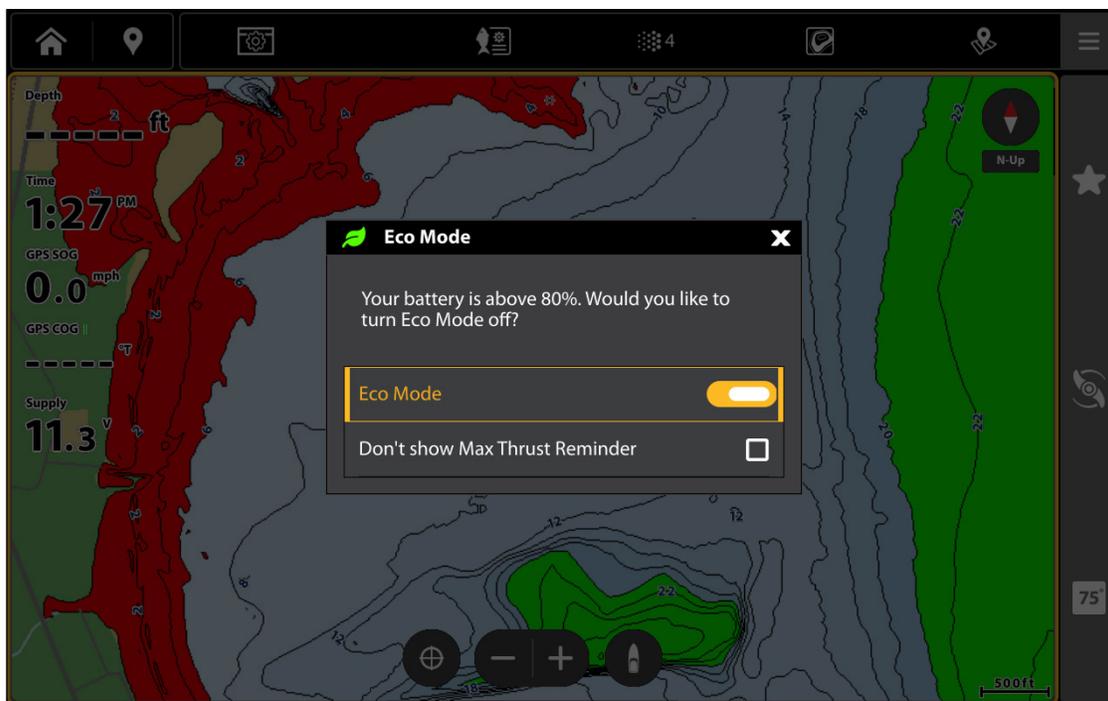
1. Sélectionnez l'outil Réseau One-Boat depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres de la télécommande virtuelle du moteur électrique.
2. Sous Moteur électrique, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur électrique, sélectionnez Mode Éco.
4. Sous Mode Eco, appuyez sur Activé ou Désactivé.
5. Lorsque le mode Eco est activé, l'icône du mode Eco s'affiche au-dessus de l'icône de la batterie dans la télécommande virtuelle du moteur à la traîne.

Activer/désactiver les rappels du mode éco

Les notifications de rappel de batterie vous inviteront à activer le mode Éco lorsque la batterie est inférieure à 20 % ou à le désactiver si elle est supérieure à 80 %. Ces rappels peuvent être activés ou désactivés depuis le menu Paramètres du moteur électrique.

1. Sélectionnez l'outil Réseau One-Boat depuis l'écran d'accueil ou appuyez sur l'icône Paramètres de la télécommande virtuelle du moteur électrique.
2. Sous Moteur électrique, sélectionnez Configuration du moteur.
3. Sous Paramètres du moteur électrique, sélectionnez Mode Éco.
4. Sous Mode Eco, appuyez sur la case à cocher pour sélectionner Ne pas afficher le rappel d'économiseur de batterie.
5. Sous Mode Eco, appuyez sur la case à cocher pour sélectionner Ne pas afficher le rappel de poussée maximale.

Notification du mode éco



POUR COMMUNIQUER AVEC HUMMINBIRD

Contactez le support technique Humminbird via notre centre d'aide à l'adresse <https://humminbird-help.johnsonoutdoors.com/hc/en-us> ou par écrit à l'adresse ci-dessous :

Humminbird Service Department
678 Humminbird Lane
Eufaula AL 36027 USA

Ressources de médias sociaux :



[Facebook.com/HumminbirdElectronics](https://www.facebook.com/HumminbirdElectronics)



[X.com \(@humminbirdfish\)](https://www.x.com/@humminbirdfish)



[Instagram.com/humminbirdfishing](https://www.instagram.com/humminbirdfishing)



[YouTube.com/humminbirdtv](https://www.youtube.com/humminbirdtv)

