

Guide d'installation du système 360 Imaging pour propulseur électrique

532178-2_B



 **HUMMINBIRD®**

**Accessoire
Manuel**

Merci!

Merci d'avoir choisi Humminbird, le chef de file dans le secteur des sondeurs 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 politique de service exclusive. Pour plus de détails, voir le bon de garantie de votre système. Nous vous invitons à lire attentivement ce Manuel de l'utilisateur, afin de profiter pleinement de toutes les fonctions et applications de votre produit Humminbird.

Contactez le service à la clientèle Humminbird au **1-800-633-1468** ou rendez-vous sur notre site Web, **humminbird.com**.



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.



AVERTISSEMENT ! 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.



AVERTISSEMENT ! 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. Consultez le manuel d'utilisation de votre tête de commande pour plus de détails.



AVERTISSEMENT ! 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.



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



REMARQUE : Pour l'achat d'accessoires ou de tout autre équipement en vue de configurer votre tête de commande, allez à humminbird.com ou contactez le service à la clientèle Humminbird au **1-800-633-1468**.



REMARQUE : 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.



REMARQUE : Les caractéristiques et spécifications peuvent être modifiées sans préavis.



REMARQUE : 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.

À L'ATTENTION DE NOS CLIENTS INTERNATIONAUX : Les produits vendus aux États-Unis ne sont pas destinés à être utilisés sur le marché international. Les appareils internationaux Humminbird offrent des fonctionnalités internationales ; ils sont conçus conformément aux réglementations régionales et nationales en vigueur. Les langues, cartes, fuseaux horaires, unités de mesure et garantie illustrent les fonctions qui sont personnalisées pour les appareils internationaux Humminbird achetés auprès des distributeurs internationaux agréés.

Pour obtenir la liste des distributeurs internationaux agréés, veuillez visiter notre site Web humminbird.com, ou contactez le service à la clientèle Humminbird au **(334) 687-6613**.

Table des matières

Introduction	1
Installer le récepteur GPS/capteur de cap	3
1. Choisir l'emplacement de montage.....	3
2. Installer le capteur.....	4
A. Montage sur tige filetée de 25 mm (1 po) - 14.....	5
B. Accès par le dessous de l'emplacement de montage.....	7
C. Aucun accès par le dessous de l'emplacement de montage.....	9
3. Raccorder à la tête de commande.....	11
Installer le support sur le propulseur électrique	13
1. Se préparer à l'installation.....	13
2. Installer le support sur le propulseur électrique.....	15
A. Montage sur propulseur électrique Ultrex (AS 360 TM Ultrex).....	15
B. Montage sur propulseur électrique Fortrex/Maxxum (AS 360 TM).....	29
3. Acheminer les câbles et brancher l'alimentation.....	35
Mettre la tête de commande en place	
<i>(Tous les modèles des séries HELIX)</i>	38
1. Vérifier les connexions.....	38
2. Mettre en place l'appareil 360 Imaging sur la tête de commande.....	40
3. Tester 360 Imaging sur la tête de commande.....	41
4. Confirmer le fonctionnement du capteur de cap.....	42
5. Ajout de fonctions de compensation sur l'affichage 360 Imaging (facultatif)....	44
6. Activer la sortie 0183 NMEA et confirmer le débit en bauds <i>(pour les appareils connectés à la spirale de raccord du capteur uniquement)</i>	46
7. Configurer le réseau et les alarmes.....	46
Extinction	47
Entretien	48
Entretien de la tête de commande.....	48
Entretien du transducteur.....	49
Entretien du système 360 Imaging pour propulseur électrique.....	49

Table des matières

Dépannage	50
Le détecteur de poissons ne démarre pas.	50
Détecteur de poissons à simulateur actif malgré la présence d'un transducteur. . .	51
Détermination des causes d'interférence.	52
Caractéristiques	53
Pour communiquer avec Humminbird	55

Introduction

Ce manuel vous expliquera toutes les étapes d'installation du système 360 Imaging pour propulseur électrique :

Installation du récepteur GPS/capteur de cap

Installation du support sur le propulseur électrique

Branchement de la tête de commande et de l'alimentation

Vérification de l'installation

Extinction

La tête de commande Humminbird et le propulseur électrique Minn Kota doivent avoir été installés avant de procéder. Il est possible de raccorder le transducteur 360 Imaging directement à la tête de commande ou à un commutateur Ethernet Humminbird (vendu séparément) pour la mise en réseau. Pour installer le commutateur Ethernet, consultez le guide correspondant.

Compatibilité

Pour obtenir la liste la plus récente d'accessoires compatibles, visitez notre site Web humminbird.com.

Le système **AS 360 TM Ultrex** pour propulseur électrique est compatible avec le propulseur Minn Kota Ultrex.

Le système **AS 360 TM** pour propulseur électrique est compatible avec les propulseurs Minn Kota Fortrex et Minn Kota Maxxum.

Matériel

En plus du matériel inclus avec votre accessoire, vous aurez besoin des provisions suivants :

- Une perceuse munie de plusieurs forets
- Tournevis cruciforme
- Clé hexagonale
- Clé à douille hexagonale ou tourne-écrou
- Du ruban isolant
- Une allène ou un crayon
- Un produit calfeutrante ou un agent d'étanchéité adhésif de catégorie marine
- Des colliers de serrage pour l'acheminement des câbles
- Un ruban à mesurer
- Un fusible de 1 ampère
- Des lunettes de sécurité
- Un masque anti-poussière

Interrupteur (vendu séparément) : si vous ne disposez pas d'un interrupteur principal ou d'un tableau à fusibles sur votre bateau afin de brancher l'alimentation, vous devrez faire l'achat d'un interrupteur batterie. Pour obtenir de plus amples renseignements, consultez la rubrique *installation du support sur le propulseur électrique à la section 3, Acheminer les câbles et brancher l'alimentation*.

Câbles : selon le modèle Humminbird dont vous disposez et la configuration du système, il est possible que vous deviez faire l'achat de câbles supplémentaires, comme illustré ci-dessous. Veuillez visiter notre site Web à l'adresse humminbird.com ou communiquer avec le service à la clientèle Humminbird au **1-800-633-1468**.

- **Série HELIX avec Ethernet** : Pour connecter l'Ethernet à la tête de commande, vous devrez faire l'achat d'un câble d'adaptateur Ethernet (AS EC QDE).
- **Des rallonges** sont également offertes pour Ethernet et le récepteur GPS/capteur de cap.

Installer le récepteur GPS/capteur de cap

Procédez comme suit pour installer le récepteur GPS/capteur de cap (« le capteur ») sur votre bateau.

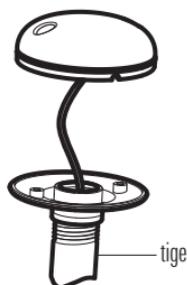
1 | Choisir l'emplacement de montage

Il est important de tenir compte des informations suivantes lors du choix d'un emplacement de montage pour le capteur :

- **Interférence** : Ne montez PAS le capteur à proximité d'une antenne VHF ou dans la zone active d'un radar. Ne l'installez PAS à proximité de métaux ferreux ou d'un objet qui pourrait créer un champ magnétique. La quincaillerie de montage et les câbles qui transmettent un courant élevé, par exemple les batteries et câbles d'alimentation, sont autant d'exemples d'équipements qui pourraient causer des interférences.
- **Réception** : Montez le capteur dans une zone bénéficiant d'une exposition complète au ciel. La zone de réception effective est à 5° au-dessus de l'horizon.
- **Surface** : Que le câble du capteur soit acheminé à travers la surface de montage ou qu'il la longe, ou encore que vous utilisiez un montage sur tige, la surface de montage influence la façon dont vous installerez le capteur. Pour obtenir de plus amples renseignements, consultez la **section 2, Installer le capteur**.
- **Rallonges** : Effectuez une vérification de l'acheminement des câbles depuis l'emplacement de montage choisi jusqu'à la tête de commande. Vous pouvez vous procurer auprès de Humminbird des rallonges de 3 m (10 pi) si le chemin de câble prévu dépasse 6 m (20 pi). La longueur maximale du câble avec les rallonges ne devrait pas dépasser 16 m (50 pi).

2 | Installer le capteur

Trois différentes options s'offrent à vous pour le montage du capteur. Consultez la section correspondant au type d'emplacement de montage que vous utilisez :



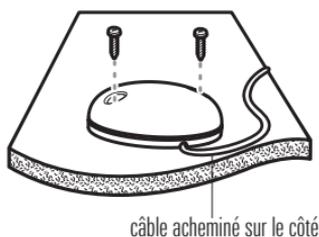
Montage sur tige filetée de 25 mm (1 po) - 14

Le capteur sera fixé sur une tige ou une antenne. **Passez à la Section A.**



Accès sous la surface du pont

Le capteur sera monté sur le pont et le câble pourra être acheminé à travers la surface de montage. **Passez à la Section B.**



AUCUN accès sous la surface du pont

Le capteur sera monté sur le pont et le câble pourra être acheminé sur le côté, car le câble ne peut pas être logé à travers ou sous l'emplacement de montage. **Passez à la Section C.**

A. Montage sur tige filetée de 25 mm (1 po) - 14

Procédez comme suit pour le montage du capteur sur tige filetée :



AVERTISSEMENT ! Ne montez PAS le capteur sur une tige filetée ou une antenne comportant des métaux ferreux.



REMARQUE : il est important de passer en revue les considérations de montage et d'effectuer un essai d'acheminement des câbles tel qu'indiqué à la Section 1 avant de poursuivre l'installation.

1. Si vous disposez déjà d'une tige de montage, passez à l'étape 2.

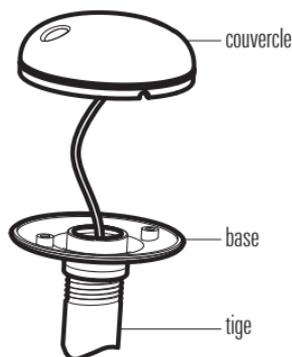
Si vous devez utiliser le poteau d'antenne (tige filetée) pour le montage, marquez l'emplacement de montage et percez un trou de 19 mm (3/4 po) pour y passer le câble et le connecteur.

Si vous avez acheté de la quincaillerie pour monter votre capteur sur tige, suivez les instructions incluses avec cette quincaillerie pour fixer la tige au bateau.

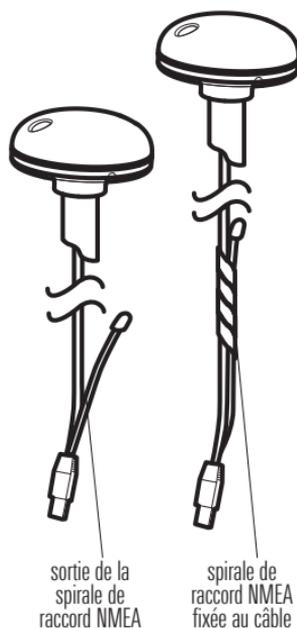
2. Commencez par visser la base sur la tige, en vous assurant que le conduit de la tige ne dépasse pas de la base du capteur. (Cela fournit une protection supplémentaire au câble lorsque vous le tirez dans la tige.) Ébavurez aussi les bords du conduit afin de réduire le risque d'usure du câble.
3. Utilisez un ruban isolant pour attacher la spirale de raccord NMEA au câble.

À moins qu'elle ne soit nécessaire, laissez la spirale de raccord NMEA attachée au câble. Si vous raccordez la spirale à un raccord NMEA 0183, passez à la **Section 3 : Raccorder à la tête de commande** pour des informations sur le raccordement.

Montage sur tige, fixation de la base de capteur à la tige



Fixation par ruban de la spirale de raccord NMEA au câble



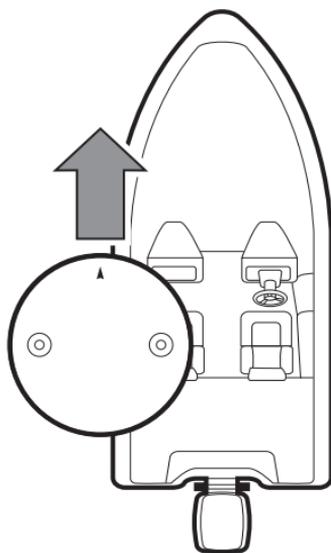
- Acheminez le câble du capteur à travers latige et suivez le chemin de câble planifié. Pour utiliser des rallonges, reportez-vous aux détails de la **Section 1 : Choisir l'emplacement de montage**.
- Positionnez le capteur de façon à ce que la flèche sur le couvercle pointe directement vers l'avant du bateau en direction du déplacement. La flèche doit être parallèle à la quille.



REMARQUE : Un mauvais alignement du capteur entraînera une lecture incorrecte.

- Fixez le capteur à sa base à l'aide des vis n° 6 - 22 mm (7/8 po) incluses. **Serrez les vis à la main seulement!**

Positionnement de la flèche sur le capteur



Fixation du capteur à la base

vis de montage
n° 6 - 22 mm (7/8 po)



B. Accès par le dessous de l'emplacement de montage

Suivez les étapes suivantes pour monter le capteur sur le pont et acheminer le câble à travers la surface de montage.



REMARQUE : Il est important de passer en revue les considérations de montage et d'effectuer un essai d'acheminement des câbles tel qu'indiqué à la Section 1 avant de poursuivre l'installation.

1. Marquez l'emplacement de montage et percez câble et le connecteur.
2. Assujettissez la spirale de raccord NMEA au câble à l'aide de ruban isolant.

À moins qu'elle ne soit nécessaire, laissez la spirale de raccord NMEA attachée au câble. Si vous raccordez la spirale à un raccord NMEA 0183, passez à la **Section 3 : Raccorder à la tête de commande** pour des informations sur le raccordement.

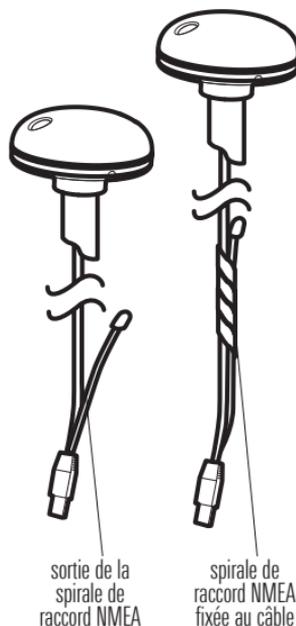
3. Acheminez le câble du capteur à travers le chemin de câble planifié. Pour utiliser des rallonges, reportez-vous aux détails de la **Section 1 : Choisir l'emplacement de montage**.
4. Couvrez le trou du câble avec le capteur.

Positionnez le capteur de façon à ce que la flèche sur le couvercle pointe directement vers l'avant du bateau en direction du déplacement. La flèche doit être parallèle à la quille.



REMARQUE : Un mauvais alignement du capteur entraînera une lecture incorrecte.

Fixation par ruban de la spirale de raccord NMEA au câble



- Assurez-vous que le capteur soit contre la surface et marquez la position des deux trous de montage à l'aide d'un crayon ou d'un poinçon.
- Déplacez le capteur et percez deux trous de guidage à l'aide d'un foret de 4 mm (5/32 po).



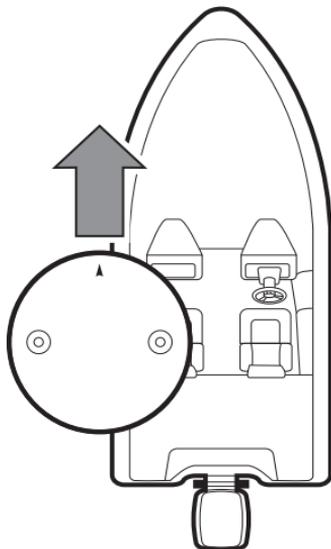
REMARQUE : appliquez un agent d'étanchéité à base de silicone de qualité marine aux vis, puis calfeutrez les trous percés afin de protéger votre bateau contre les dommages causés par l'eau.

- Alignez les trous des vis du capteur avec les trous de guidage et attachez le récepteur à l'aide des vis cruciformes 8 - 32 mm (1/4 po). **Serrez les vis à la main seulement!**

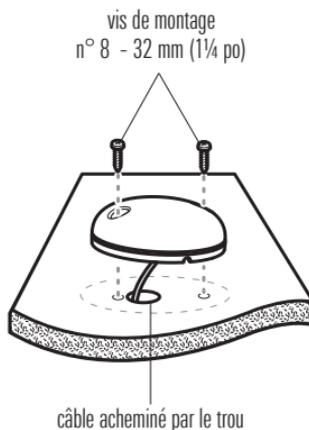


REMARQUE : si la surface de montage est mince ou faite d'un matériau léger, vous pourriez avoir à renforcer le matériau qui se trouve dessous afin de bien supporter le capteur.

Positionnement de la flèche sur le capteur



Fixation du capteur à la surface de montage



C. Aucun accès par le dessous de l'emplacement de montage

Procédez comme suit pour monter le capteur sur le pont et acheminer le câble sur le côté en raison du manque d'espace en dessous de la surface de montage.



REMARQUE : il est important de passer en revue les considérations de montage et d'effectuer un essai d'acheminement des câbles tel qu'indiqué à la Section 1 avant de poursuivre l'installation.

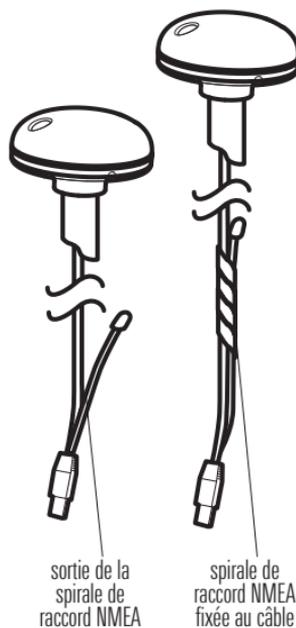
1. Assujettissez la spirale de raccord NMEA à l'aide de ruban isolant.

À moins qu'elle ne soit nécessaire, laissez la spirale de raccord NMEA attachée au câble. Si vous raccordez la spirale à un raccord NMEA 0183, passez à la **Section 3 : Raccorder à la tête de commande** pour des informations sur le raccordement.

2. Acheminez le câble à partir du capteur jusqu'à la tête de commande.

- Le capteur est doté de deux encoches pour acheminer les fils. Utilisez l'encoche convenant le mieux au chemin planifié pour le câble.
- Si vous devez percer des trous pour acheminer le câble, ils doivent avoir un diamètre de 19 mm (3/4 po) pour permettre le passage du connecteur.
- Pour utiliser des rallonges, reportez-vous aux détails de la **Section 1 : Choisir l'emplacement de montage**.

Fixation par ruban de la spirale de raccord NMEA au câble



3. Positionnez le capteur de façon à ce que la flèche sur le couvercle pointe directement vers l'avant du bateau en direction du déplacement. La flèche doit être parallèle à la quille.



REMARQUE : un mauvais alignement du capteur entraînera une lecture incorrecte.

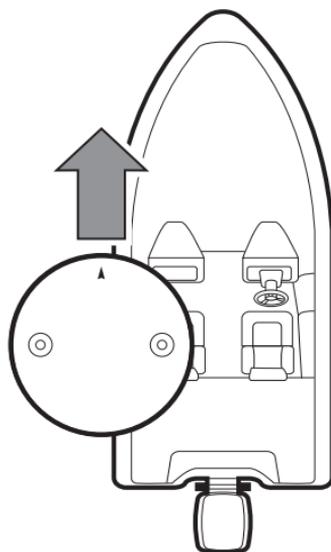
4. Assurez-vous que le capteur soit contre la surface et marquez la position des deux trous de montage à l'aide d'un crayon ou d'un poinçon.
5. Déplacez le capteur sur le côté et percez deux trous de guidage de 4 mm (5/32 po).



REMARQUE : appliquez un agent d'étanchéité à base de silicone de qualité marine aux vis, puis calfeutrez les trous percés afin de protéger votre bateau contre les dommages causés par l'eau.

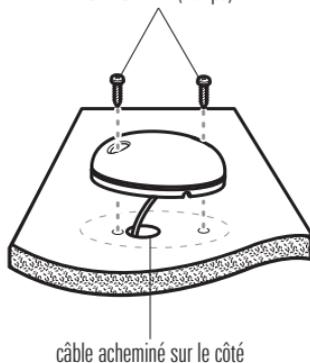
6. Alignez les trous des vis du capteur avec les trous de guidage et attachez le récepteur à l'aide des vis cruciformes 8 - 32 mm (1¼ po).
Serrez les vis à la main seulement!

Positionnement de la flèche sur le capteur



Fixation du capteur à la surface de montage

vis de montage n°
8 - 32 mm (1¼ po)

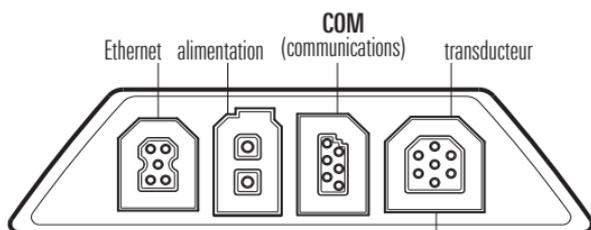


3 | Raccorder à la tête de commande

Procédez comme suit pour raccorder le câble du capteur à la tête de commande.

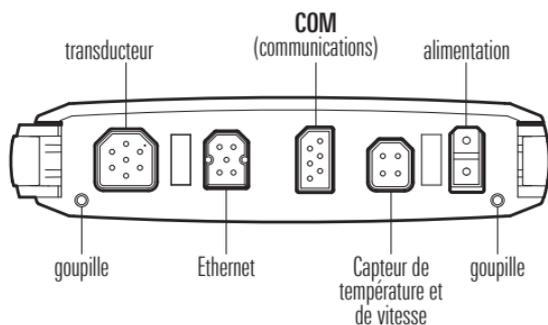
1. Insérez le connecteur NMEA-COM du capteur dans le port COM de la tête de commande. Les connecteurs sont clavetés afin de prévenir une installation inversée, alors assurez-vous de ne pas les forcer. Consulter le guide d'installation de la tête de commande pour obtenir plus de détails.

Ports de Tête de Commande (HELIX 7)



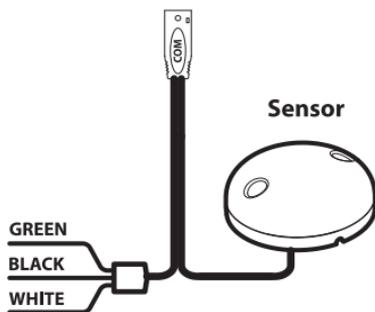
Facultatif: Utilisez un câble en Y pour connecter le transducteur et le capteur de vitesse Accessoire

Plateau de Câblage (HELIX 9, 10, 12)



2. **Facultatif** : vous pouvez connecter un appareil vendu séparément, comme un pilote automatique, aux fils de la spirale de raccord du capteur.

Récepteur GPS / capteur de cap
(Fils d'accessoires facultatif)



La configuration est comme suit :

Fil noir (mise à la masse)

Fil blanc (sortie NMEA de la tête de commande) : transmet les calculs et commandes de navigation depuis la tête de commande sous forme de messages NMEA NI (navigation intégrée). Connectez le fil blanc au fil d'entrée NMEA de l'appareil.

OU

Fil vert (sortie NMEA du GPS) : transmet des messages NMEA PG (Positionnement global) directement à partir du capteur. Connectez le fil vert au fil d'entrée NMEA de l'appareil s'il ne peut lire que des messages NMEA PG.

Consultez le guide d'installation de votre appareil pour identifier le fil d'entrée NMEA. L'appareil se branchera au fil blanc ou au fil vert du capteur selon les exigences relatives à la communication NMEA (NI ou PG).

Voir la **section 6 : Activer la sortie NMEA et confirmer le débit en bauds** pour plus d'informations.



AVERTISSEMENT ! Assurez-vous d'effectuer tous les branchements d'installation avant de mettre la tête de commande sous tension.

Installer le support sur le propulseur électrique

Installer le système 360 Imaging pour propulseur électrique à l'aide des directives suivantes. Il est important de lire les directives dans leur intégralité et de comprendre les directives de montage avant de commencer l'installation.

1 | Se préparer à l'installation

1. Déconnecter le moteur de toutes les sources d'alimentation électrique.
2. Testez la longueur du câble Ethernet entre l'emplacement de montage choisi sur le propulseur électrique et la tête de commande (ou au commutateur Ethernet vendu séparément). Testez la longueur du câble d'alimentation entre la position de montage choisie sur le propulseur électrique et l'interrupteur principal ou le tableau à fusibles.

Il est important de tenir compte de ce qui suit :

- Le transducteur 360 Imaging est alimenté séparément de la tête de commande. Il doit être branché à un interrupteur à partir duquel il pourra être mis en marche quand l'embarcation est sur l'eau et arrêté lorsqu'elle est à quai.
 - Les câbles doivent être acheminés par un système d'acheminement établi sur l'embarcation, dans une zone comportant une quantité minimale d'interférence, sans bords effilés, obstacles ou obstructions qui pourraient endommager les câbles.
 - Les câbles se déplaceront au même rythme que le propulseur électrique, il est donc important de les prévoir assez longs.
3. Lorsque propulseur électrique est déployé, les exigences d'installation suivantes doivent être utilisées pour la nacelle du transducteur :
 - La nacelle du transducteur ne doit pas bloquer la « vue » des faisceaux pivotants du transducteur (hormis le propulseur électrique et l'arbre). Si possible, déplacer tout objet se situant aux alentours de la nacelle et risquant d'obstruer la ligne de visibilité des faisceaux pivotants.

- La nacelle doit être montée à au moins 2,5 cm du bout de l'hélice.
- **AS TM 360 Ultrex** : La nacelle doit être submergée à 15 cm sous la ligne de flottaison. La hauteur peut être ajustée, mais la nacelle doit être montée à au moins 2,5 cm du bout de l'hélice.

2 | Installer le support sur le propulseur électrique

Passer à la section relative au type de support de moteur électrique acheté:

A. Montage sur propulseur électrique Ultrex (AS 360 TM Ultrex)

OU

B. Montage sur propulseur électrique Fortrex/Maxxum (AS 360 TM).

A. Montage sur propulseur électrique Ultrex (AS 360 TM Ultrex)



AVERTISSEMENT ! Déconnecter le moteur de toutes les sources d'alimentation électrique avant de procéder à l'installation.



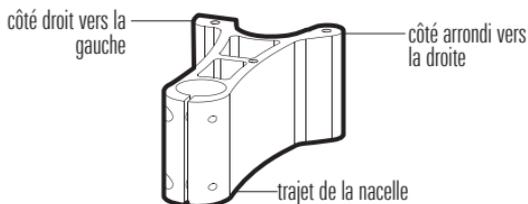
AVERTISSEMENT ! S'assurer que le propulseur électrique est correctement attaché à l'embarcation et qu'il ne se déplacera pas au cours de l'installation.

Assembler le support

1. Pour cette installation, le propulseur électrique devrait être en position complètement rétractée (plate) sur le pont du bateau.
2. Déconnecter le moteur de toutes les sources d'alimentation électrique.
3. En plus des exigences indiquées dans la section ***Se préparer à l'installation***, déterminer si le support sera installé sur le côté gauche ou droit du propulseur électrique, de sorte que la nacelle du transducteur soit installée du côté extérieur du propulseur électrique et le long de la ligne centrale du bateau. Déterminer la position de montage à partir de l'arc, face à la (avant) direction du voyage.

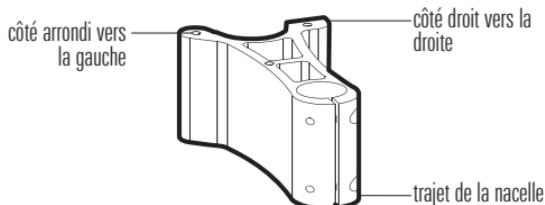
Si le propulseur électrique se déploie à tribord (droite) sur la proue, le support doit être monté sur le côté gauche du propulseur électrique. Positionner le support de sorte que le bord droit soit orienté vers la gauche, conformément à l'illustration.

Positionnement du support pour une installation sur le côté gauche du propulseur électrique



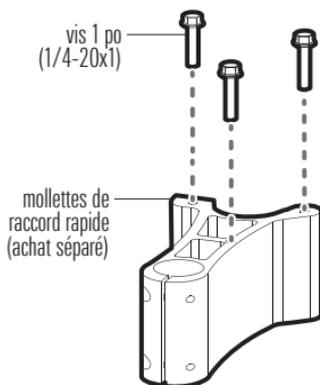
Si le propulseur électrique se déploie à bâbord (gauche) sur la proue, le support doit être monté sur le côté droite du propulseur électrique. Positionner le support de sorte que le bord droit soit orienté vers la droite, conformément à l'illustration.

Positionnement du support pour une installation sur le côté droite du propulseur électrique



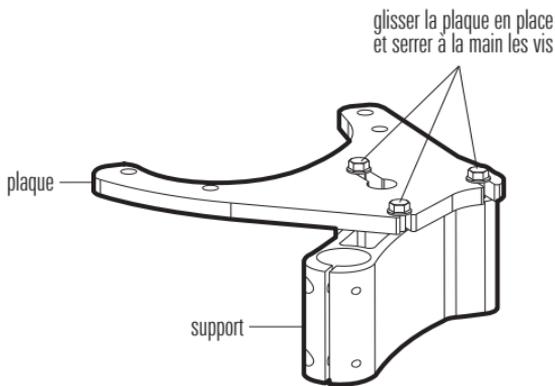
4. Installer les 3 vis (1/4 - 20, 1 po) sur les trous filetés du support conformément à l'illustration. Ne pas serrer complètement.

Installation des vis sur le support



- Aligner le trou central de la plaque sur la vis gauche (installation sur le côté gauche) ou la vis droite (installation sur le côté droit).
- Abaisser la plaque sur la tête de la vis et glisser la vis dans la fente de la plaque. Glisser les deux autres vis dans les fentes extérieures de la plaque. Si la plaque ne glisse pas facilement en position, la retourner.

Fixation de la plaque et du support



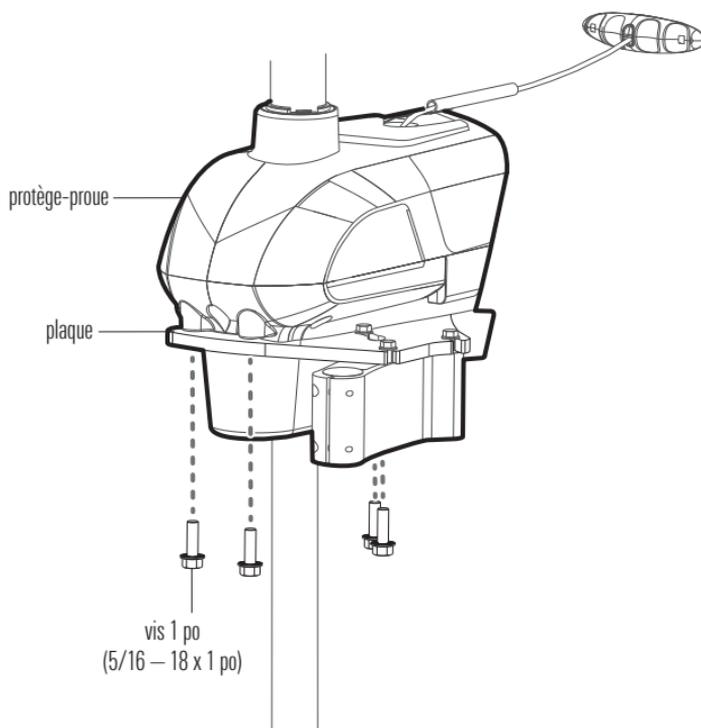
- Serrer les vis à la main à l'aide d'un tourne-écrou ou d'une clé à douilles 1/4 po. **Les serrer à la main seulement!**

Installer le support

Comme déterminé dans la section **Assembler le support**, le support peut être monté sur le côté gauche ou droit du moteur à la traîne.

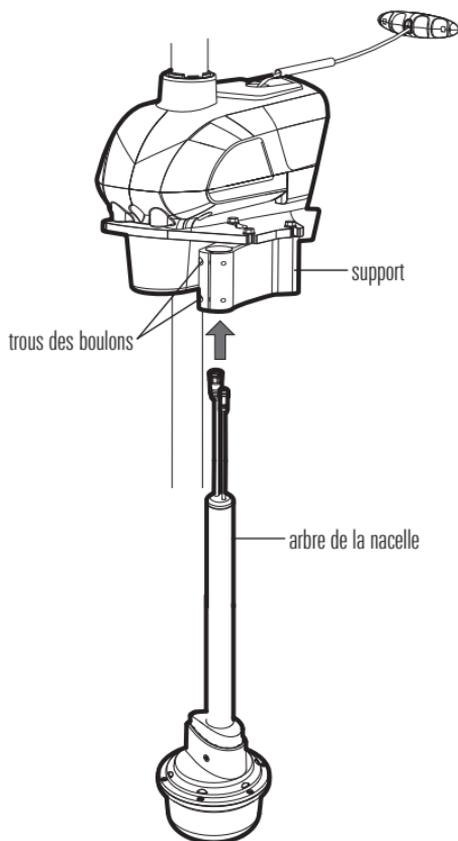
1. Aligner la plaque sous le protège-proue. Aligner les trous de la plaque avec les trous filetés sur le protège-proue.
2. Installer les 4 vis (5/16 - 18, 1 po) en les passant à travers la plaque et dans le protège-proue. Serrer à la main en utilisant un tourne-écrou de 5/16 (voir l'illustration **Installation du support**). **Les serrer à la main seulement!**

Installation du support



3. Acheminer les câbles et l'arbre de la nacelle par le trou du support pour propulseur électrique.
4. À l'aide de la clé hexagonale, serrer les (2) boulons 10-32 x 9/16 po sur le support, où l'arbre de la nacelle est installé.
5. Serrer les boulons de manière à ce que l'arbre de la nacelle soit bien fixé afin d'éviter toute chute lors du déploiement à l'étape suivante. **Les serrer à la main seulement!**

Acheminement des câbles et de l'arbre de la nacelle



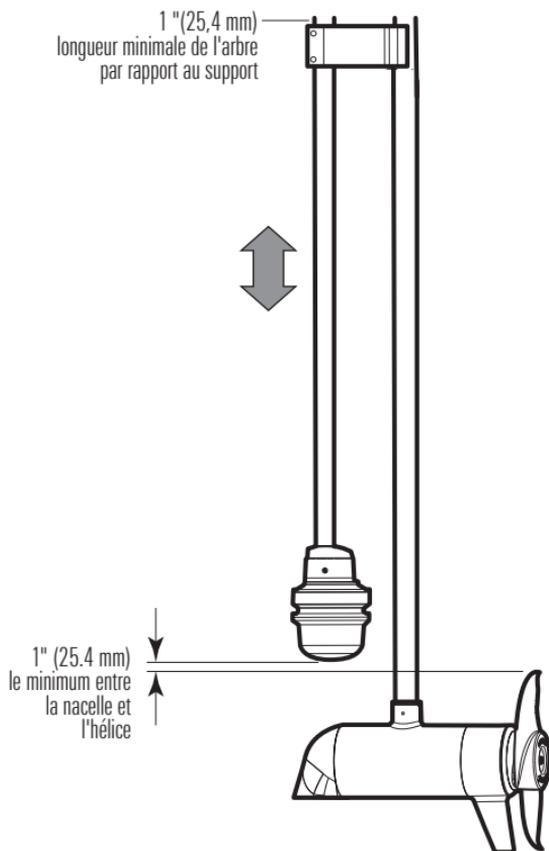
Ajuster la hauteur de la nacelle

1. Déployer le propulseur électrique.
2. Desserrer les boulons sur le support où l'arbre de la nacelle est installé. Ajuster la hauteur de l'arbre de la nacelle en respectant les exigences de hauteur suivantes :
 - La nacelle doit se trouver à environ 15 cm sous la ligne de flottaison.
 - La nacelle doit être montée à au moins 2,5 cm du bout de l'hélice.
 - L'arbre de la nacelle doit dépasser d'au moins 2,5 cm à 5 cm au-dessus du support lorsqu'il est installé.



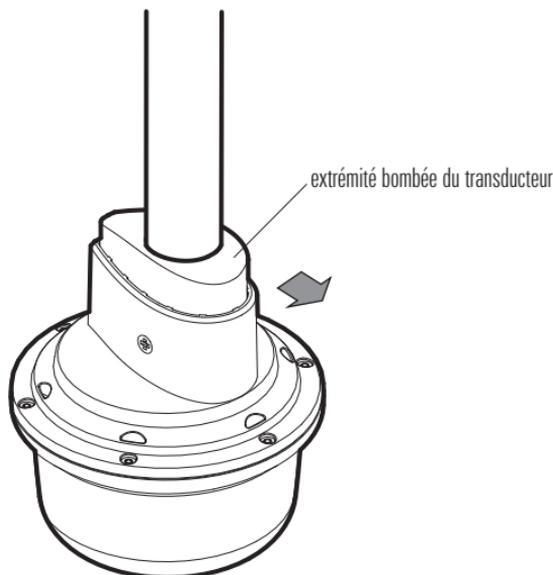
AVERTISSEMENT ! Ne pas installer la nacelle trop près de l'hélice. Si la nacelle est installée trop près de l'hélice, elle sera endommagée.

**Ajustement de la hauteur de la nacelle
(à au moins 25,4 mm (1 po) du bout de l'hélice)**



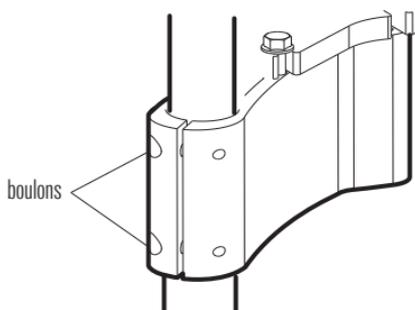
3. Faire pivoter l'arbre de la nacelle jusqu'à ce que l'extrémité bombée du transducteur pointe en direction du déplacement. L'axe central du transducteur devrait être parallèle à l'axe central de l'embarcation. Voir l'illustration intitulée *Alignement du transducteur*.

Alignement du transducteur



4. Une fois le transducteur en bonne position, serrer entièrement les boulons (uniformément et complètement) à la main afin que l'arbre de la nacelle soit bien fixé et pour d'éviter toute chute ou déplacement non souhaité de la nacelle durant son opération. Serrer chaque boulon d'un 1/4 ou 1/2 tour supplémentaire. **Les serrer à la main seulement!**

Serrage manuel des boulons de la douille

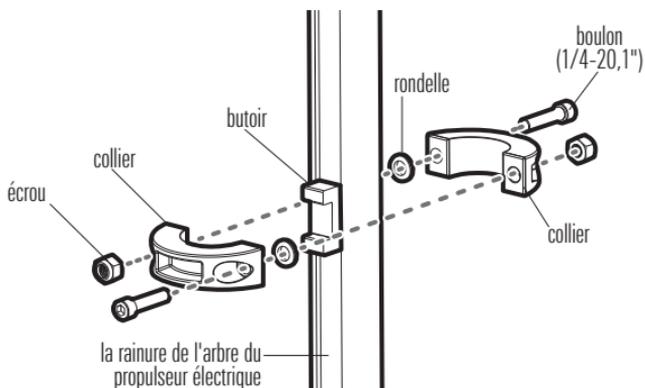


Installer le collier de serrage

Après avoir confirmé que la hauteur de la nacelle n'est pas à moins de 2,5 cm de la pointe de l'hélice, installer le collier de serrage pour éviter que le propulseur électrique n'entre en contact avec la nacelle du transducteur.

1. Appliquer du produit antigrippant à l'extrémité de chaque boulon de 1 po (1/4 -20, 1 po).
2. Installer un boulon de 1 po (1/4 -20, 1 po) dans le trou d'une moitié du collier.
3. Placer le butoir dans la rainure de l'arbre du propulseur électrique. Centrer une moitié du collier de serrage sur le buteur conformément à l'illustration.
4. Installer une rondelle, le collier (moitié) et un écrou hexagonal (1/4-20) dans l'arbre du propulseur électrique conformément à l'illustration. Répéter la procédure de l'autre côté.

Installation du collier



REMARQUE : Si votre kit d'installation n'inclut pas de laveuse, vous pouvez sauter la partie laveuse de l'installation.

5. Utiliser une clé hexagonale (non comprise) pour serrer la quincaillerie juste assez pour maintenir le collier de serrage assemblé.
6. Faire glisser le collier vers la base du protège-proue.

7. Utiliser une clé hexagonale (non comprise) pour serrer complètement les boulons jusqu'à ce qu'ils soient bien attachés. **Les serrer à la main seulement!**

Détails : Serrer les boulons à douille et le collier de serrage uniformément sur les deux les côtés de la pince jusqu'à ce que vous vous sentez commencer à comprimer et sécurisé, puis serrez chaque boulon d'un 1/4 à 1/2 tour supplémentaire.



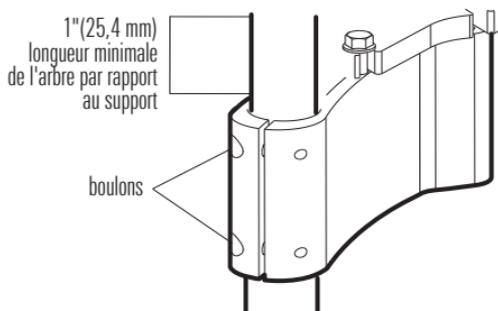
AVERTISSEMENT ! Les boulons à douille doivent être serrés complètement pour empêcher le moteur à la traîne risque d'endommager la cosse. **Serrez à la main seulement!**

Raccourcir l'arbre de la nacelle (facultatif)

S'il est déterminé que l'arbre de la nacelle est trop haut pour l'installation de votre propulseur électrique, il peut être raccourci en suivant les consignes suivantes.

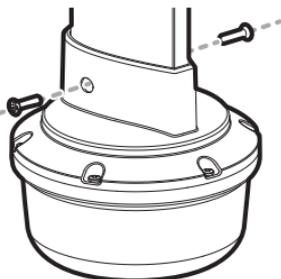
1. Déconnecter le moteur de toutes les sources d'alimentation électrique.
2. Déconnecter le câble Ethernet et le câble d'alimentation de la nacelle.
3. En mesurant depuis le dessus de l'arbre de la nacelle jusqu'au support, déterminer la longueur à couper de l'arbre. L'arbre de la nacelle doit dépasser d'au moins 2,5 cm à 5 cm au-dessus du support lorsqu'il est installé.

Reviser l'installation de l'arbre du pod

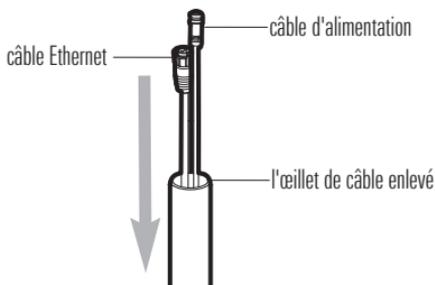


4. À l'aide d'un marqueur, marquer la ligne de découpe prévue sur l'arbre. Il est important de marquer une ligne droite.
5. Desserrer les boulons sur le support où l'arbre de la nacelle est installé (voir l'illustration intitulée **Reviser l'installation de l'arbre du pod**). Retirer soigneusement l'arbre de la nacelle du support pour propulseur électrique.
6. À l'extrémité supérieure de l'arbre de la nacelle, retirer soigneusement l'œillet de câble (voir l'illustration intitulée **Tirer les câbles de l'arbre**).
7. À l'aide d'un tournevis à pointe cruciforme, desserrer les vis (chaque vis un petit peu à la fois) sur la nacelle.
Retirer les vis et les mettre de côté pour plus tard.
8. Écarter en douceur la nacelle de l'arbre. Placer la nacelle sur une surface stable.
9. À l'extrémité supérieure de l'arbre, arranger les câbles de sorte que le câble Ethernet se trouve sous le câble d'alimentation.
10. À partir du bas de l'arbre, tirez le câble Ethernet hors de l'arbre d'abord. Ensuite, retirez le câble d'alimentation de l'arbre. Tirez les câbles complètement hors de l'arbre.

Retrait de vis



Tirer les câbles de l'arbre



11. À l'aide d'une scie à métaux, couper l'extrémité supérieure de l'arbre à l'endroit marqué précédemment. Il est important de faire une coupe droite.



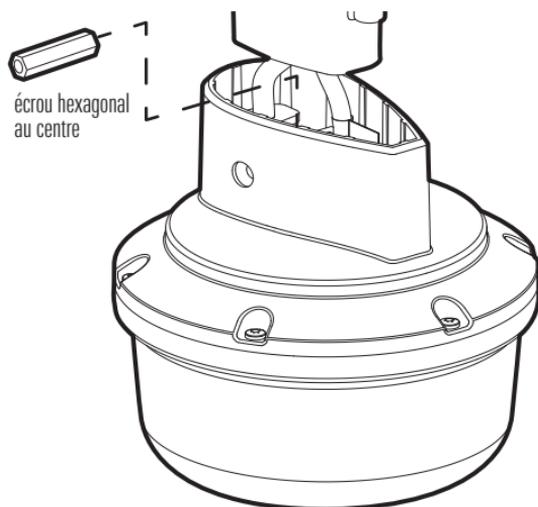
REMARQUE : Veiller à préserver le numéro de série. Il est nécessaire pour l'entretien de la nacelle du transducteur 360.

Réinstaller l'arbre de la nacelle (facultatif)

Si l'arbre de la nacelle a été raccourci à la section précédente, suivre les consignes suivantes pour le réinstaller.

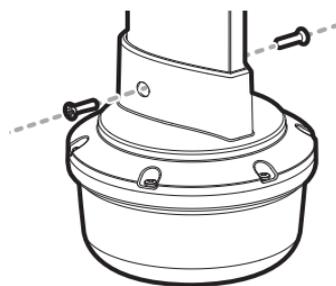
1. Regarder à l'intérieur de la nacelle et confirmer que l'écrou hexagonal est en place (au centre). S'il est tombé, insérer un nouvel écrou hexagonal. Si elle est tombée, insérez-la de façon que la partie pointue de l'écrou hexagonal pointe vers le haut.

Confirmation de l'installation de la écrou hexagonal



2. Acheminer le câble d'alimentation dans l'arbre de la nacelle.
3. Acheminer le câble Ethernet dans l'arbre de la nacelle.
4. Insérer l'arbre dans la nacelle.
5. Réinstaller les vis et les serrer avec un tournevis à pointe cruciforme (chacun un peu à la fois). **Les serrer à la main seulement!**

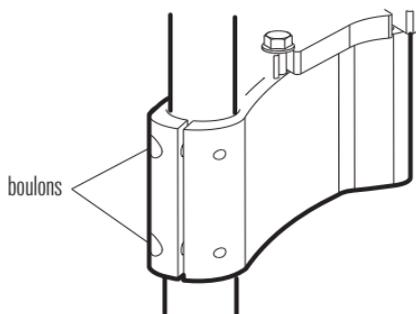
Installation des vis



Détails : Serrer les vis jusqu'à ce que vous sentiez qu'elles commencent à se serrer, puis serrez chaque vis d'un 1/4 à 1/2 tour supplémentaire.

- À l'extrémité supérieure de l'arbre de la nacelle confirmez que les câbles Ethernet et d'alimentation sont acheminés complètement à travers l'arbre. Installer l'œillet de câble.
- Acheminer les câbles et l'arbre de la nacelle par le trou du support pour propulseur électrique.
- À l'aide de la clé hexagonale, serrer les (2) boulons 10-32 x 9/16 po sur le support, où l'arbre de la nacelle est installé.

Serrage manuel des boulons de la douille



- Serrer les boulons de manière à ce que l'arbre de la nacelle soit bien fixé afin d'éviter toute chute lors du déploiement à l'étape suivante. **Les serrer à la main seulement!**
- Pour terminer l'installation, passez aux sections précédentes **Ajuster la hauteur de la nacelle** et **Installer le collier de serrage**.



AVERTISSEMENT ! Il est important d'ajuster la hauteur et l'orientation de la nacelle comme indiqué dans les sections **Ajuster la hauteur de la nacelle** et **Installer le collier de serrage**. Si vous ne parvenez pas à terminer l'installation et à installer le module correctement, cela entraînera des dommages à la nacelle.

B. Montage sur propulseur électrique Fortrex/Maxxum (AS 360 TM)

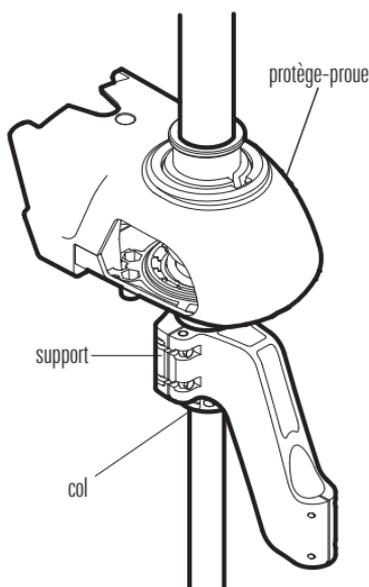
⚠ AVERTISSEMENT ! Déconnecter le moteur de toutes les sources d'alimentation électrique avant de procéder à l'installation.

⚠ AVERTISSEMENT ! S'assurer que le propulseur électrique est correctement attaché à l'embarcation et qu'il ne se déplacera pas au cours de l'installation.

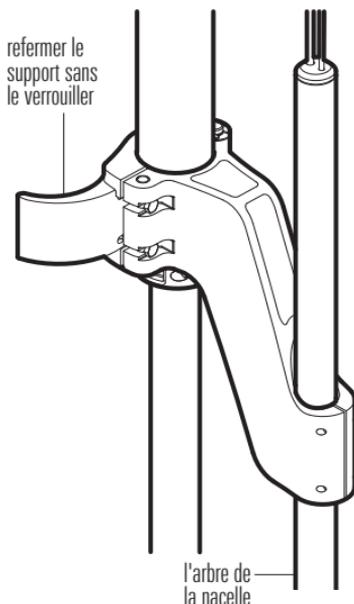
Pour cette installation, le propulseur électrique devrait être en position complètement rétractée (plate) sur le pont du bateau.

1. Alignez le support afin qu'il se trouve en-dessous du protège-proue et légèrement au-dessus du col. Refermer le support SANS le verrouiller.
2. Acheminer les câbles et l'arbre de la nacelle par le plus petit trou du support pour propulseur électrique.

Alignement du support



Acheminement des câbles et de l'arbre de la nacelle



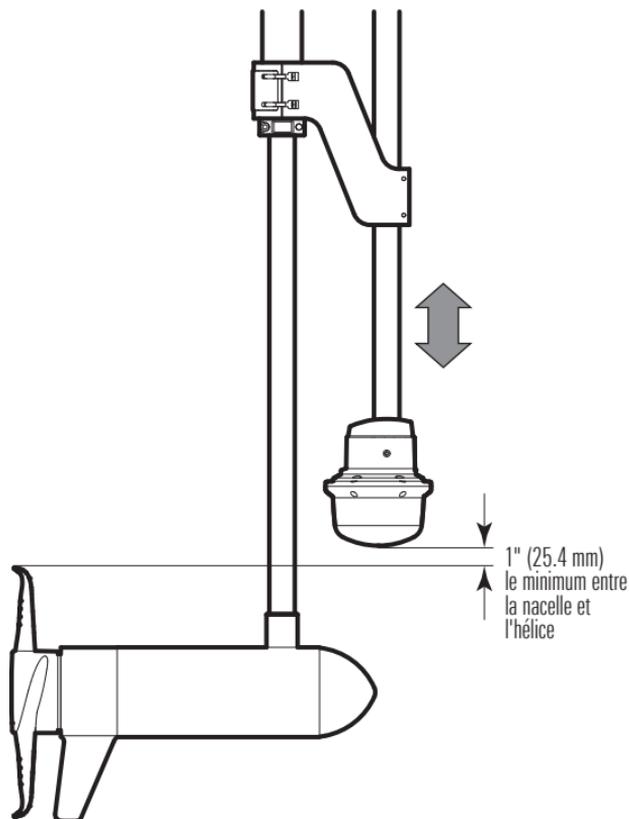
- Régler l'arbre de la nacelle afin que celle-ci soit à au moins 25,4 mm (1 po) du bout de l'hélice.



AVERTISSEMENT ! NE PAS INSTALLER LA NACELLE TROP PRÈS DE L'HÉLICE.

Si la nacelle est installée trop près de l'hélice, elle sera endommagée.

**Ajustement de la hauteur de la nacelle
(à au moins 25,4 mm (1 po) du bout de l'hélice)**

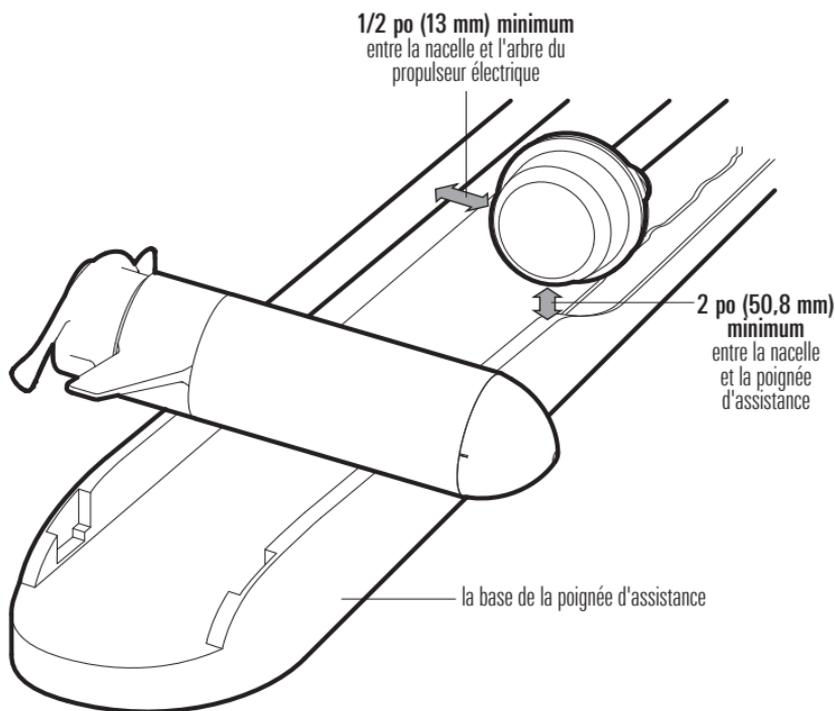


4. Faire pivoter le support jusqu'à ce que la nacelle soit à 50,8 mm (2 po) de la base de la poignée d'assistance et à 13 mm (1/2 po) de l'arbre du propulseur électrique. Voir l'illustration intitulée **Calcul de la distance de la nacelle et Positionnement du support**.



AVERTISSEMENT ! La nacelle ne doit pas percuter l'arbre du propulseur électrique, la poignée d'assistance ou tout autre objet. Il faut conserver ces distances même lors du transport, lorsque la nacelle est rangée avec le propulseur électrique.

Calcul de la distance de la nacelle



5. Fermer le verrou du support.



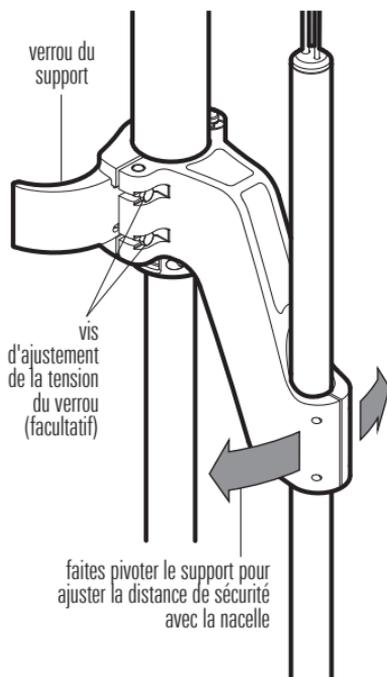
REMARQUE : Pour une installation sécurisée, le support devrait être verrouillé avec force. Le verrou peut être serré en ajustant la tension des vis (voir l'illustration **Positionnement du support**). S'il faut ajuster les vis, s'assurer de les mettre à la même tension.

6. À l'aide de la clé hexagonale, serrez les (2) boulons 10-32 x 5/8 po sur le support, où l'arbre de la nacelle est installé (voir l'illustration intitulée *Fixation de la nacelle*).

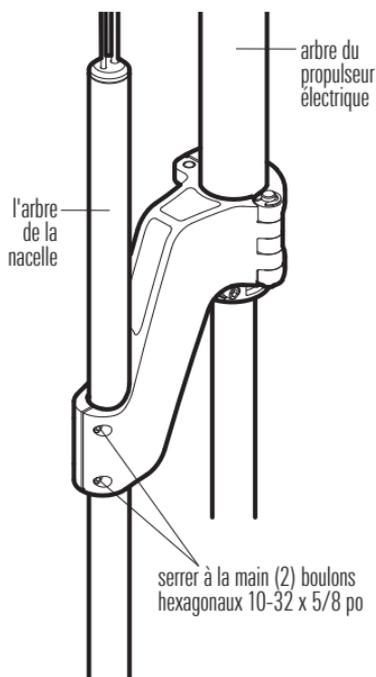
Serrez les boulons de manière à ce que l'arbre de la nacelle soit bien fixé afin d'éviter toute chute lors du déploiement à l'étape suivante. Serrez les vis à la main seulement!

7. Déployez le propulseur électrique.

Positionnement du support



Fixation de la nacelle



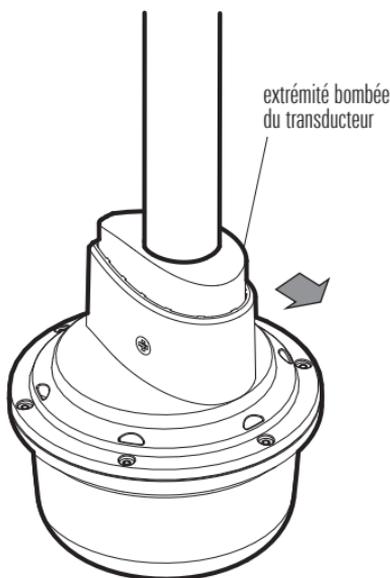
8. Faire pivoter l'arbre de la nacelle jusqu'à ce que l'extrémité bombée du transducteur pointe en direction du déplacement. L'axe central du transducteur devrait être parallèle à l'axe central de l'embarcation. Voir l'illustration intitulée **Alignement du transducteur**.



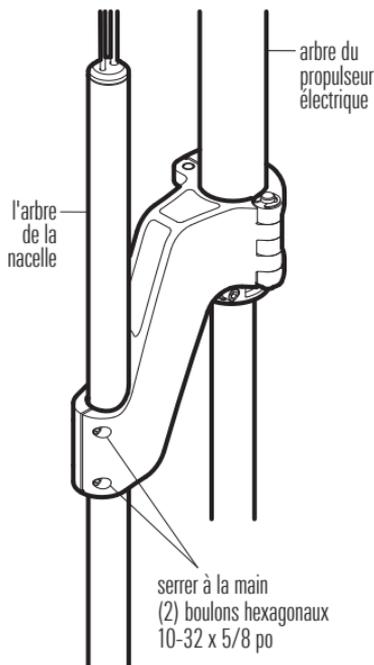
REMARQUE : Vous devez peut-être desserrer les boulons hexagonaux pour ajuster l'alignement du transducteur.

9. Une fois le transducteur en bonne position, serrez entièrement les boulons hexagonaux à la main afin que l'arbre de la nacelle soit bien fixé et pour d'éviter toute chute ou déplacement non souhaité de la nacelle durant son opération. **Serrez les vis à la main seulement!**

Alignement du transducteur



Confirmer la bonne fixation de la nacelle

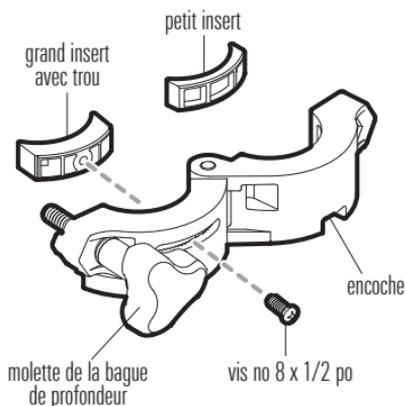


10. Au-dessus du protège-proue, dévisser la molette de la bague de profondeur et retirer la pince.
11. Installez le grand insert sur le côté crénelé de la pince. À l'aide du tournevis cruciforme, faire passer la vis #8 - 1/2 po à travers la pince et le grand insert (voir l'illustration intitulée **Installation des inserts**).
12. Installez le petit insert sur le côté lisse de la pince. Maintenez-le en place et réinstallez la pince et la molette de la bague de profondeur. Assurez-vous que l'encoche de la pince soit orientée vers le bas et s'encoche dans le joint du col (voir les illustrations intitulées **Installation des inserts** et **Réinstallation de la molette de la bague de profondeur**).
13. Serrez entièrement la molette de la bague de profondeur à la main.

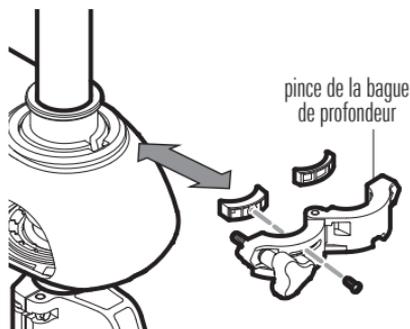


AVERTISSEMENT ! Assurez-vous que la molette de la bague de profondeur est bien serrée afin d'éviter toute rotation accidentelle ou dommage de la nacelle. **Serrez les vis à la main seulement!**

Installation des inserts



Réinstallation de la molette de la bague de profondeur



3 | Acheminer les câbles et brancher l'alimentation

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

1. Connecter le câble d'alimentation au contact d'alimentation de l'arbre de la nacelle, et le câble Ethernet à l'arbre de la nacelle.

Les contacts sont clavetés afin de prévenir l'installation incorrecte des câbles, il ne faut donc pas les forcer. Serrer les écrous de chaque contact à la main (voir l'illustration intitulée **Serrage à la main des écrous**).

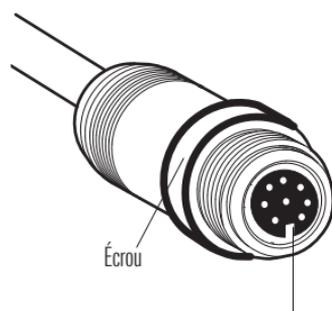
2. Acheminez les câbles sur le côté du propulseur électrique, au-dessus de la proue, dans la position testée à la **section 1 : se préparer à l'installation**. Prévoir les câbles assez longs pour permettre au propulseur électrique de bouger normalement lors de l'utilisation.

✍ REMARQUE : Les câbles doivent être acheminés par un système de routage établi sur l'embarcation, dans une zone comportant un minimum d'interférences. Inspecter l'itinéraire choisi pour vous assurer qu'il ne comporte aucun bord effilé, aucun obstacle ni obstruction qui pourrait endommager les câbles.

⚠ MISE EN GARDE ! Ne PAS monter les câbles dans un endroit où les connecteurs pourraient être submergés. Si les câbles sont installés dans une zone où des éclaboussures sont possibles, il est préférable d'appliquer de la graisse diélectrique sur l'intérieur des connecteurs pour éviter la corrosion. Il est possible d'acheter la graisse diélectrique séparément dans une quincaillerie ou un magasin d'équipement automobile.

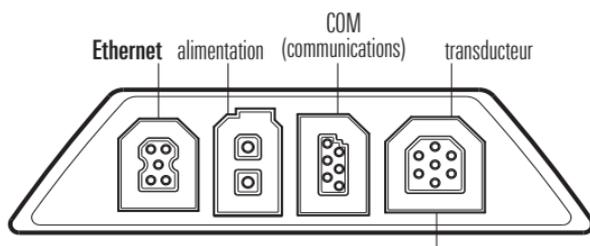
3. **Ethernet :** insérer l'autre extrémité du câble Ethernet dans le port Ethernet de la tête de commande. Serrer l'écrou à la main.

✍ REMARQUE : S'il s'agit d'un appareil de la série HELIX doté d'Ethernet, brancher le câble Ethernet au câble d'adaptateur Ethernet (AS EC QDE). Insérer le connecteur dans le port Ethernet sur la tête de commande ou le plateau de câblage. Consulter le guide d'installation de la tête de commande pour obtenir plus de détails.



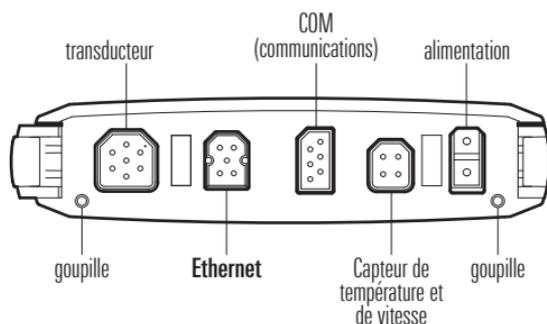
Les connecteurs sont clavetés pour prévenir une installation inversée.

Ports de Tête de Commande (HELIX 7)



Facultatif: Utilisez un câble en Y pour connecter le transducteur et le capteur de vitesse Accessoire

Plateau de Câblage (HELIX 9, 10, 12)



AVERTISSEMENT ! Le transducteur 360 Imaging doit être connecté à un interrupteur principal, un tableau à fusibles ou un interrupteur batterie. Humminbird ne recommande pas de brancher une batterie sans utiliser un fusible ou un interrupteur.



REMARQUE : Humminbird ne garantit pas le produit contre les surtensions et les surintensités. Le transducteur 360 Imaging doit disposer d'une protection suffisante en sélectionnant un fusible de 1 ampère adéquat.



REMARQUE : Le transducteur 360 Imaging est offert avec un câble d'alimentation de 1 m (3 pi). Il est possible de raccourcir ou rallonger ce câble à l'aide d'un câble multiconducteur en cuivre de calibre 18.



MISE EN GARDE ! Certaines embarcations sont munies de systèmes électriques de 24 V ou 36 V, mais le transducteur 360 Imaging DOIT être branché à un bloc d'alimentation de 12 V c.c.

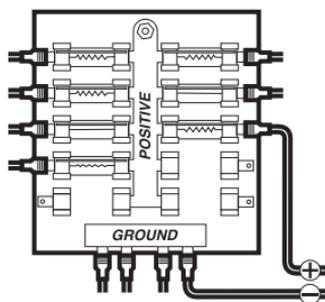
4. **Alimentation :** Acheminez le câble d'alimentation à l'interrupteur principal ou au tableau à fusibles (habituellement situé proche de la console). Si vous devez vous brancher à une batterie, branchez-vous à un interrupteur batterie (vendu séparément).

5a. **Interrupteur principal/tableau à fusibles :** s'il y a un raccord pour fusible libre, utilisez des connecteurs électriques à sertir (non inclus) qui conviennent au raccord du tableau à fusibles. Branchez le fil noir à la masse (-) et le fil rouge à l'alimentation positive (+) de 12 V c.c. Installez un fusible de 1 ampère (non compris) pour la protection de l'appareil.

OU

5b. **Interrupteur batterie :** installez l'interrupteur batterie (vendu séparément) à l'aide des directives fournies avec celui-ci. Vous devrez également vous procurer un porte-fusible et un fusible de 1 ampère (non inclus), et les installer en série afin de protéger l'appareil. Branchez le fil noir à la masse (-) et le fil rouge à l'alimentation positive (+) de 12 V c.c.

Branchement à un tableau à fusibles



AVERTISSEMENT ! Si vous n'êtes pas en mesure de vous procurer un interrupteur batterie et que vous êtes forcé de connecter le câble d'alimentation directement à la batterie, soyez conscient que cela drainera la batterie. Humminbird ne recommande pas de brancher une batterie sans utiliser un fusible ou un interrupteur.

6. Fixez le fil d'écoulement avec du ruban adhésif.

7. Afin d'obtenir un assemblage propre, attachez solidement les câbles à l'aide de colliers de serrage le long de l'itinéraire.

Mettre la tête de commande en place

(Tous les modèles des séries HELIX)

Suivez les directives suivantes pour mettre en marche la tête de commande et pour confirmer que le transducteur 360 Imaging et le récepteur GPS/capteur de cap sont détectés par l'appareil.



MISE EN GARDE ! Assurez-vous d'effectuer tous les branchements d'installation avant de mettre la tête de commande sous tension. Il faudra peut-être jusqu'à une minute à la tête de commande pour détecter le transducteur 360 Imaging et l'équipement qui y est rattaché.

1. Vérifier les connexions

1. Mettez la source d'alimentation en marche à partir du commutateur principal.
2. Sur la tête de commande, appuyez sur la touche  MISE EN MARCHÉ ET ÉCLAIRAGE. **Si vous mettez en marche une tête de commande sur un réseau Ethernet à multiples têtes de commande**, alimentez d'abord la tête de commande qui est branchée au système de déploiement du transducteur 360 Imaging.
3. Lorsque l'écran Titre s'affiche, appuyez sur la touche MENU.
4. Sélectionnez Normal. Appuyez sur la touche curseur de DROITE.
5. Appuyez et maintenez enfoncée la touche VUE. Sélectionnez Système > Test des accessoires. Confirmez que **le capteur de cap + GPS et 360 Imaging** indiquent tous deux qu'ils sont branchés. Il vous faudra peut-être patienter une minute avant que l'équipement soit détecté.
6. Appuyez et maintenez enfoncée la touche VUE. Sélectionnez Système > Vue Diagnostic GPS. Confirmez que le **GPS externe** s'affiche et que le type de point de repère indique **Amélioré** ou **3D**.



REMARQUE : Si l'écran de diagnostic du GPS ne s'affiche pas dans la rotation, appuyez deux fois sur la touche MENU pour ouvrir le menu principal. Cliquez sur l'onglet Vues > Vue Diagnostic GPS ou Test des accessoires. Modifiez le réglage de chaque affichage à Visible.

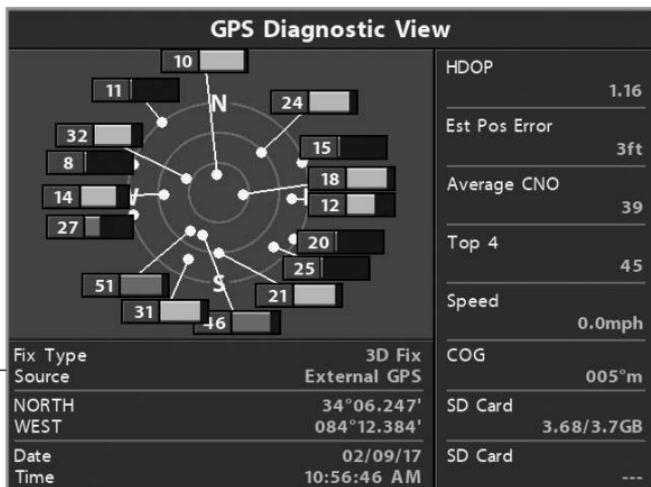
Test des accessoires

Accessory Test	
360 Imaging v2.030	CONNECTED
GPS + Heading Sensor	CONNECTED
i-Pilot	UNCONNECTED
NMEA2K Gateway v1.030	CONNECTED
Radar	UNCONNECTED
Remote	UNCONNECTED
Speed	UNCONNECTED
Temperature	UNCONNECTED

360 Imaging indique qu'il est branché.

GPS et le capteur de cap indique qu'il est branché.

Vue Diagnostic GPS



GPS externe détecté et le type de point doit être 3D ou Amélioré

2. Mettre en place l'appareil 360 Imaging sur la tête de commande

Lorsque la tête de contrôle détecte le transducteur 360 Imaging, elle le sélectionnera automatiquement comme source sur le réseau Ethernet. Les vues et les menus associés seront ajoutés au système. Suivez les instructions suivantes pour confirmer que AS 360 est sélectionné.

Sélectionner 360 Imaging sur le réseau

Assurez-vous que AS 360 est sélectionné dans la boîte de dialogue de configuration de la source réseau. Il vous faudra peut-être patienter une minute avant que l'équipement soit détecté.



REMARQUE : Si AS 360 est déjà sélectionné (indiqué par une coche), vous pouvez ignorer cette étape. Passez à l'étape *Tester 360 Imaging sur la tête de commande*.

1. **Menu principal :** Appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez l'onglet Réseau > Configuration de la source réseau. Appuyez sur la touche curseur de DROITE.
3. Cliquez sur l'onglet 360 depuis la boîte de dialogue de configuration de la source réseau.
4. Choisissez **AS 360** dans la liste des transducteurs. Appuyez sur la touche curseur de DROITE. Une coche s'affichera dans la boîte pour indiquer qu'elle a été sélectionnée.

Sélection du transducteur 360 Imaging

Network Source Setup			
Status	SI	360	GPS
Name	Model		kHz
6E86	AS 360	AS 360	455 <input checked="" type="checkbox"/>

— 360 Imaging sélectionné

5. Appuyez sur la touche Quitter pour fermer la boîte de dialogue.

3. Tester 360 Imaging sur la tête de commande

Il est important de confirmer que le transducteur 360 Imaging affiche les récurrences à l'écran. Les directives de cette section doivent être effectuées à vitesse de la pêche à la traîne, en eau libre et calme, dans une grande zone, éloignée de l'eau peu profonde, des bateaux ou d'autres obstacles.

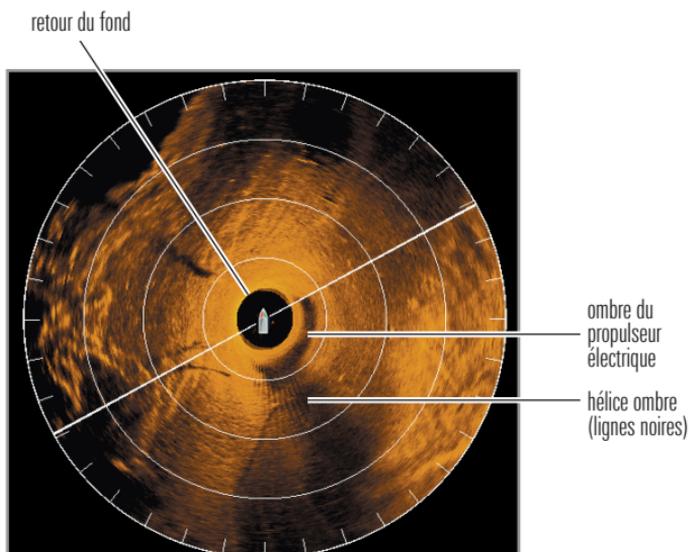


AVERTISSEMENT ! La nacelle du transducteur ne doit PAS se trouver dans l'eau durant un déplacement à haute vitesse. Elle ne doit être déployée que lorsque le bateau avance à vitesse de la pêche à la traîne.

Vérifier le fonctionnement du sonar 360 Imaging

1. Appuyez et maintenez la touche AFFICHAGE.
2. Sélectionnez Sonar > 360 Affichage.
3. **Démarrer l'émission d'impulsions** : Appuyer sur la touche curseur DROITE pour démarrer 360 Imaging.
4. Les retours sonar du balayage à 360° commenceront à s'afficher sur la vue à 360. Réviser l'affichage concernant les renseignements suivants, et référez-vous à l'illustration *Réviser la Affichage 360*:
 - **Fond** : Assurez-vous que le fond est visible à l'écran.
 - **Faisceaux obstrués** : si les faisceaux heurtent une surface dure, un blanc vif apparaîtra sur l'écran. Si les faisceaux sont bloqués par un objet quelconque, déplacez les objets ou ajustez la hauteur de la nacelle (voir la section d'installation pour plus d'informations). Vous pouvez également ajuster la portée 360 dans le menu X-Press pour afficher plus ou moins de détails. Dans certains cas, le propulseur électrique apparaîtra sur l'affichage en tant qu'ombre.

Réviser la Affichage 360



5. **Arrêter l'émission d'impulsions** : lorsque le fonctionnement a été vérifié, appuyer une fois sur la touche MENU. Sélectionner Arrêter l'émission d'impulsions 360, puis appuyer sur la touche curseur DROITE.

4. Confirmer le fonctionnement du capteur de cap

Il est important de confirmer que le capteur de cap est correctement installé en examinant la lecture numérique du cap.



REMARQUE : cette procédure doit être effectuée à faible vitesse, en eau libre et calme, dans une vaste zone à l'écart des bas-fonds, bateaux et autres obstacles.

1. **Menu principal** : enfoncez la touche MENU deux fois.
2. Sélectionnez l'onglet Navigation > Référence du nord > Magnétique.
3. Appuyez sur la touche QUITTER.
4. Sélectionnez l'onglet Réglage > Lectures numériques > Encadrés .
5. Sélectionnez l'onglet Réglage > Sélection des lectures.



REMARQUE : Si l'option Sélection des lectures n'apparaît pas sous l'onglet Réglages, passez au mode utilisateur avancé. Sélectionnez Menu principal > Onglet Réglage > Mode utilisateur > Avancé.

- Sélectionnez une position de lecture et appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour choisir **Cap**. Sélectionnez une autre position de lecture et sélectionnez **Trajet**.
- Appuyez sur la touche QUITTER jusqu'à ce que le Menu principal se ferme.
- Appuyez et maintenez enfoncée la touche VUE. Sélectionnez Cartographie > Affichage Cartographie.
- Naviguez en ligne droite en eau libre et calme à 4,5 mph (7 km/h) Comparez la lecture numérique du cap à l'écran à la lecture numérique de la Route vraie (COG). Les lectures devraient se trouver à environ 5° l'une de l'autre.

Régler : Pour régler le point zéro du capteur de cap, sélectionnez Menu principal > Onglet Navigation > Compensation du cap. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour régler le paramètre.

Si la procédure échoue : Si la lecture numérique du cap est nettement différente de celle de la route vraie, il se peut que le capteur de cap soit installé dans un endroit où l'interférence magnétique est trop forte. Vérifiez l'endroit où le capteur est installé et contrôlez les perturbations magnétiques possibles dans cette zone.

Confirmation de la lecture numérique du cap



5. Ajout de fonctions de compensation sur l'affichage 360 Imaging (facultatif)

Les paramètres de menu de cette section sont utiles pour interpréter la position des objets sur une vue à 360.

Régler la compensation de cap 360

Si la position des objets à l'écran du système 360 Imaging est différente de ce qui est visible, utiliser la fonction de compensation du cap pour corriger l'alignement du système 360 Imaging.

Par exemple, si un objet dans l'eau est affiché à gauche sur le 360, mais qu'il est, à vue, droit devant, cette fonction permet de modifier l'affichage.



REMARQUE : cette fonction doit être ajustée lorsque le transducteur 360 Imaging émet des impulsions.

1. **Menu principal :** Appuyer deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquer sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Compensation du cap 360.
3. Appuyer sur la touche curseur DROITE ou GAUCHE pour modifier l'angle (ligne grise) et appuyer sur la touche CHECK/INFO pour saisir la configuration. Le point zéro est représenté, à l'écran, par une ligne verte.

Afficher le symbole de compensation 360

Utiliser la compensation 360 et afficher le symbole représentant la position d'installation du récepteur GPS / capteur de cap à l'écran 360 Imaging. Lorsque le symbole de compensation 360 est affiché, il est plus simple d'interpréter la position des objets à l'écran.

Par exemple, si le récepteur GPS / capteur de cap est installé à 20 pieds du transducteur 360 Imaging, régler la compensation 360 à 20. Un symbole s'affichera à l'écran et indiquera la position du capteur (rondelle).

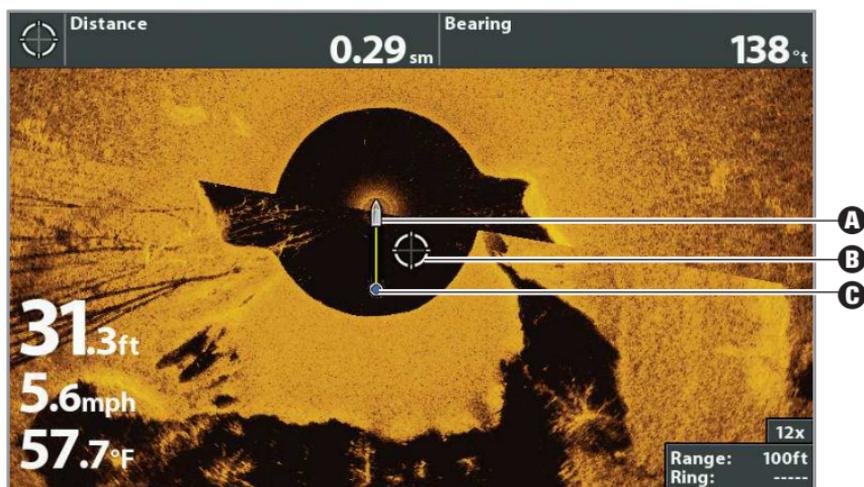
1. Mesurer la distance entre le transducteur 360 Imaging et le récepteur GPS / capteur de cap de l'embarcation.
2. **Menu principal :** Appuyer deux fois sur la touche MENU.

3. Cliquer sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Compensation 360.
4. Appuyer sur la touche curseur DROITE ou GAUCHE pour régler la distance entre le transducteur 360 Imaging et le récepteur GPS / capteur de cap.



REMARQUE : le symbole de l'embarcation doit afficher Marche pour que le symbole de compensation 360 apparaisse.

Écran 360 avec symbole compensation 360 et curseur



- A** Symbole de l'embarcation représentant la position du transducteur 360 Imaging
- B** Position du curseur : À mi-chemin entre le transducteur 360 Imaging et le capteur GPS/de cap à l'écran, sur le côté droit de l'embarcation (afin de permettre d'interpréter où lancer).
- C** Symbole Compensation 360 représentant la position du capteur GPS/de cap

6. Activer la sortie 0183 NMEA et confirmer le débit en bauds (pour les appareils connectés à la spirale de raccord du capteur uniquement)

Si vous avez branché un appareil aux fils de la spirale de raccord du capteur, activez la sortie 0183 NMEA pour activer la communication et transmettre les messages 0183 NMEA depuis la tête de commande. Il est important de noter ce qui suit :

- **Si le récepteur GPS/capteur de cap est branché à la tête de commande et que la sortie 0183 NMEA est activée**, la tête de commande fonctionnera exclusivement sur un débit de 38 400 bauds. Si un accessoire est raccordé à la spirale de raccord du capteur, celui-ci doit également fonctionner à un débit de 38 400 bauds. Consultez le guide d'installation de l'appareil pour régler le débit en bauds à 38 400.
- **Si la sortie 0183 NMEA est désactivée**, les débits en bauds de 4 800, 9 600 et 38 400 sont disponibles sur la tête de commande mais l'appareil ne recevra pas les données NMEA.

Activation et désactivation de la fonction Sortie 0183 NMEA

1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez l'onglet Réglage > Sortie 0183 NMEA.
3. Appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour choisir Activée ou Désactivée.



REMARQUE : Si l'option de menu ne s'affiche pas sous l'onglet Réglage, assurez-vous que le mode Utilisateur est configuré à Avancé (onglet Réglage > Mode Utilisateur > Avancé).

7. Configurer le réseau et les alarmes

Une fois que vous avez confirmé toutes les connexions, le transducteur 360 Imaging est prêt à être utilisé dans l'eau. Consultez le mode d'emploi du 360 pour configurer la source de profondeur, la source de température et les alarmes 360 Imaging.

Extinction



AVERTISSEMENT ! Lorsque l'embarcation est à quai ou entreposée, le transducteur 360 Imaging doit être éteint afin que la batterie ne s'épuise pas.

Éteindre la tête de commande

1. Appuyez sur la touche MISE EN MARCHÉ ET ÉCLAIRAGE.



MISE EN GARDE ! Éteindre la tête de commande ne désactivera PAS le transducteur 360 Imaging.

2. Éteignez l'alimentation sur l'interrupteur principal, le disjoncteur ou l'interrupteur batterie.

Pour éteindre le transducteur 360 Imaging, utiliser la connexion d'alimentation et d'installation de l'embarcation.

Se déplacer avec la nacelle installée

1. Assurez-vous que la mollette de la bague de profondeur est bien serrée (à la main).
2. La nacelle ne doit percuter ni l'arbre ou la base du propulseur électrique, ni aucun autre objet. Il est impératif de s'assurer de ceci lors du transport et du rangement du propulseur électrique. Vérifier la stabilité du support sur le propulseur électrique après la première utilisation et régulièrement par après, afin d'assurer la stabilité de l'installation et du verrou.

Pour les distances requises, consulter *Installation du support sur le propulseur électrique*.

Entretien

Votre détecteur de poissons Humminbird a été conçu pour fonctionner correctement pendant des années sans requérir d'entretien important. Respectez les procédures suivantes pour garantir la meilleure performance possible de votre dispositif Humminbird.

Entretien de la tête de commande

Il est important de garder les précautions suivantes à l'esprit lors de l'utilisation de votre tête de commande Humminbird :

- **Les produits chimiques**, tels que ceux qui se trouvent dans les insecticides ou les écrans solaires peuvent endommager de façon permanente l'écran de la tête de commande. De tels dégâts ne sont pas couverts par la garantie.
- **Ne laissez jamais votre détecteur de poissons Humminbird dans une voiture**, ou le coffre d'une voiture fermée, car les températures extrêmes des journées chaudes risquent d'endommager les composants électroniques.

Utilisez les informations suivantes pour maintenir l'écran et la tête de contrôle propres.

- **Écran** : Pour nettoyer l'écran de la tête de contrôle, utilisez un savon doux (tel qu'un savon pour les mains liquide et non-abrasif) et de l'eau tiède. Essuyez l'écran avec un chiffon doux. Veillez à ne pas rayer l'écran. Si des taches d'eau subsistent, utilisez un mélange d'eau et de vinaigre.



AVERTISSEMENT ! N'utilisez pas de nettoyant chimique pour verre sur l'écran. Les produits chimiques contenus dans la solution risqueraient de fendre la lentille de l'appareil.



REMARQUE : N'essayez pas l'écran quand il présente des poussières ou des taches de graisse.

- **Tête de commande** : Si la tête de contrôle est en contact avec des embruns, essuyez les surfaces concernées avec un linge humecté d'eau douce.

Entretien du transducteur

Tenez compte des informations suivantes pour garantir le bon fonctionnement du transducteur :

- Si le bateau demeure à l'eau pendant de longues périodes, les salissures peuvent réduire l'efficacité du transducteur. Nettoyez régulièrement la face du transducteur avec un linge humecté d'eau douce.
- Si le bateau reste hors de l'eau pendant une période prolongée, il faudra peut-être un certain temps pour mouiller le transducteur une fois ce dernier remis à l'eau. De petites bulles d'air peuvent remonter à la surface du transducteur et gêner son fonctionnement. Ces bulles se dissipent avec le temps mais, si vous le désirez, vous pouvez essuyer la surface du transducteur avec vos doigts une fois celui-ci dans l'eau.

Entretien du système 360 Imaging pour propulseur électrique

Suivez les consignes suivantes pour entretenir l'installation du transducteur 360 Imaging.

- Vérifier la stabilité du support sur le propulseur électrique après la première utilisation et régulièrement par après, afin d'assurer la stabilité de l'installation et du verrou.
- S'il est prévu d'entreposer l'embarcation pendant une période prolongée, retirer l'arbre du système 360 Imaging du support et le ranger à une température entre -40 °C et 70 °C (-40 °F et 158 °F) degrés, dans des conditions sèches.

Dépannage

Veillez lire la section suivante avant de communiquer avec le service à la clientèle Humminbird. Passez en revue ces lignes directrices de dépannage pour vous aider à résoudre un problème de rendement par vos propres moyens afin d'éviter d'envoyer votre appareil à un centre de réparation.

Le détecteur de poissons ne démarre pas

Si vous ne parvenez pas à faire démarrer le détecteur de poissons, consultez la notice d'installation fournie avec l'appareil pour obtenir des détails précis, en vous assurant que :

- le câble d'alimentation est bien branché à la tête de commande du détecteur de poissons;
- les connexions du câble d'alimentation sont adéquates : le fil rouge doit être branché à la borne positive de la batterie et le fil noir à la borne négative ou à la masse;
- le fusible est en bon état de fonctionnement;
- la tension de la batterie au connecteur du câble d'alimentation est d'au moins 10 V.

Corrigez les problèmes connus, éliminez également la corrosion des bornes et des fils de la batterie, ou remplacez la batterie si nécessaire.

Détecteur de poissons à simulateur actif malgré la présence d'un transducteur

En plus du transducteur accessoire 360 Imaging, un transducteur Humminbird standard soit connecté à la tête de commande. Un détecteur de poissons auquel un transducteur en bon état est branché passera automatiquement en mode de fonctionnement normal. Si le détecteur de poissons passe automatiquement en mode Simulateur au démarrage, alors même qu'un transducteur est branché, cela signifie que la tête de commande ne détecte pas le transducteur. Effectuez les procédures de dépannage suivantes :

- Vérifiez les connexions de tous les transducteurs qui sont branchés à la tête de commande ou au réseau Ethernet. Pour obtenir des renseignements sur le branchement, consultez le guide d'installation du transducteur fourni avec votre système de pêche.
- Examinez le guide d'installation du transducteur 360 Imaging pour vous assurer que le câble est branché correctement au système de pêche. Rebranchez-le au besoin, puis redémarrez le système de pêche pour voir si l'anomalie est corrigée.
- Puisque le transducteur 360 Imaging est branché au réseau, le réseau peut prendre jusqu'à une minute pour le détecter. Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour sélectionner Normal dans le menu Options de démarrage. Dans ce guide, consultez la **section 1, Régler la tête de commande, Mettez en marche et vérifiez les connexions**.
- Si le transducteur ne fonctionne pas, remplacez-le par un transducteur en bon état, si cela est possible, et remettez la tête de commande sous tension.
- Vérifiez le câble du transducteur. Remplacez le transducteur si le câble est endommagé ou corrodé.

Détermination des causes d'interférence

Les parasites d'origine électrique affectent généralement l'affichage avec des virures ou des patrons répétitifs visibles. L'une des sources suivantes ou même plusieurs d'entre elles pourrait causer du bruit ou des interférences.

Source possible d'interférence

Isolation

Autres appareils électroniques

Fermez tous les dispositifs électriques environnants pour voir si cela résout le problème, puis allumez-les de nouveau, un après l'autre, pour voir si le problème survient de nouveau.

Le moteur du bateau

Pour déterminer si le moteur du bateau est la source du bruit, faites augmenter les révolutions du moteur en restant au point mort et en position stationnaire pour voir si le bruit augmente parallèlement avec les révolutions; si le bruit apparaît lorsque vous augmentez les révolutions du moteur, le problème peut provenir des bougies d'allumage, de l'alternateur ou du câblage du tachymètre. Remplacez les bougies d'allumage par des bougies à résistance, installez un filtre pour l'alternateur ou acheminez les câbles du transducteur et d'alimentation de la tête de commande à l'écart du câblage du moteur.

Cavitation causée par l'hélice du bateau

La turbulence créée par l'hélice peut causer du bruit; assurez-vous que le transducteur est fixé à une distance d'au moins 15.24 cm (6 po) de l'hélice, et que l'eau s'écoule avec aisance sur la face du transducteur en tout temps.

Caractéristiques

Fréquence de fonctionnement.	455 kHz
Couverture.	455 kHz : (2) 90 ° à -10 dB
Séparation cible.	63,5 mm (2 1/2 pouces)
Puissance de sortie.	500 W (RMS), 4 000 W (crête à crête)
Source d'alimentation.	10 à 20 V c.c.
Appel de courant.	0,5 ampères au maximum
Température de fonctionnement.	0 °C à 70 °C (32 °F à 158 °F)
Température de rangement.	-40 °C à 70 °C (-40 °F à 158 °F)



REMARQUE : 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.



REMARQUE : Les caractéristiques et spécifications peuvent être modifiées sans préavis.

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.

DÉCLARATION 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 œuvre 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.

Pour communiquer avec Humminbird

Communiquez avec le service à la clientèle de l'une des façons suivantes :

site Web :

humminbird.com

Courrier électronique :

service@humminbird.com

Téléphone :

1-800-633-1468

Adresse d'expédition directe :

Humminbird
Service Department
678 Humminbird Lane
Eufaula, AL 36027 USA

Heures de fonctionnement :

du lundi au vendredi

de 8 h à 16 h 30 (heure normale du Centre)

