

360 IMAGING® pour HELIX®

Guide d'utilisation

532074-3FR_A



 **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 pièces et main d'œuvre 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 consulter notre site Web à l'adresse **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. 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. Consultez votre compte en ligne Humminbird sur **humminbird.com** et **Guide d'utilisation HELIX** pour plus de détails.



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



REMARQUE : 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.



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.



REMARQUE : Pour de plus amples détails sur le dépannage et la maintenance du 360 Imaging, consultez le guide d'installation 360 Imaging. Le guide peut aussi être téléchargé depuis notre site Web à l'adresse **humminbird.com**.

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 autorisés, veuillez visiter notre site Web à l'adresse **humminbird.com**, ou contactez notre service à la clientèle au **[334] 687-6613**.

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.

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.

TABLE DES MATIÈRES

Introduction	5	Marquer et afficher les points de cheminement	38
Informations importantes.....	5	Utilisation du récepteur GPS/capteur de cap avec affichage cartographique	40
Tête de commande HELIX.....	5	Changement de l'orientation des cartes	42
Sonar 360 Imaging.....	6	Mise à jour logicielle	43
Comment fonctionne le 360 Imaging.....	7	Extinction de l'appareil	44
Mise en marche et connexions de confirmation	9	Pour communiquer avec Humminbird	45
Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging	11		
1. Sélectionnez 360 Imaging sur le réseau	11		
2. Sélectionnez les sources de température et les faisceaux . .	12		
3. Réglez la profondeur de déploiement	15		
4. Réglez l'alarme de rentrée 360	15		
5. Réglez la vitesse de l'alerte de déploiement	15		
Mettre 360 Imaging en marche	16		
Montage sur un propulseur électrique	16		
Démarrer l'émission d'impulsions	16		
Arrêter l'émission d'impulsions	16		
Système de déploiement de transducteur	18		
Déployez le transducteur	18		
Rentrez le transducteur	19		
Réglez la profondeur de déploiement	20		
Ce qui apparaît à l'écran du 360 Imaging	21		
Vues	22		
Vue à 360	23		
Vue combinée à 360/sonar	25		
Vue combinée à 360/cartographique	26		
Vue latérale	27		
Changement des réglages de l'écran de la vue à 360	29		
Amélioration de l'affichage	31		
Zoom avant/arrière	33		
Changement de la vitesse et de la portée du balayage	34		
Isolation d'une section du balayage	35		
Activation du balayage rapide	35		
Isolation de la zone de balayage	36		
Sélection d'un écran prédéfini	37		

INTRODUCTION

Nous vous encourageons à lire ce manuel avec soin de façon à bien comprendre 360 Imaging et la façon d'utiliser cet accessoire Humminbird avancé sur l'eau. Certaines des exigences d'équipement et options de menu dépendent du type du montage installé. Que vous disposiez d'un système de déploiement du transducteur ou d'un montage sur propulseur électrique, tout a été mis en oeuvre pour que ces fonctions soient clairement distinguées dans l'ensemble du manuel.

Informations importantes

Avant d'utiliser le transducteur 360 Imaging sur l'eau, il est important de comprendre les éléments suivants :

Vitesse	La nacelle du transducteur 360 Imaging peut être utilisée dans l'eau à une vitesse de 0 à 7 mph (0 à 11 km/h). La nacelle du transducteur ne doit PAS se trouver dans l'eau durant un déplacement à haute vitesse.
Obstructions	Attention aux obstructions qui se retrouvent dans l'eau, car elles pourraient endommager la nacelle du transducteur. Soyez également conscient(e) des ponts ou de tout autre élément surplombant le bateau qui pourrait endommager le système de déploiement du transducteur.
Préservation de l'alimentation	Pour que la nacelle reste complètement rentrée et rangée, le système de déploiement du transducteur doit rester alimenté (ON) lorsque le bateau est en route.
Extinction de l'appareil	Lorsque le bateau est à quai ou en entreposage, le transducteur 360 Imaging doit être éteint pour empêcher que la batterie se vide. Consultez la section Extinction de l'appareil pour de plus amples détails.
Couvercle de la nacelle	Le couvercle de la nacelle doit être installé sur le système de déploiement du transducteur pour le remorquage et le stockage. Consultez la section Extinction de l'appareil pour de plus amples détails.
Réglage de la tête de commande	La tête de commande doit être correctement réglée pour ajouter les fonctions du 360 Imaging au système de menu et à la rotation de la vue. Consultez la section Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging .

Tête de commande HELIX

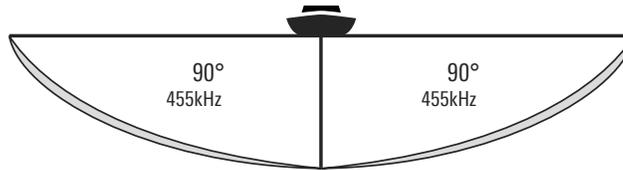
Ce manuel d'accessoire décrit la fonctionnalité ajoutée à votre tête de commande HELIX lorsqu'elle est connectée au transducteur 360 Imaging. Pour plus d'informations sur les opérations de la tête de commande HELIX, reportez-vous au **Guide d'utilisation HELIX**. Pour télécharger le manuel de notre site Web, allez à humminbird.com.

360 IMAGING SONAR

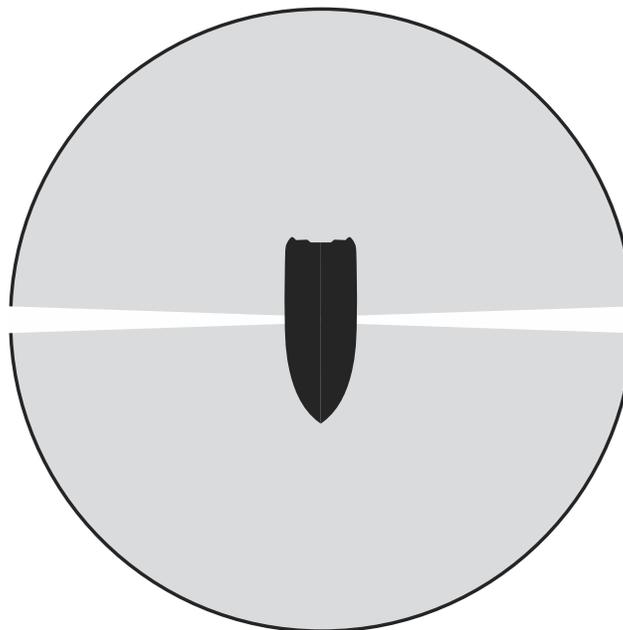
Le transducteur du 360 Imaging balaye l'eau à l'aide de faisceaux rotatifs aussi minces que des rasoirs. Ces faisceaux haute définition de 455 kHz balayent une très large zone aquatique autour de votre bateau aussi bien qu'en dessous. Les faisceaux sont très minces de l'avant vers l'arrière, mais très larges du haut vers le bas.

Les faisceaux pivotants 360 Imaging peuvent aussi être réglés pour fournir les affichages Side Imaging et Down Imaging à l'écran. Consultez les sections **Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging** et **Vues** pour de plus amples détails.

360 Imaging



360 Degree Total Coverage

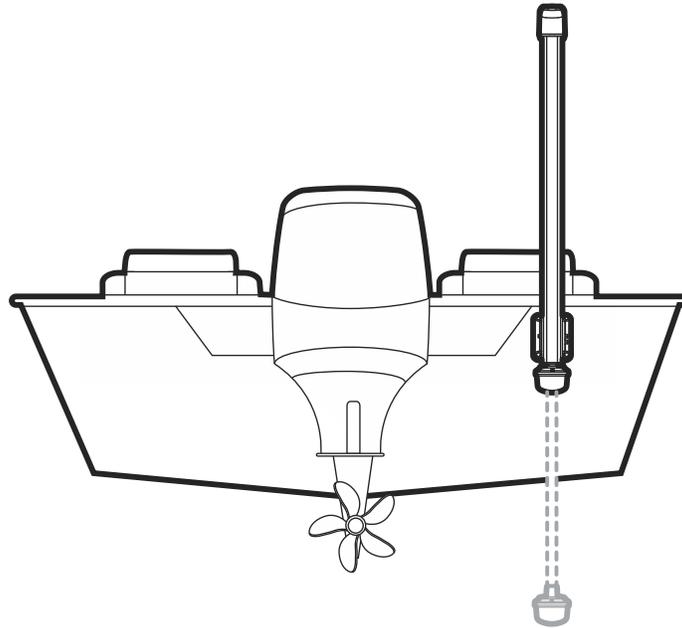


REMARQUE : La capacité de profondeur dépend de certains facteurs tels que la vitesse du bateau, l'action des vagues, la dureté du fond, les conditions de l'eau et la façon dont le transducteur est installé.

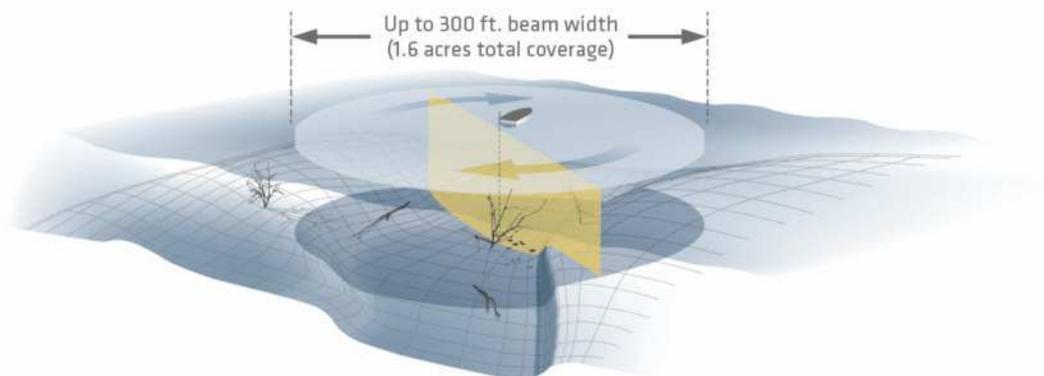
COMMENT FONCTIONNE LE 360 IMAGING

Le système de déploiement du transducteur 360 Imaging déploie la nacelle du transducteur dans l'eau, au-delà de la coque, de l'hélice et de tout autre obstacle. Les faisceaux balayent l'eau pour vous procurer une vue non obstruée à 360° de la zone qui entoure votre bateau, sur les côtés aussi bien qu'en dessous. Si vous disposez d'un propulseur électrique 360 Imaging, la nacelle du transducteur se déploie dans l'eau avec le propulseur électrique.

Système de déploiement du transducteur 360 Imaging



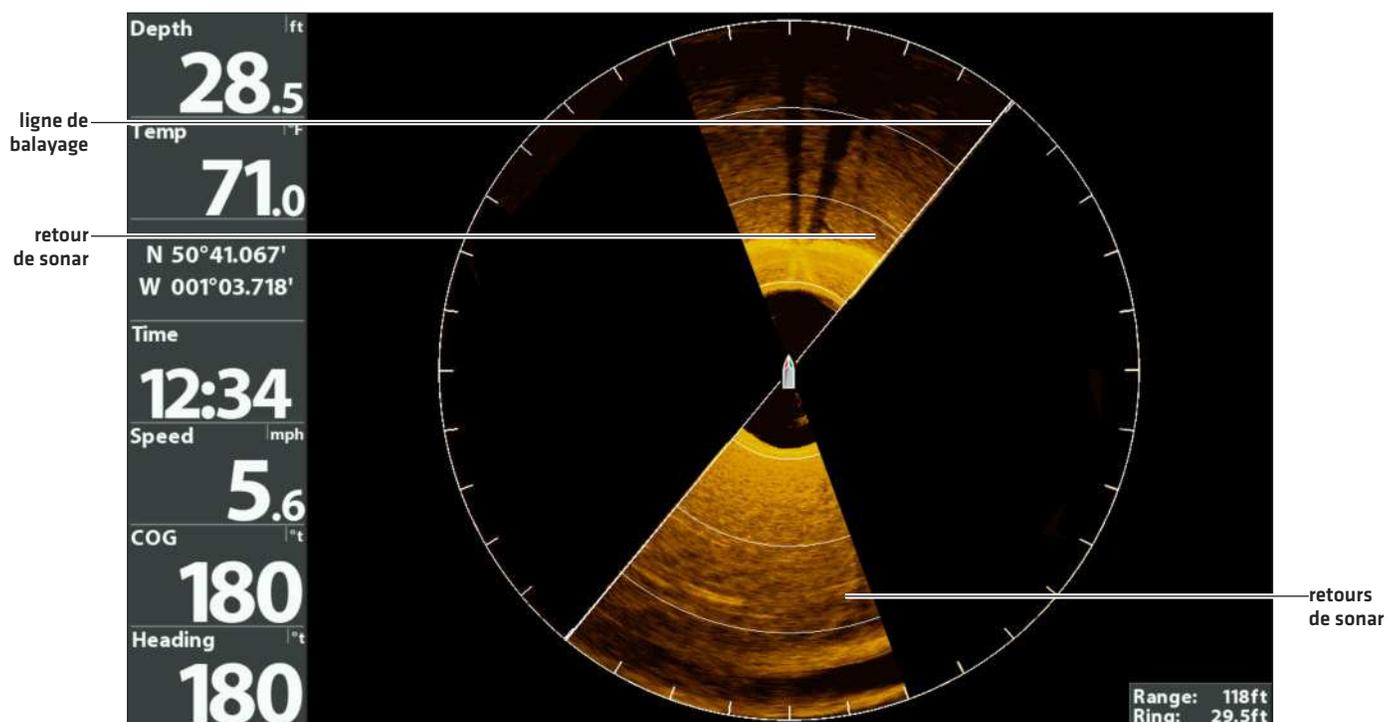
Lorsqu'il balaye, le transducteur 360 Imaging fouille l'eau à l'aide de ses faisceaux haute définition minces comme des rasoirs. Visualisez les faisceaux du 360 Imaging comme une mince paroi de sonar qui s'étend à 150 pieds [45 m] d'un côté ou de l'autre de votre bateau. Ce mur pivote pour créer un cercle de 300 pieds [91 m].



La ligne de balayage de l'écran du 360 Imaging révèle des retours sonar en temps réel. Les retours historiques demeurent à l'écran jusqu'à ce que les faisceaux reprennent le balayage. Utilisez les zones lumineuses et sombres de l'écran pour évaluer comme indiqué ci-dessous les objets se trouvant sous votre bateau :

- Les **ombres foncées** représentent les fonds mous (boue, sable) ou terrains en pente descendante.
- Les **ombres pâles** représentent un terrain plus dense (bois, roc) ou un terrain en pente ascendante. Un fond très dur pourrait apparaître en blanc à l'écran.
- Les **stries** ou les **nuages blancs** sur l'affichage peuvent représenter des poissons.
- **Ombres** : Un objet qui se tient au fond apparaîtra sous une forme lumineuse clairement définie avec une « ombre » sonar foncée adjacente. Plus l'ombre est longue et plus l'objet est haut. Les poissons peuvent aussi projeter des ombres. Vous pouvez utiliser les ombres pour interpréter les endroits où les poissons ou objets se situent par rapport au fond.

Vue à 360



MISE EN MARCHÉ ET CONFIRMATION DES CONNEXIONS

Tout l'équipement doit être raccordé et alimenté avant la mise en marche de la tête de commande.

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. Mettez la source d'alimentation en marche à partir du commutateur principal.
2. Sur la tête de commande, appuyez sur la touché  MISE EN MARCHÉ.

Si vous mettez en marche une tête de commande dans un réseau Ethernet à multiples têtes de commande, alimentez d'abord la tête de commande qui est branchée au transducteur 360 Imaging.

3. Lorsque l'écran Titre s'affiche, appuyez sur la touche MENU pour accéder au menu des options de démarrage.
4. Utilisez ensuite la touche curseur pour choisir Normal, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE pour la choisir.
5. Appuyez et maintenez enfoncée la touche VUE. Cliquez sur Système > Test des accessoires.

Confirmez que **360 Imaging** et le **capteur de cap + GPS** 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. Cliquez sur Système > Vue Diagnostic GPS.

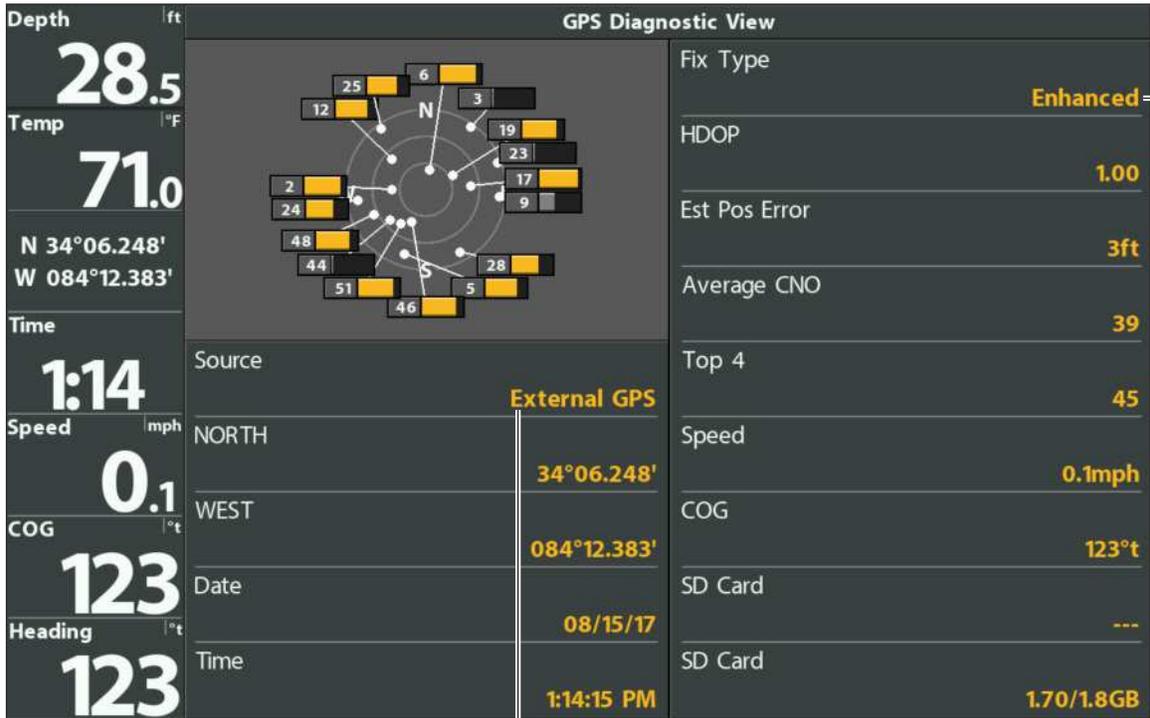
Confirmez que le GPS externe s'affiche et que le type de point de repère indique Amélioré ou 3D.

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

Depth		ft		Accessory Test	
28.5		360 Imaging v2.033	CONNECTED	360 Imaging indique qu'il est branché	
Temp	71.0	GPS + Heading Sensor	CONNECTED	Capteur de cap + GPS indiquent tous deux qu'ils sont branchés	
N 50°41.067'		i-Pilot v1.191	CONNECTED		
W 001°03.718'		NMEA2K Gateway v1.030	CONNECTED		
Time	12:34	CHIRP-Radar	CONNECTED		
Speed	5.6	Remote	UNCONNECTED		
COG	180	Remote Dongle	UNCONNECTED		
Heading	180	Speed	UNCONNECTED		
		Temperature	CONNECTED		

Vue diagnostic GPS



Le type de point doit être 3D ou Amélioré

GPS externe détecté

CONFIGURATION DU RÉSEAU ET DES ALARMES 360 IMAGING

Cette section vous explique la procédure de réglage de la tête de commande.

Système de déploiement du transducteur et montage sur propulseur électrique :

- Sélection du 360 Imaging sur le réseau
- Sélectionner les faisceaux et sources de température pour l'affichage Sonar 2D, l'affichage de la vue latérale et l'affichage de la vue vers le bas

Système de déploiement de transducteur uniquement :

- Réglages de la profondeur de déploiement
- Réglages de l'alarme de rentrée
- Réglages de l'alerte de vitesse de deployment



REMARQUE : Si vous avez sélectionné le transducteur 360 Imaging sur le réseau et défini la profondeur de déploiement lors de l'installation, les autres réglages de cette section sont facultatifs. La source de profondeur, la source de température et les alarmes seront automatiquement sélectionnées en fonction de l'autre équipement connecté. Utilisez cette section pour confirmer les réglages d'installation ou modifier les sources et les alarmes selon vos préférences. Les réglages seront enregistrés une fois la tête de commande éteinte.

1 | Sélectionnez 360 Imaging sur le réseau

Lorsque vous sélectionnez le transducteur 360 Imaging sur le réseau, les affichages et menus reliés seront ajoutés au système de pêche.

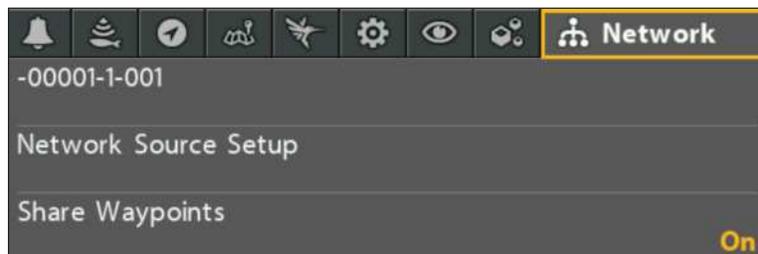
1. **Menu principal :** Appuyez deux fois sur la touche MENU.



REMARQUE : Si un affichage système apparaît à l'écran, il vous suffit d'appuyer sur la touche MENU une fois pour ouvrir le menu principal.

2. **Boîte de dialogue de configuration de la source réseau :** Cliquez sur l'onglet Réseau > Réglage des sources réseau. Appuyez sur la touche curseur de droite.
3. Cliquez sur l'onglet 360 depuis la boîte de dialogue Configuration de la source réseau.
4. Choisissez **AS 360** dans la liste des transducteurs. Enfoncez la touche curseur de DROITE ou la touche CHECK/INFO. Un crochet s'affichera dans la boîte pour indiquer qu'elle a été sélectionnée.
5. Ne fermez pas la boîte de dialogue. Passez à la section suivante pour choisir les autres faisceaux des vues de tête de commande.

Ouverture de la boîte de dialogue du réglage des sources réseau



Sélection du transducteur 360 Imaging

Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour choisir un onglet.

Network Source Setup						
Status	2D	DI	SI	360	T1	GPS
Name	Model			kHz		
6E86	AS 360		AS 360	455		✓

Utilisez la touche curseur pour choisir le transducteur, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE ou sur la touche CHECK/INFO pour la sélectionner.

2 | Sélectionnez les sources de température et les faisceaux

Les sources de température et du sonar peuvent être automatiquement remplies dans la boîte de dialogue de configuration de la source réseau, mais il est important de vérifier que les choix de source correspondent à votre transducteur et aux préférences de fréquence.

1. Depuis la boîte de dialogue Configuration de la source réseau, utilisez la touche curseur pour sélectionner un onglet et choisir une source. Appuyez sur la touche CHECK/INFO pour sélectionner la source comme suit :

Sonar 2D traditionnel	Cliquez sur l'onglet 2D et choisissez une source sonar 2D pour les affichages sonar traditionnels.
Imagerie vertical	Cliquez sur l'onglet DI et sélectionnez une source de sonar pour vue vers le bas.
Imagerie latérale	Cliquez sur l'onglet SI et sélectionnez une source de sonar pour vue latérale.
Données de temperature	Le transducteur 360 Imaging ne fournit pas la température. Cliquez sur un onglet Température [T1, T2, etc.] et sélectionnez une source de température ou utilisez la source par défaut.
Capteur de cap/récepteur GPS	Cliquez sur l'onglet GPS et sélectionnez le capteur raccordé à la tête de commande. Le type apparaîtra comme Ext [branchement externe]. Le capteur de cap/récepteur GPS est requis pour la configuration de 360 Imaging.

2. **Fermer** : Appuyez sur la touche EXIT [quitter] pour fermer la boîte de dialogue.

Sélection de la source du sonar 2D pour les affichages traditionnels du sonar 2D

Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour choisir un onglet.

Network Source Setup							
Status	2D	DI	SI	360	T1	GPS	
Name	Model		📡	kHz			
170629580099	HELIX 10x CHIRP SI GPS G2N		MEGA Imaging	Med/High CHIRP			<input checked="" type="checkbox"/>

Utilisez la touche curseur pour choisir le transducteur, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE ou sur la touche CHECK/INFO pour la sélectionner.

Sélection de la source du faisceau de vue latérale

Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour choisir un onglet.

Transducteur 360 Imaging (également disponible comme source de vue latérale)

Network Source Setup							
Status	2D	DI	SI	360	T1	GPS	
Name	Model		📡	kHz			
170629580099	HELIX 10x CHIRP SI GPS G2N		MEGA Imaging	455/800/MEGA CHIRP			<input checked="" type="checkbox"/>
6E86	AS 360		AS 360	455			<input type="checkbox"/>

colonne fréquence du faisceau

Utilisez la touche curseur pour choisir le transducteur, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE ou sur la touche CHECK/INFO pour la sélectionner.



Sélectionner un Onglet
Sélectionner un Source



Vérifier

Remarques concernant la sélection du sonar et des sources de température sur le réseau

En plus du transducteur 360 Imaging, un autre transducteur Humminbird sera raccordé directement à la tête de commande et/ou disponible sur un réseau Ethernet à multiples têtes de commande Humminbird.

Le transducteur 360 Imaging n'offre aucune donnée de profondeur ou de température, elles doivent donc être fournies par un autre transducteur.

Les sources sélectionnées dans la boîte de dialogue Configuration de la source réseau activeront les faisceaux et les données de lecture numériques pour les affichages Sonar 2D, les vues latérales et les vues vers le bas. Il est aussi important de tenir compte de ce qui suit :

Imagerie Latérale et vers le bas	<p>Si un transducteur de vue latérale est branché à la tête de commande, il sera automatiquement sélectionné comme source de vue latérale et vue vers le bas.</p> <p>Vous pouvez aussi utiliser le transducteur 360 Imaging pour les données de faisceau de vue latérale destinées aux affichages, mais l'AS 360 doit être sélectionné depuis la boîte de dialogue de configuration de la source réseau pour cette configuration [consultez Sélectionner les sources de température et les faisceaux dans cette section].</p>
Disponibilité du faisceau	<p>La disponibilité des faisceaux dépend du type de transducteur qui est branché à la tête de commande et à votre modèle Humminbird. Si un transducteur connecté n'est pas affiché dans la boîte de dialogue du réglage des sources réseau, sélectionnez le Menu principal > Onglet sonar > Sélection du transducteur ou Transducteur connecté, et définissez le type de transducteur.</p>

 **REMARQUE :** Si la tête de commande n'arrive pas à afficher certaines fréquences à partir d'un transducteur du réseau, AUCUN n'apparaîtra dans la colonne de fréquence des faisceaux de la boîte de dialogue de configuration de la source réseau.

 **REMARQUE :** En cas de questions à propos des transducteurs compatibles avec votre tête de commande, visitez notre site Web à l'adresse humminbird.com ou communiquez avec le service à la clientèle Humminbird au numéro **1-800-633-1468**.

3 | Réglez la profondeur de déploiement [Système de déploiement de transducteur uniquement]

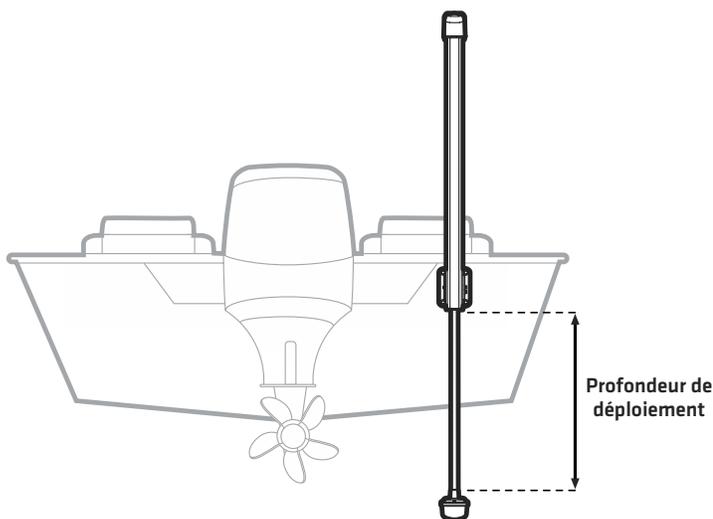
La nacelle du transducteur 360 Imaging doit être configurée de façon à se déployer au-delà de la coque et de tout ce qui pourrait bloquer les faisceaux.

REMARQUE : Si la profondeur de déploiement a été réglée pendant l'installation ou si vous disposez d'un montage sur propulseur électrique, vous pouvez ignorer cette étape.

1. **Menu principal :** Appuyez deux fois sur la touche MENU. Si le menu principal est déjà ouvert, passez à l'étape suivante.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Profondeur du 360.
3. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour régler le paramètre.

REMARQUE : Le paramètre Profondeur du 360 déploie le transducteur en incréments de 1 à 100 %, 100 % = 73,7 cm [29 po].

Déploiement du transducteur au-delà d'une obstruction de tout faisceau



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 entre 0 et 11 km/h [0 et 7 mi/h].

4 | Réglez l'alarme de rentrée 360 [Système de déploiement de transducteur uniquement]

La nacelle du transducteur 360 Imaging ne doit être utilisée que lorsque le bateau avance entre 0 et 11 km/h [0 et 7 mph]. Vous pouvez régler la tête de commande de façon à ce qu'elle émette une alarme à une vitesse spécifique. Si la vitesse pré-réglée est dépassée, une alerte s'affichera à l'écran indiquant de rentrer le transducteur.

1. À partir du menu principal, cliquez sur l'onglet Alarmes > Alarme de rentrée 360.
2. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour régler le paramètre.

5 | Réglez la vitesse de l'alerte de déploiement [Système de déploiement de transducteur uniquement]

Vous pouvez régler la tête de commande de façon à ce qu'elle vous avertisse du moment où le bateau avance à une vitesse optimale pour le 360 Imaging. Lorsque le bateau voyage à la vitesse pré-réglée, la tête de commande affiche une alerte à l'écran indiquant que vous pouvez déployer le transducteur.

1. À partir du menu principal, cliquez sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Vitesse de déploiement.
2. Enfoncez les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour ajuster la vitesse à laquelle la tête de commande affichera une alerte.
3. **Fermer :** Appuyez sur la touche QUITTER jusqu'à ce que le menu système se ferme.

METTRE 360 IMAGING EN MARCHÉ

Les options de menu permettant de démarrer et d'arrêter le dispositif dépendent du type de montage installé. Pour commencer à utiliser un transducteur 360 Imaging, reportez-vous aux sections suivantes.

- **Montage sur propulseur électrique** : lancer l'émission d'impulsions, arrêter l'émission d'impulsions
- **Système de déploiement du transducteur** : déployer, rétracter, régler la profondeur de deployment

MONTAGE SUR UN PROPULSEUR ÉLECTRIQUE

Observez les directives suivantes pour démarrer et arrêter l'émission d'impulsions avec le propulseur électrique 360 Imaging.

Démarrer l'émission d'impulsions

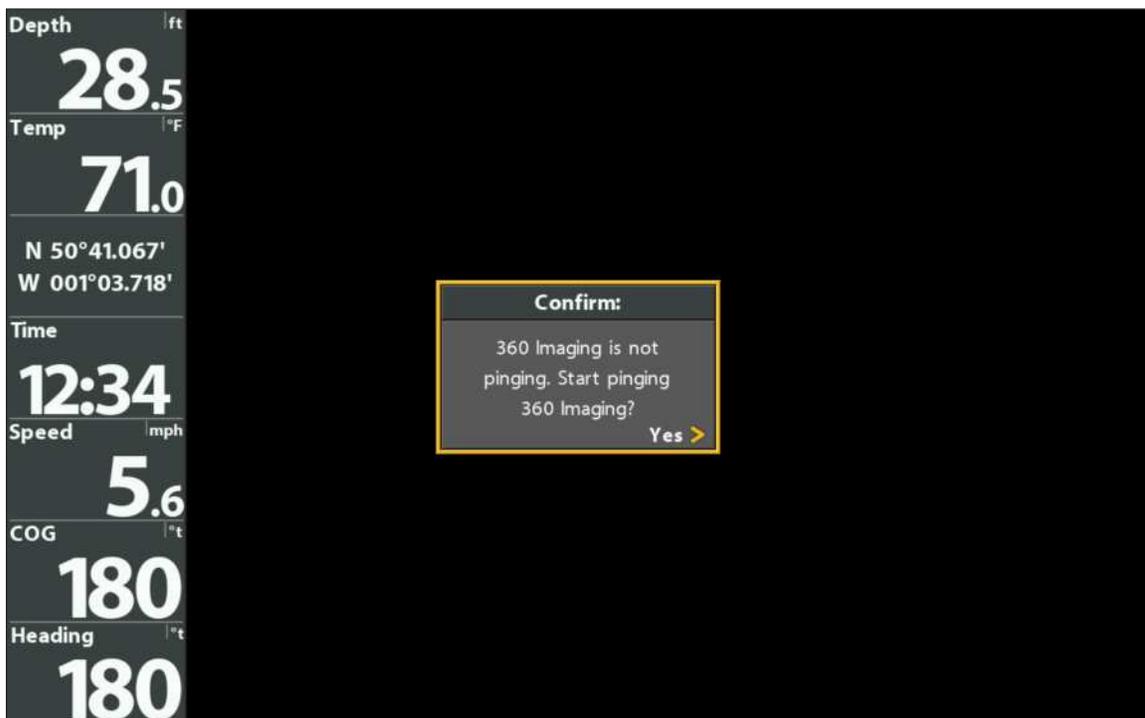
Si vous disposez d'un propulseur électrique 360 Imaging, la nacelle du transducteur se déploie dans l'eau avec le propulseur électrique. Vous pouvez alors démarrer l'émission d'impulsions depuis la vue à 360 ou depuis le système de menus.

Démarrer l'émission d'impulsions depuis une vue à 360

Lorsqu'une vue à 360 s'affiche pour la première fois à l'écran, la tête de commande fait apparaître à l'écran une alerte d'invitation à démarrer 360 Imaging.

1. Enfoncez la touche VUE jusqu'à ce que la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo s'affiche à l'écran.
2. Une alerte apparaîtra à l'écran. Appuyez sur la touche curseur DROITE pour démarrer 360 Imaging.

Démarrer l'émission d'impulsions depuis la vue à 360



Démarrer l'émission d'impulsions depuis le menu X-Press

1. Lorsqu'une vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo est affichée à l'écran, enfoncez la touche MENU une seule fois.
2. Sélectionnez Démarrer l'émission d'impulsions 360, puis appuyez sur la touche curseur DROITE.

Démarrer l'émission d'impulsions depuis le sous-menu de mise en marche

Vous pouvez également démarrer l'émission d'impulsions depuis le sous-menu de mise en marche.

1. Appuyez sur la touche MISE EN MARCHÉ.
2. Sélectionnez Émission d'impulsions 360, puis appuyez sur la touche curseur DROITE pour sélectionner Marche.

Arrêter l'émission d'impulsions

Il est important d'arrêter le transducteur d'émission d'impulsions 360 Imaging lorsqu'il n'est pas utilisé.

Arrêter l'émission d'impulsions depuis le menu X-Press

1. Lorsqu'une vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo est affichée à l'écran, enfoncez la touche MENU une seule fois.
2. Sélectionnez Arrêter l'émission d'impulsions 360, puis appuyez sur la touche curseur DROITE.

Arrêter l'émission d'impulsions depuis le sous-menu de mise en marche

1. Appuyez sur la touche MISE EN MARCHÉ.
2. Sélectionnez Émission d'impulsions 360, puis appuyez sur la touche curseur GAUCHE pour sélectionner Arrêt.

SYSTÈME DE DÉPLOIEMENT DE TRANSDUCTEUR

Utilisez les instructions suivantes pour déployer et rétracter le système de déploiement du transducteur 360 Imaging.

Déployez le transducteur

La nacelle de transducteur peut être déployé à partir qui se trouve dans le système de menu ou dans la vue à 360 ou partir du système de déploiement du transducteur. Le transducteur se déploiera selon la configuration de la profondeur du 360 (consultez *Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging : Réglez la profondeur de déploiement*).

Déployez à partir du menu principal

1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Déployer le sonar 360.
3. Enfoncez la touche curseur de DROITE pour déployer le transducteur.

Déployez à partir d'une vue à 360

Lorsqu'une vue à 360 s'affiche à l'écran, la tête de commande fait apparaître une alerte de déploiement.

1. Enfoncez la touche VUE jusqu'à ce que la vue à 360 ou une vue 360 Imaging combo s'affiche à l'écran.
2. Une alerte apparaîtra à l'écran. Enfoncez la touche curseur de DROITE pour déployer le transducteur.

Déploiement à partir de la vue à 360



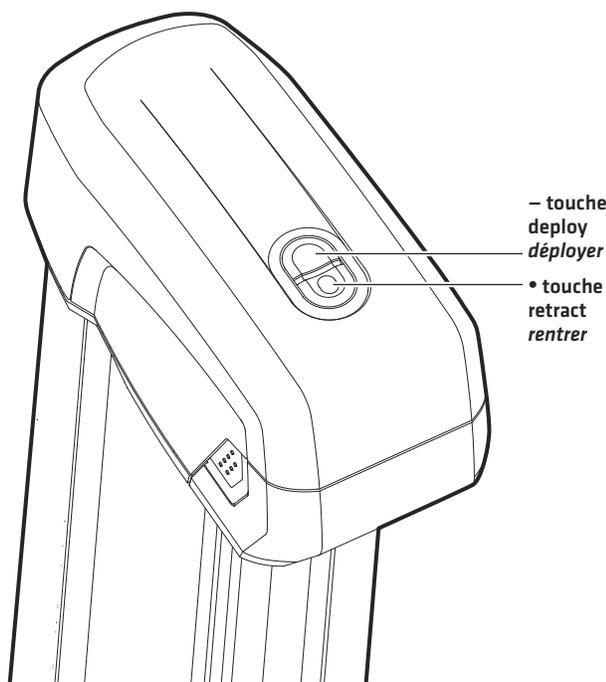
Déployez à partir du système de déploiement de transducteur

1. Sur le système de déploiement du transducteur, enfoncez la touche — et maintenez-la. Relâchez la touche lorsque la nacelle du transducteur a atteint la profondeur désirée.



REMARQUE : La profondeur réglée manuellement à partir de la touche— du système de déploiement du transducteur mettra automatiquement à jour la configuration de l'option de menu Profondeur du 360 [consultez **Réglage de la profondeur de déploiement**].

Utilisation des touches du système de déploiement du transducteur



Rentrez le transducteur

La nacelle de transducteur peut être rentrée à partir de la tête de commande ou du système de déploiement du transducteur. Consultez les instructions ci-dessous pour connaître les différentes options qui s'offrent à vous.

Rentrez à partir du menu principal

1. **Menu principal :** Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Rentrer le sonar 360.
3. Enfoncez la touche curseur de DROITE pour rentrer le transducteur.

Rentrez à partir d'une vue à 360

1. **Menu X-Press :** Avec la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Rétracter et appuyez sur la touche curseur de DROITE.

Rentrez à partir du système de déploiement de transducteur

1. Sur le système de déploiement du transducteur, enfoncez la touche ● et maintenez-la. Relâchez la touche dès que la nacelle est rangée.



REMARQUE : Si vous tournez la tête de commande, le transducteur se rentrera après environ 30 secondes. Si le transducteur 360 Imaging est sur réseau Ethernet, toutes les têtes de commande doivent être alimentées avant que le transducteur soit rentré. Si une autre tête de commande du réseau l'utilise, le transducteur ne se rentrera pas. Pour couper l'alimentation au système de déploiement du transducteur, consultez la section **Extinction** de l'appareil.

Réglez la profondeur du déploiement

Si vous devez régler la profondeur du déploiement, vous pouvez accéder à l'option de menu Profondeur du 360 du menu principal. Vous pouvez également ajuster la profondeur à partir du système de déploiement de transducteur.

Réglez la profondeur de déploiement à partir de la tête de commande

La nacelle du transducteur 360 Imaging doit être configurée de façon à se déployer au-delà de la coque et de tout ce qui pourrait bloquer les faisceaux.

1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Profondeur du 360.
3. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour régler le paramètre.



REMARQUE : Le paramètre Profondeur du 360 déploie le transducteur en incréments de 1 à 100 %, 100 % = 73,7 cm (29 po).

4. **Fermer** : Appuyez sur la touche QUITTER jusqu'à ce que le menu système se ferme.

Vous pouvez également ajuster la profondeur de déploiement à partir du système de déploiement de transducteur

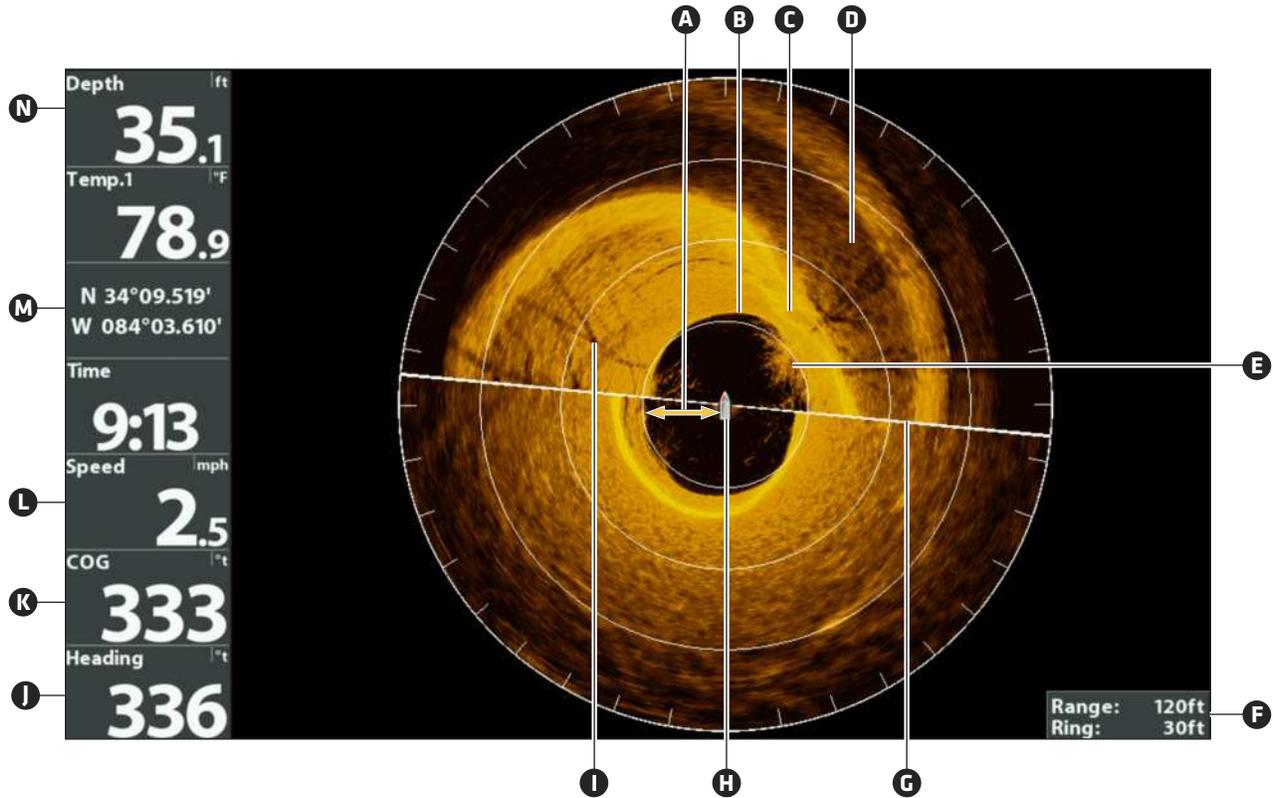
1. Sur le système de déploiement du transducteur, enfoncez la touche — et maintenez-la pour abaisser la nacelle, ou appuyez sur la touche ● pour la relever. Relâchez la touche lorsque la nacelle du transducteur a atteint la profondeur désirée.



REMARQUE : La profondeur réglée manuellement à partir du système de déploiement du transducteur mettra automatiquement à jour la configuration de l'option de menu Profondeur du 360.

CE QUI APPARAÎT À L'ÉCRAN DU 360 IMAGING

L'option 360 Imaging utilise son transducteur unique pour vous permettre une vue non obstruée des eaux autour de votre bateau aussi bien qu'en dessous. Ultraprécis, les faisceaux haute définition produisent les données sonar détaillées que vous voyez à l'écran. 360 Imaging révèle un éventail de caractéristiques reconnaissables afin que vous puissiez interpréter la structure et les contours du fond marin, notamment les éléments que vous apercevez dans cette illustration.



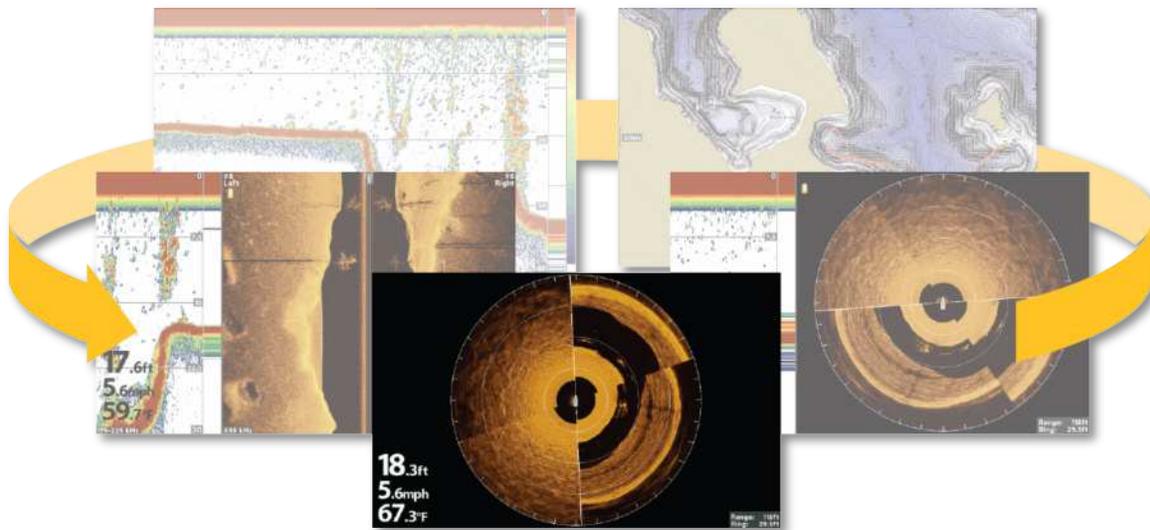
- A** **Colonne d'eau** : Indique à tout instant la profondeur relative de l'eau sous le bateau. Les variations dans la largeur de la colonne d'eau montrent les variations dans la distance séparant le bateau du fond, lorsque celui-ci est en mouvement.
- B** **Retour du fond**
- C** **Changements dans la topographie [partie éclairée]** : La partie éclairée de l'écran montre où le faisceau frappe le fond dur ou un terrain ascendant.
- D** **Changements dans la topographie [partie foncée]** : La partie foncée de l'écran indique un fond meuble (sable, boue) ou un terrain descendant.
- E** **Des bandes blanches** pourraient indiquer des poissons, tandis qu'une **zone brouillée** pourrait indiquer un banc de poissons.
- F** La **portée** est le réglage à 360 et l'**anneau** est la distance entre chaque anneau de portée à l'écran. Consultez **Changement de la vitesse et de la portée du balayage** pour de plus amples détails.
- G** **Ligne de balayage** : À mesure que la ligne de balayage pivote sur la vue, elle révèle les retours de sonar transmis par les faisceaux du 360 Imaging.
- H** **Icône de bateau** : L'icône de bateau peut être cachée ou visible. Consultez **Changement des réglages d'affichage de la vue à 360**.
- I** **Structure** : Possible végétation où pourraient se cacher les poissons.
- J** **Cap** : Le cap se mesure en degrés à partir du Nord, où le nord est à 000°, l'est à 090°, le sud à 180° et l'ouest à 270°. **[Capteur de cap requis]**
- K** **Route** : La route est la direction actuelle suivie par le bateau, mesurée en degrés à partir du Nord, le nord étant à 000°, l'est à 090°, le sud à 180° et l'ouest à 270°. **[GPS requis]**
- L** **Vitesse** : Mesure la progression du bateau sur une distance donnée **[GPS requis]**.
- M** **Position** : L'emplacement - longitude et latitude - actuel du bateau déterminé par le GPS.
- N** **Profondeur** : La profondeur de l'eau tel qu'indiquée par un autre transducteur raccordé [consultez **Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging**].

VUES

Lorsque le transducteur 360 Imaging est placé sur la tête de commande, la vue à 360 est ajoutée à la vue rotation.

REMARQUE : Les vues disponibles dépendent de votre modèle de tête de commande et des faisceaux que vous avez choisis dans la boîte de dialogue Configuration de la source réseau. Consultez la section **Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging** pour de plus amples détails.

Vue rotation



Affichage suivant : Appuyez sur la touche VUE pour passer à la vue suivante suivant dans la rotation des vues. Appuyez de façon répétée sur la touche VUE jusqu'à ce que l'affichage que vous voulez utiliser soit visible à l'écran.



Affichage précédent : Appuyez sur la touche QUITTER pour voir la vue précédente dans la rotation des vues. Appuyez de façon répétée sur la touche QUITTER jusqu'à ce que l'affichage que vous voulez utiliser soit visible à l'écran.



Sauvegarder un affichage : Appuyez et maintenez une touche VOIR LE PRÉRÉGLAGE pour sauvegarder un raccourci sur l'affichage à l'écran. Vous pouvez enregistrer un affichage par touche VOIR LE PRÉRÉGLAGE. Appuyez à tout moment sur la touche VOIR LE PRÉRÉGLAGE pour revenir rapidement à l'affichage.

Menu Vues X-Press : Enfoncez la touche vue et maintenez-la. Utilisez la touche curseur pour choisir une catégorie de vue (Sonar, Carte, Système, NMEA2000, Radar) et une vue.

Le menu Vues X-Press vous permet un accès rapide à une vue plutôt que d'avoir à défiler avec la rotation de vue.

Menu Vues X-Press



Vue à 360

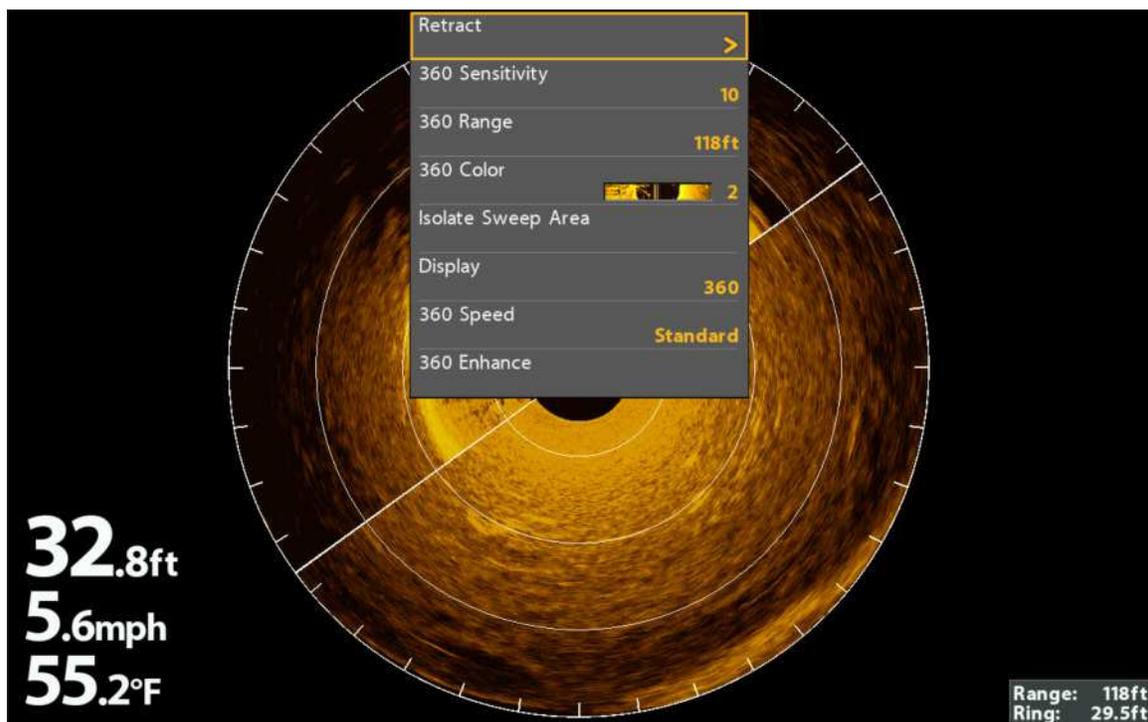
La vue à 360 vous permet de voir les données du 360 Imaging en plein écran.

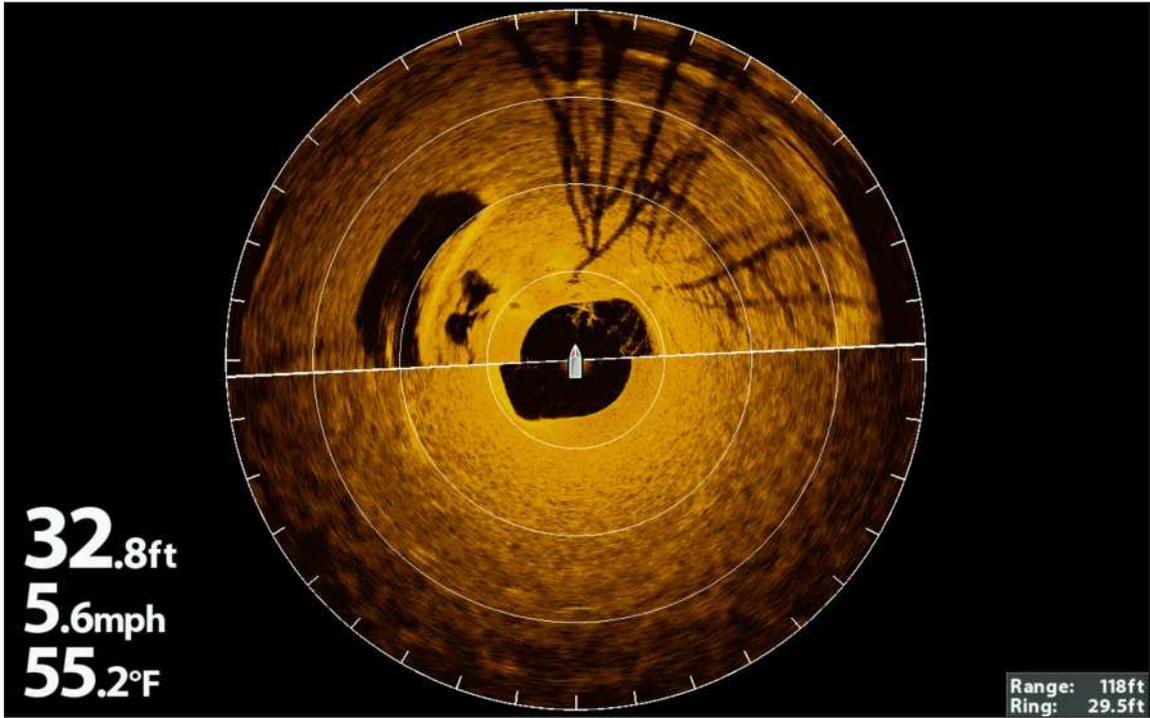
Menu 360 X-Press	Appuyez une fois sur la toucheMENU. Le menu X-Press vous permet de rétracter le transducteur ou d'arrêter l'émission d'impulsions, de régler la gamme du faisceau, de changer de couleur, d'isoler la zone de balayage, et d'améliorer l'affichage.
Curseur et zoom	Utilisez la touche curseur pour afficher le curseur et le passer sur un retour de sonar. Appuyez sur la touche +ZOOM pour agrandir la vue. Pour retirer le curseur, appuyez sur la touche QUITTER. Consultez Agrandir une zone de vue (Zoom) pour de plus amples détails.
Marquer et afficher les points de cheminement	Vous pouvez marquer et afficher les points de cheminement sur la vue à 360. Consultez la section Marquer et afficher les points de cheminement .
Relevés numériques	Les données de lecture numérique peuvent être superposées ou affichées dans des encadrés sur les vues. Pour modifier les relevés affichés dans la vue à 360, sélectionnez le menu principal > onglet Réglage > Sélection des lectures. Utilisez la touche curseur pour sélectionner une position de relevé et choisir l'information qui s'affichera dans chaque fenêtre de relevé numérique.



REMARQUE : Les relevés numériques peuvent changer en fonction de la vue sélectionnée, des accessoires reliés et de la navigation ou non de la tête de commande. Pour plus de détails, consultez le guide d'utilisation de la tête de commande et le Guide résumé d'utilisation.

Vue à 360 avec menu X-Press



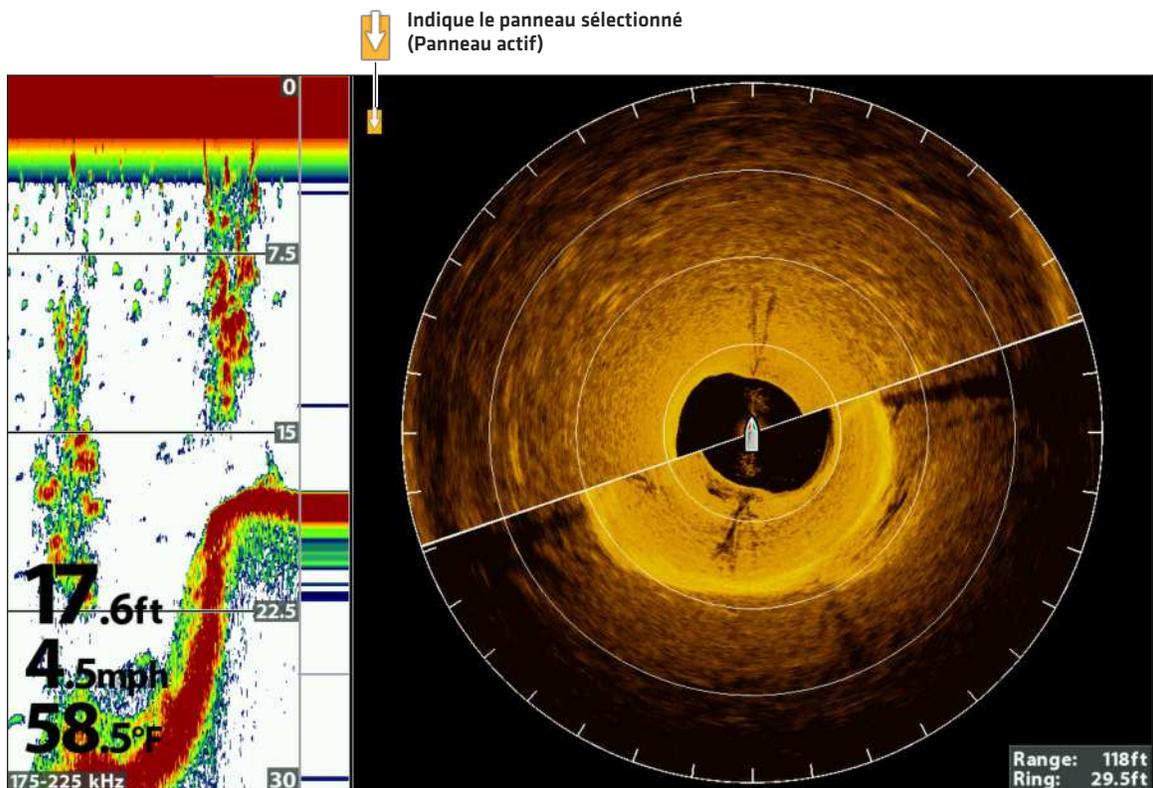


Vue combinée à 360/sonar

La vue combinée à 360/sonar affiche des informations sur le sonar et sur 360 Imaging dans un écran divisé, où la vue sonar s'affiche à gauche et la vue à 360 s'affiche à droite.

Zone active	La flèche indique la zone active de l'écran. Appuyez une fois sur la touche MENU et sélectionnez Zone active depuis le menu X-Press Choisissez Droite ou Gauche pour définir la zone d'écran active.
Menu X-Press	Une fois la zone active configurée, appuyez une fois sur la touche MENU pour accéder au menu X-Press. Le menu X-Press offre diverses options en regard de la vue active.
Sonar	Utilisez la vue 2D Sonar traditionnelle avec la vue à 360 pour maximiser vos données sonar. Pour consulter les retours bruts sur la vue Sonar, sélectionnez le menu principal > onglet Sonar > SwitchFire > ModeMax. Pour améliorer la vue à 360, sélectionnez le menu X-Press > Améliorer 360.

Vue combinée à 360/sonar

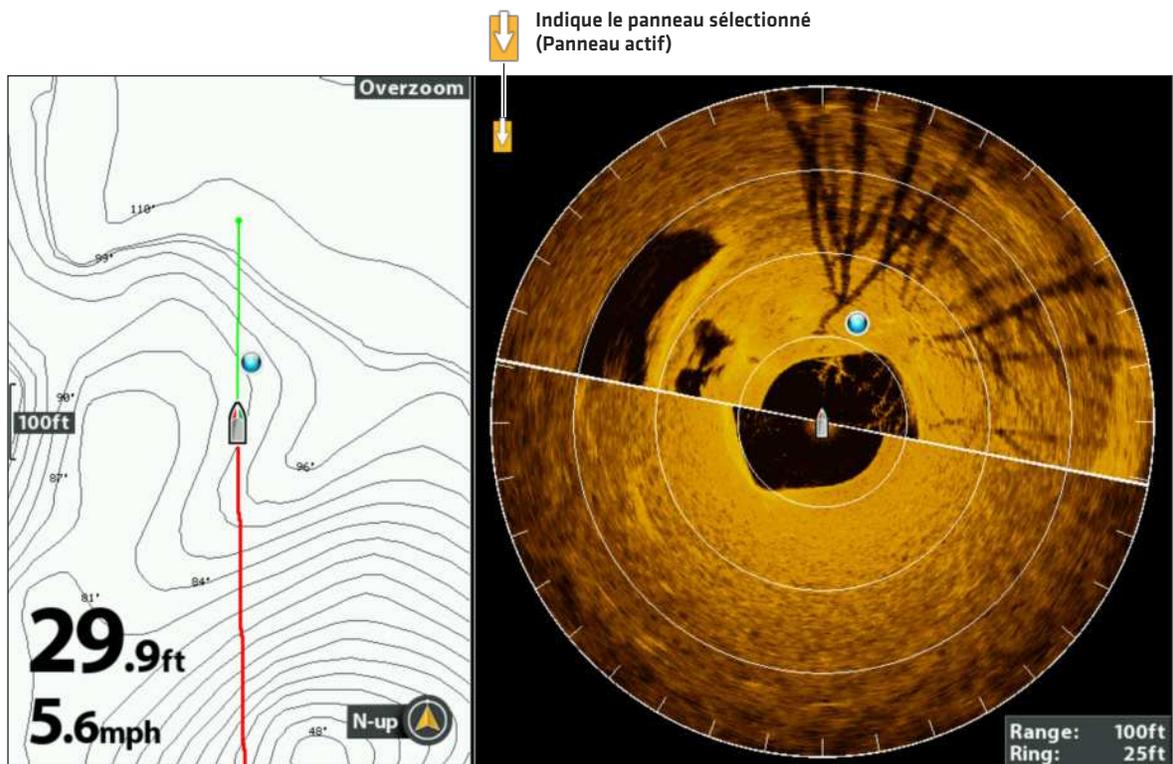


Vue combinée à 360/cartographique

La vue combinée à 360/cartographique affiche l'information cartographique et l'information sonar 360 Imaging dans un écran divisé, où la vue cartographique s'affiche à gauche, tandis que la vue à 360 s'affiche à droite.

Zone d'écran active	La flèche indique la zone active de l'écran. Appuyez une fois sur la touche MENU et sélectionnez Zone active depuis le menu X-Press Choisissez Droite ou Gauche pour définir la zone d'écran active.
Menu X-Press	Une fois la zone active configurée, appuyez une fois sur la touche MENU pour accéder au menu X-Press. Le menu X-Press offre diverses options en regard de la vue active.
Navigation	Utilisez la vue Cartographique avec la vue à 360 pour déterminer la position des structures et des poissons. Pour marquer les points de cheminement sur la vue à 360, consultez la section <i>Marquer et afficher les points de cheminement</i> .

Vue combinée à 360/sonar



Vue latérale

Si un transducteur 360 Imaging ou un transducteur Side Imaging est branché à la tête de commande, la vue Side Imaging s'affichera dans la vue Rotation. Il est aussi important de tenir compte de ce qui suit :

SI Source	Si un transducteur Side Imaging est branché à la tête de commande, il sera automatiquement sélectionné comme source de vue latérale. Vous pouvez aussi utiliser le transducteur 360 Imaging pour les données de faisceau de vue latérale et de vue vers le bas, mais l'AS 360 doit être sélectionné depuis la boîte de dialogue Network Source Setup pour cette configuration [consultez <i>Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging</i>].
Démarrer Side Imaging	Si vous utilisez le transducteur 360 Imaging en tant que source Side Imaging, il doit soit être déployé, soit émettre des impulsions, selon le type de montage installé. Système de déploiement du transducteur : Sélectionnez Menu principal > onglet Accessoires > Déployer 360 Sonar. Montage sur propulseur électrique : Appuyez sur la touche MISE EN MARCHÉ. Sélectionnez Émission d'impulsions 360 > Marche.
Portée SI et Portée 360	Si le transducteur 360 Imaging fournit des données pour les vues latérales, le réglage de la portée du 360 et celui de la portée du SI seront partagés. Lorsque vous modifiez le réglage de la portée du 360, le réglage de la portée du SI est également modifié et vice versa.
Pour de plus amples détails	Consultez le guide d'utilisation de la tête de commande et le Guide résumé d'utilisation pour de plus amples détails sur la vue latérale. Ces manuels sont compris avec votre tête de commande, mais vous pouvez également les télécharger depuis notre site Web à l'adresse humminbird.com .



REMARQUE : Le transducteur 360 Imaging fournit les données nécessaires à la vue à 360 OU à la vue latérale. Ces vues ne peuvent pas être affichées simultanément si elles partagent le transducteur 360 Imaging dans un réseau Ethernet à multiples têtes de commande.

Pour utiliser la vue latérale sur l'une des têtes de commande et la vue à 360 sur l'autre, vous devrez sélectionner un transducteur de vue latérale séparé comme source de vue latérale. Consultez *Configuration du réseau et des alarmes 360 Imaging* pour de plus amples détails sur les sources de sélection du sonar.

Vue latérale avec AS 360 sélectionné comme source SI



L'icône 360 indique que les données du faisceau de la vue latérale sont sondées à partir du transducteur 360 Imaging. Si l'écran n'affiche pas l'icône 360, c'est qu'un transducteur de vue latérale fournit les données de faisceau pour la vue latérale.

CHANGEMENT DES RÉGLAGES DE L'ÉCRAN DE VUE À 360

Conformez-vous aux instructions ci-dessous pour modifier la façon dont la vue à 360 s'affiche.

Changement des réglages de l'écran

1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360.
3. Utilisez la touche curseur pour sélectionner une option à partir du sous-menu et enfoncez les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour modifier le paramètre de menu comme suit :

Calque de portée 360	Cliquez sur On pour afficher les anneaux de portée à l'écran ou cliquez sur Off pour les masquer.
Compensation du cap 360	Si la position des objets à l'écran diffère légèrement de ce que vous observez autour de vous, utilisez cette option de menu pour faire pivoter l'écran et ajuster l'alignement. Pour plus d'informations, reportez-vous au guide d'installation de votre 360 Imaging.
Icône bateau 360	Cliquez sur On pour afficher l'icône du bateau ou sur Off pour le masquer.
Navigation à 360	Pour marquer et afficher les points de cheminement sur la vue 360, sélectionnez Activée. Consultez la section Marquer et afficher les points de cheminement pour plus de détails.
Compensation 360	L'icône Compensation 360 représente l'emplacement de l'installation sur le capteur du récepteur/cap du GPS. Ajustez le réglage afin de faire correspondre la distance entre le transducteur 360 Imaging et le capteur du récepteur/cap du GPS. Pour plus d'informations, reportez-vous au guide d'installation de votre 360 Imaging.

4. **Fermer** : Appuyez sur la touche QUITTER jusqu'à ce que le menu système se ferme.

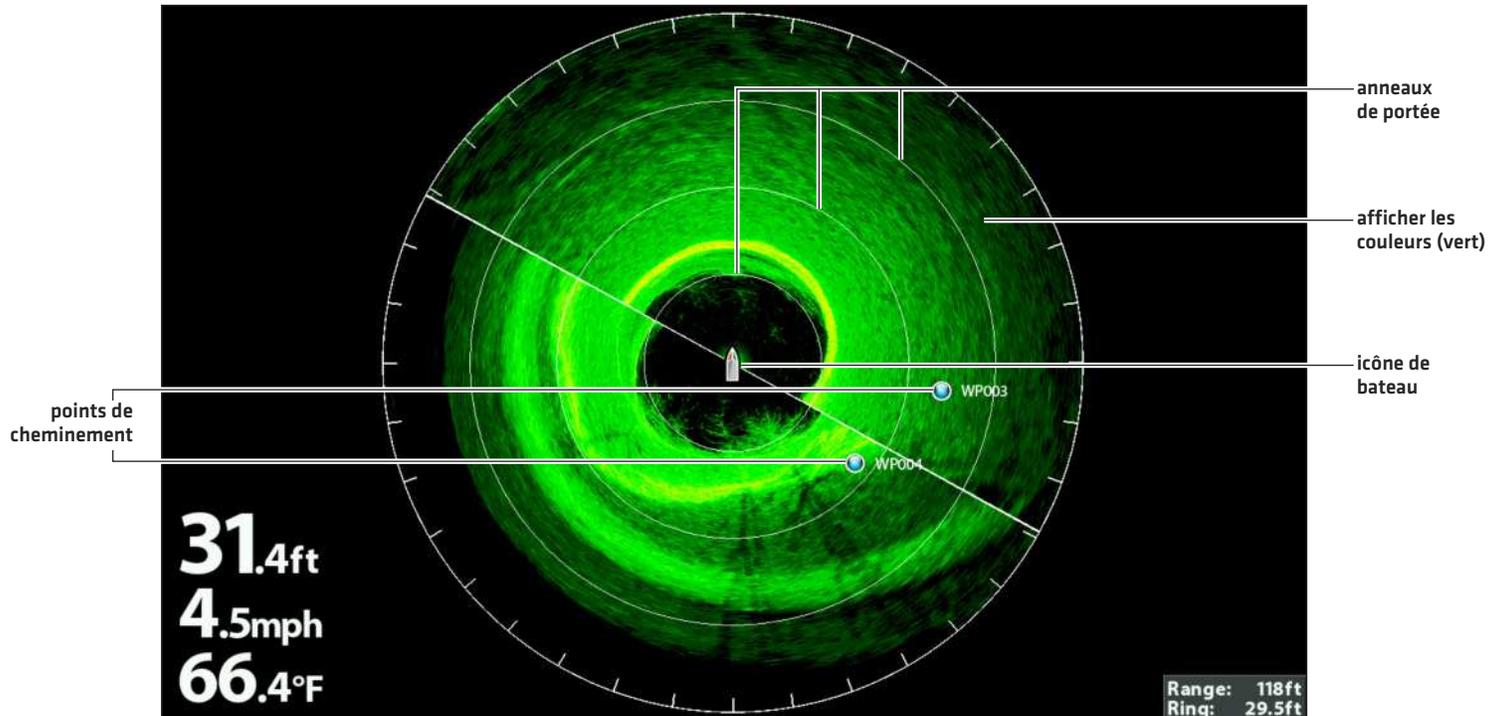
Changement la couleur de la vue

Le menu X-Press 360 Imaging permet de rapidement changer la palette de couleurs d'affichage pendant que vous pêchez.

1. **Menu X-Press** : Alors qu'une vue de 360 Imaging est affichée à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Couleurs de 360.
3. Appuyez sur les touches de curseur DROITE ou GAUCHE pour sélectionner une palette.
4. **Fermer** : Appuyez sur la touche QUITTER.

 **REMARQUE** : La palette que vous choisissez sera appliquée à toutes les 360 vues dans la rotation de la vue.

Changement des réglages de l'écran



AMÉLIORATION DE LA VUE À 360

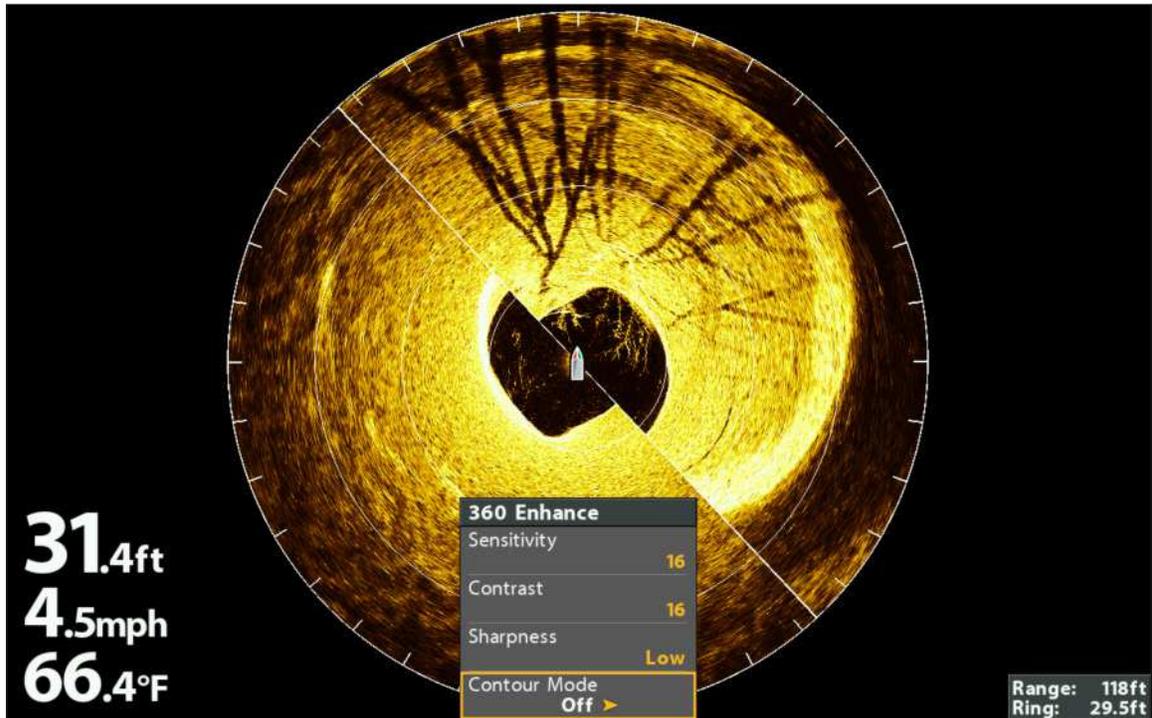
Cette option vous permet de régler la vue à 360 dans quatre catégories : sensibilité, contraste, précision et mode contour. L'affichage sera mis à jour en ajustant chacune des catégories.

Ajustez les réglages d'amélioration de la vue à 360

1. **Menu X-Press** : Avec la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Améliorer 360.
3. Utilisez la touche curseur pour sélectionner et régler les paramètres suivants :

Sensibilité	Contrôle le niveau de détail affiché à l'écran. Lorsque vous pêchez en eau très claire ou très profonde, une augmentation de la sensibilité permet d'afficher des retours plus faibles qui pourraient être intéressants. Diminuez la sensibilité pour supprimer de l'écran l'encombrement que l'on retrouve parfois dans l'eau boueuse ou trouble.
Contraste	Accentue les parties claires et foncées des données 360 Imaging pour offrir une meilleure définition.
Précision	Filtre l'affichage et accentue les bords des données de 360 Imaging.
Mode Contour	<p>Contrôle la façon dont la colonne d'eau s'affiche à l'écran.</p> <p>Lorsque le mode Contour est désactivé, la colonne d'eau s'affiche à l'écran. L'emplacement d'une cible à l'écran est basé sur la portée oblique par rapport à la cible.</p> <p>Lorsque le mode Contour est activé, la colonne d'eau disparaît de l'écran, ce qui permet d'afficher les cibles et leurs distances horizontales linéaires. L'emplacement d'une cible peut être plus facile à interpréter si la colonne d'eau a été désactivée.</p>

Réglage des paramètres d'amélioration de la vue à 360



REMARQUE : Les éléments sensibilité et contraste affichés dans l'illustration ci-dessus sont réglés à un paramètre élevé. Le réglage de sensibilité élevée affiche des retours plus faibles à l'écran et le réglage du contraste affiche une définition accrue entre les retours des zones lumineuses et sombres.

ZOOM AVANT/ARRIÈRE

Les touches **ZOOM** vous permettent de visualiser l'affichage 360 pour qu'il apparaisse plus proche ou plus lointain. Vous pouvez également agrandir ou diminuer la zone sélectionnée selon la position du curseur.

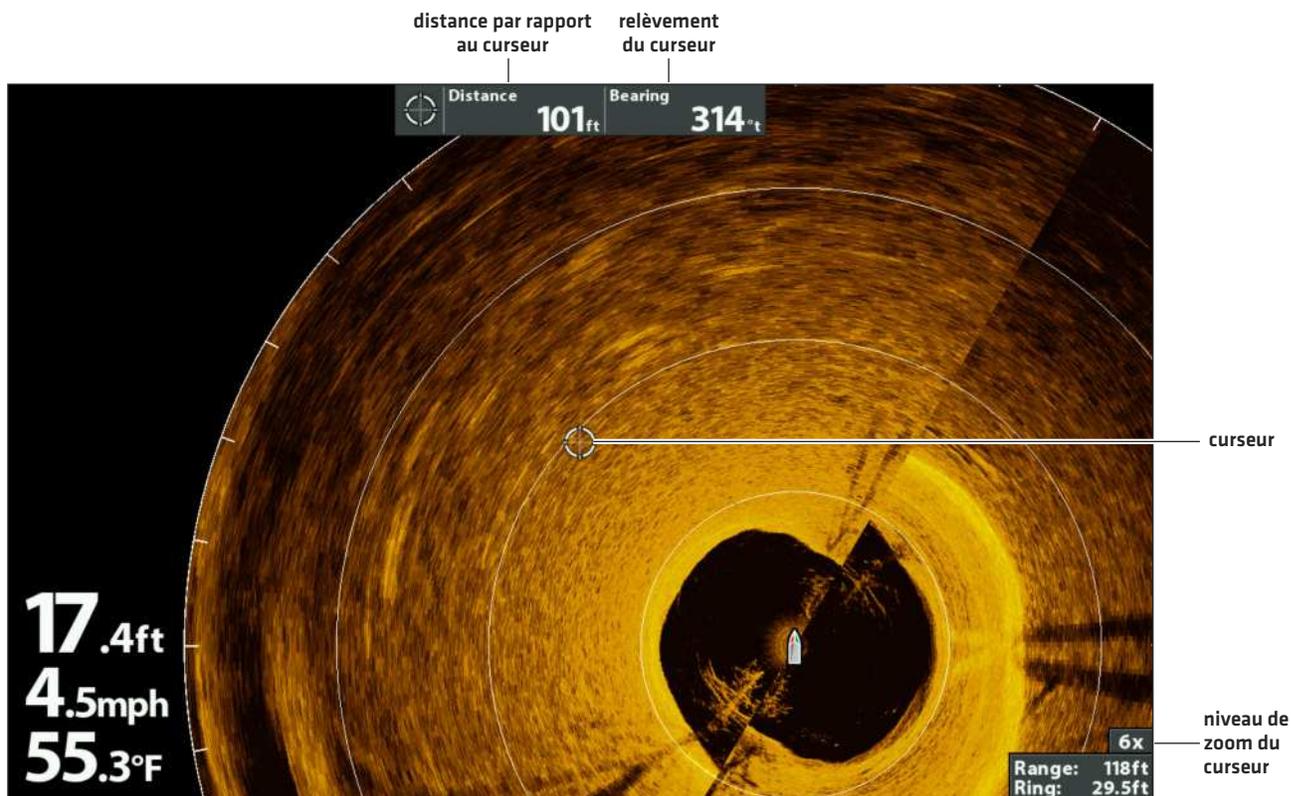
Zoom

1. Affichez la vue 360 à l'écran.
2. **Zoom avant** : Appuyez sur la touche + ZOOM.
Zoom arrière : Appuyez sur la touche – ZOOM.

Sélection et Zoom

1. Utilisez la touche Curseur pour déplacer le curseur vers une position de la vue à 360.
2. **Zoom avant** : Appuyez sur la touche + ZOOM.
Zoom arrière : Appuyez sur la touche – ZOOM.
3. **Fermer** : Pour retirer le curseur, appuyez sur la touche QUITTER.

Utilisation du curseur et des touches ZOOM sur la vue à 360

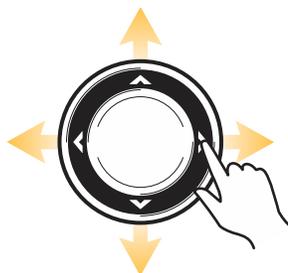


ZOOM avant



ZOOM arrière

OU



Déplacer le curseur



ZOOM avant



Retirer le curseur

CHANGEMENT DE LA VITESSE ET DE LA PORTÉE DU BALAYAGE

Les options de menu 360 Imaging vous permettent de modifier la portée et la vitesse du balayage. Les réglages que vous utilisez influenceront la rapidité à laquelle l'écran s'actualisera et la quantité de détails qui s'afficheront.

Changement de la vitesse du balayage

L'option de menu Vitesse du 360 vous permet d'ajuster la vitesse du balayage. Lorsque la vitesse de balayage est réduite, un plus grand nombre de détails apparaît à l'écran. Lorsqu'elle est plus rapide, l'écran affiche davantage d'informations, mais elles sont moins détaillées, tel qu'illustré.

1. **Menu X-Press** : Avec la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Vitesse du 360.
3. Appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour choisir une vitesse de balayage.

Changement de la portée de la vue à 360

L'option de menu Portée du 360 contrôle la distance à laquelle les faisceaux du 360 Imaging sonderont. Choisissez un chiffre de portée plus bas pour vous concentrer sur une distance plus courte de colonne d'eau et voir plus de détails à l'écran. Choisissez un chiffre de portée plus élevé pour voir plus loin dans l'eau et avoir un survol des détails à l'écran. Pour une performance optimale, sélectionnez 240 pieds [73 m].

1. **Menu X-Press** : Avec la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Portée du 360.
3. Appuyez sur les touches curseur DROITE ou GAUCHE pour régler la portée.



REMARQUE : Si le transducteur 360 Imaging fournit des données pour les vues latérales, le paramètre de portée 360 contrôlera le paramètre de portée SI.

ISOLATION D'UNE SECTION DU BALAYAGE

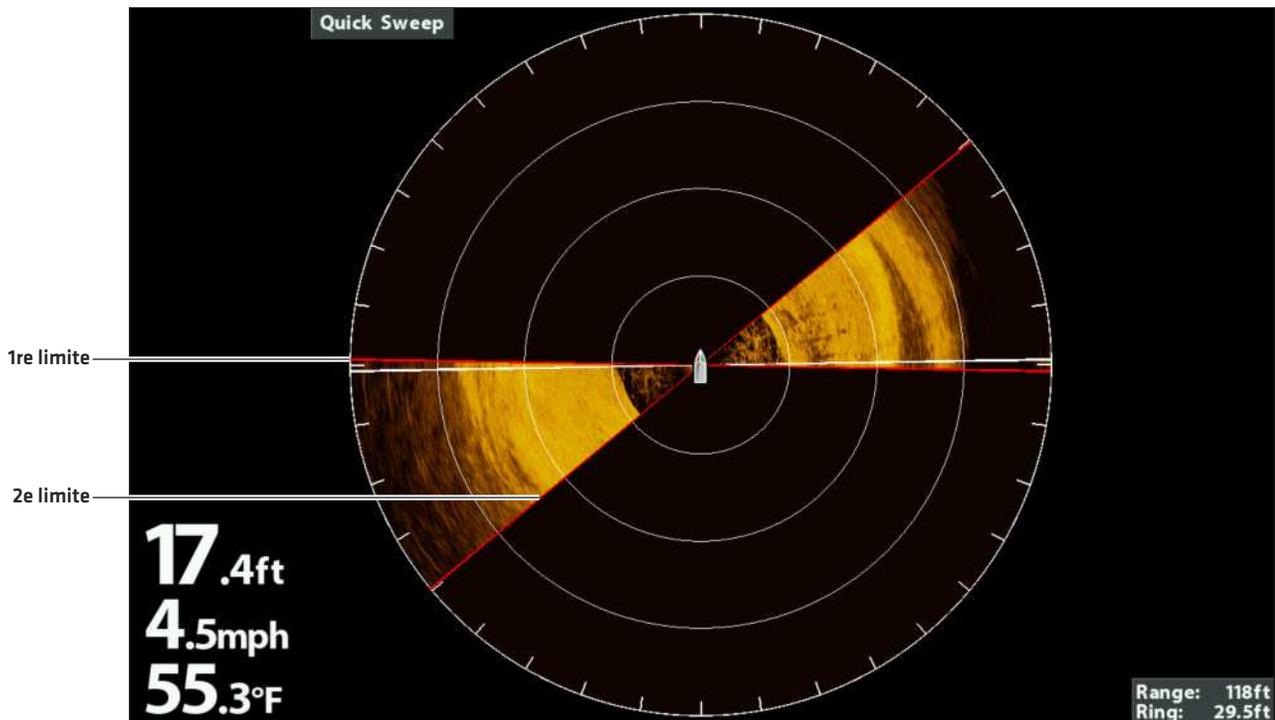
Plusieurs options s'offrent à vous si vous désirez vous concentrer sur une section du balayage. Vous pouvez régler l'angle de balayage et la section ou encore utiliser une section prédéfinie.

Activation du balayage rapide

Utilisez la fonction Balayage rapide pour une concentration rapide sur une section de la vue. Lorsque la section de balayage rapide est configurée, la vue complète à 360° continue de s'afficher à l'écran, mais le balayage ne couvre que l'angle que vous avez choisi.

1. **Réglage de la 1re limite** : Appuyez sur la touche CHECK/INFO.
2. **Réglage de la 2e limite** : Appuyez sur la touche CHECK/INFO.
3. **Revenir à un balayage à 360** : Appuyez sur la touche CHECK/INFO.

Sélection de la touche CHECK/INFO pour réglage de l'angle du balayage rapide



Réglage de la 1re limite



Réglage de la 2e limite

Isolation de la section de balayage

L'isolation de la section de balayage vous permet de vous concentrer sur le balayage d'une section de l'eau. La section de balayage peut être réglée de 10° à 360°, vous permettant ainsi de choisir le réglage qui vous convient le mieux.

1. **Menu X-Press** : Avec la vue à 360 ou la vue 360 Imaging combo à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez Isolement de la zone de recherche. Appuyez sur la touche curseur de droite.
3. La section de balayage peut être réglée comme suit :

Réglage de la position du balayage :

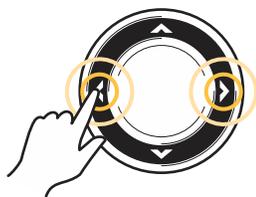
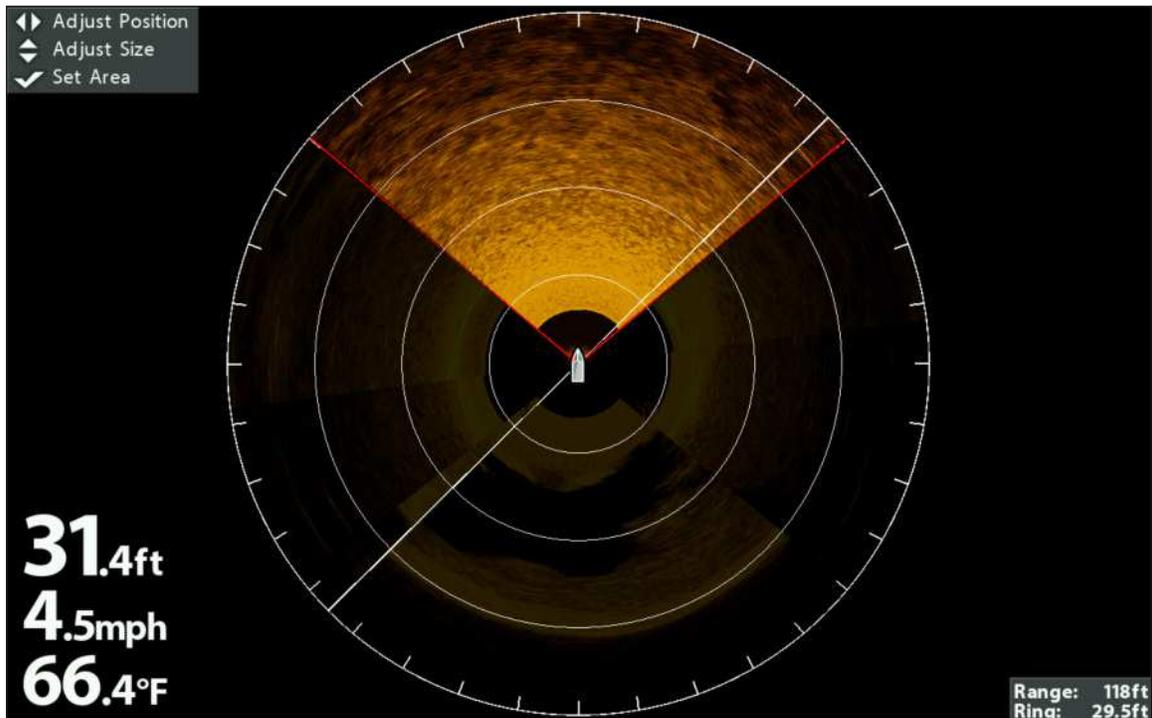
Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE.

Réglage de la taille du balayage :

Appuyez sur les touches curseurs VERS LE HAUT ou VERS LE BAS.

4. **Confirmez la sélection** : Appuyez sur la touche CHECK/INFO.
5. **Fermer** : Sélectionnez Revenir au balayage complet dans le menu X-Press pour reprendre le balayage complet.

Ajustement de la section de balayage isolée (entre les lignes rouges)



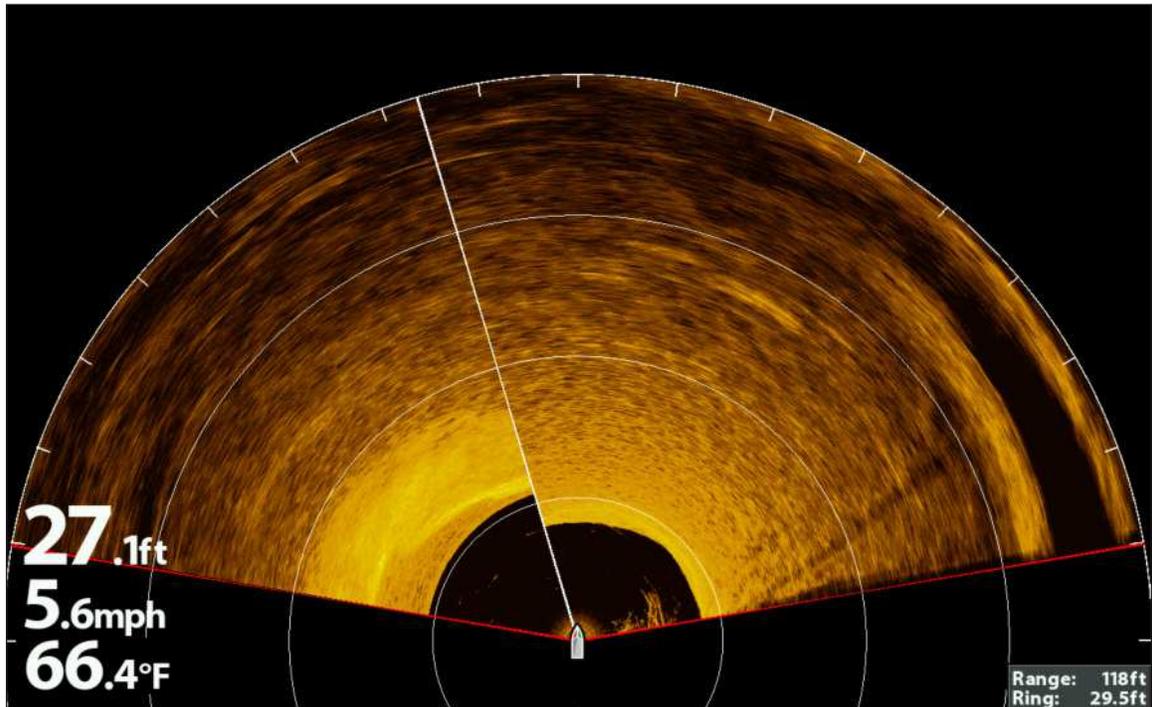
Réglage de la position
du balayage



Réglage de la taille
du balayage



Confirmez



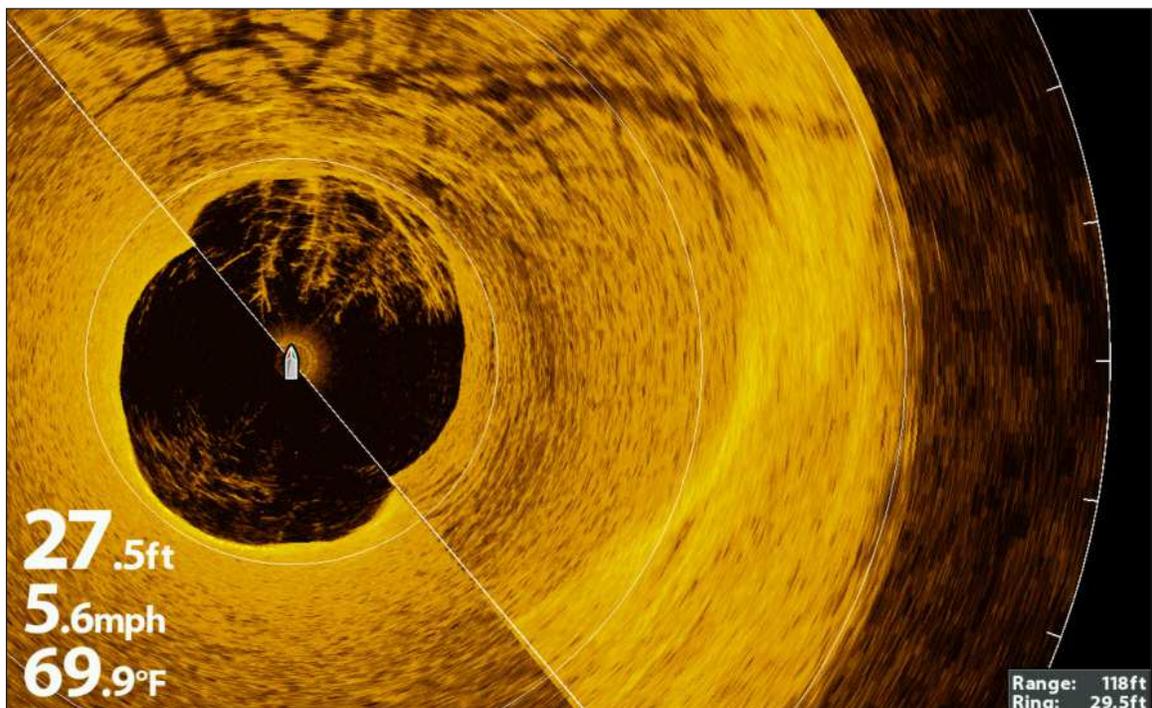
Sélection d'un écran prédéfini

Utilisez l'option de menu Affichage pour choisir une portion prédéfinie du balayage du transducteur 360 Imaging.

 **REMARQUE :** Si vous utilisez la fonction Isolement de la zone de recherche dans ce mode, la vue complète à 360 s'affichera.

1. **Menu X-Press :** Avec la vue à 360 à l'écran, appuyez une fois sur la touche MENU.
2. Sélection de l'écran.
3. Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour sélectionner une option d'affichage.

La vue à 360 avec la touche de DROITE sélectionnée dans les options du menu d'affichage



MARQUER ET AFFICHER LES POINTS DE CHEMINEMENT

Lorsque l'option de menu **Navigation à 360** est activée, vous pouvez utiliser les fonctions de navigation suivantes dans une vue 360 Imaging :

- **Affichez les points de cheminement** tels qu'ils sont marqués à l'écran. Les points de cheminement peuvent être marqués à la position du bateau ou à la position du curseur. Si la navigation à 360 est désactivée, vous pouvez marquer les points de cheminement, mais ils n'apparaîtront pas dans la vue à 360.
- **Dans la vue combinée à 360/cartographique**, vous pouvez voir où se trouve votre bateau en rapport à un point de cheminement de la vue cartographique et en rapport à la structure sous-marine de la vue à 360 [consultez la section **Vues** pour de plus amples détails].

Activez/désactivez la navigation dans les vues à 360

Activez l'option de menu **Navigation à 360** pour marquer et afficher les points de cheminement sur la vue à 360. Pour masquer les points de cheminement sur la vue à 360, sélectionnez Désactivée.

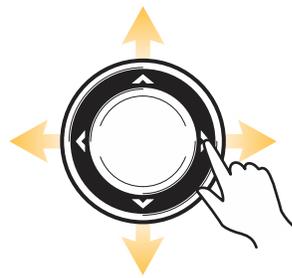
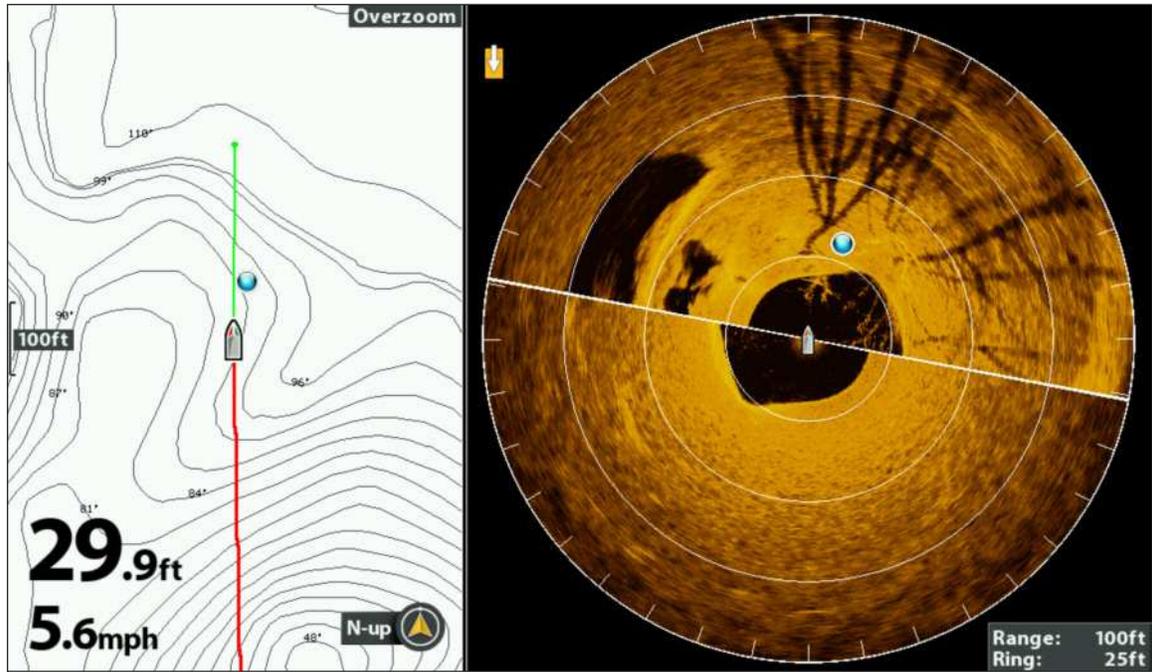
1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Cliquez sur l'onglet Accessoires > Réglages du sonar 360 > Navigation à 360.
3. Appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour choisir Activée ou Désactivée.



REMARQUE : Le capteur de cap/récepteur GPS doit être branché à la tête de commande pour que ces fonctions soient activées sur la vue à 360.

Activez la **navigation à 360** dans la vue combinée à 360/cartographique pour vous permettre de voir où se trouve votre bateau en rapport à la structure sous-marine.

Utilisation des points de cheminement marqués dans la vue à 360/l'affichage cartographique



Déplacer le curseur



Marquer un point
de cheminement



Lancer la navigation
(exclusif au mode d'affichage
Cartographique)



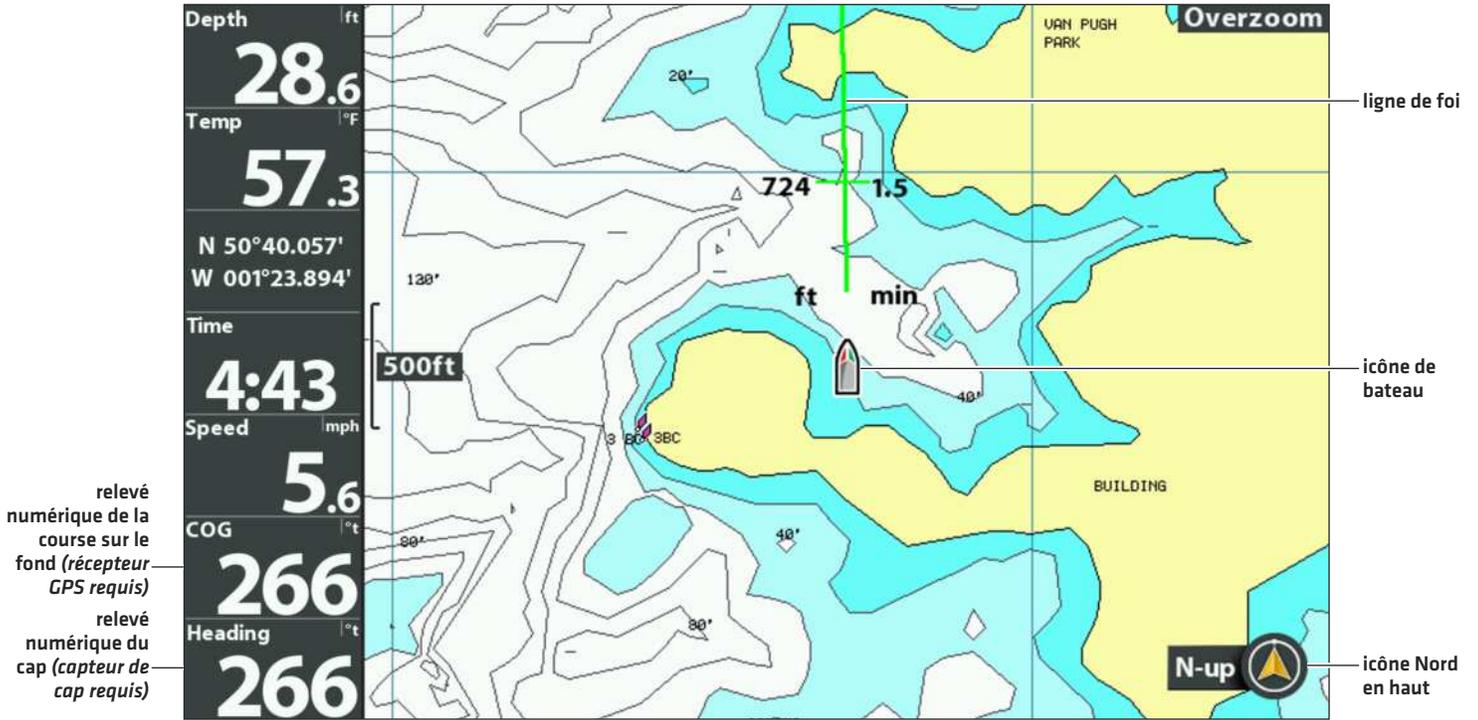
REMARQUE : Les vues disponibles dépendent de votre modèle de tête de commande Humminbird.

UTILISEZ LE CAPTEUR DE CAP/RÉCEPTEUR GPS AVEC LES VUES CARTOGRAPHIQUES

Lorsque le capteur de cap/récepteur GPS est branché à la tête de commande, non seulement les options de navigation du GPS et les vues cartographiques sont-elles activées, mais la tête de commande reçoit aussi les données de cap et options supplémentaires du capteur de cap.

Relevé numérique de cap	Pour ajouter le relevé numérique de cap à la vue cartographique ou à la vue Sonar, sélectionnez le menu principal > onglet Réglage > Sélection des lectures. Sélectionnez une position de relevé et appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour choisir le cap.
Compensation du cap	Pour régler le point zéro du capteur de cap, sélectionnez le menu principal > onglet Navigation > Compensation du cap. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour régler le paramètre. Consultez le Guide d'installation du 360 Imaging pour de plus amples détails.
Icône de bateau	Si un capteur de cap est branché, l'icône du bateau s'affichera toujours sous la forme d'un bateau. Il ne se transformera pas en cercle lorsque le bateau est stationnaire.
Ligne de foi	Si la ligne de foi est activée, elle s'étendra à partir de la roue de l'icône de bateau qui apparaît à l'écran. Pour activer la ligne de foi, sélectionnez le menu principal > onglet Navigation > Ligne de foi > On.
Icône Nord en haut	Si elle est activée, l'icône Nord en haut affiche la direction du nord vrai. L'icône affiche également l'orientation de la vue, et se transforme à mesure que l'orientation et la source de données changent. Pour afficher l'icône Nord en haut, sélectionnez le menu principal > onglet Cartographique > Indicateur Nord en haut > On. Consultez la section Changer l'orientation cartographique pour de plus amples détails.
Relevés numériques de tangage et de roulis	Pour ajouter le relevé numérique de tangage et de roulis à l'affichage cartographique ou à l'affichage Sonar, sélectionnez Menu principal > onglet Réglage > Sélection des lectures. Sélectionnez une position de lecture et appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour choisir Tangage. Répétez ces étapes et sélectionnez Roulis pour la prochaine position de lecture.

Vue cartographique avec capteur de cap/récepteur GPS fixé à la tête de commande



REMARQUE : Pour des détails complets sur les traceurs graphiques et la navigation, consultez votre guide d'utilisation de la tête de commande et votre guide de gestion des points de cheminement. Vous pouvez télécharger les manuels Humminbird à partir de notre site Web à humminbird.com.

MODIFIEZ L'ORIENTATION CARTOGRAPHIQUE

Vous pouvez modifier l'orientation de la vue cartographique. L'orientation cartographique est également influencée par le capteur de cap/récepteur GPS fixé à la tête de commande.

Nord en haut	Le Nord apparaît dans la partie supérieure de l'écran. Les objets situés au nord du bateau sont dessinés au-dessus du bateau.
Ligne de foi en haut	La ligne de foi actuelle du bateau pointe vers le haut et l'itinéraire tourne autour du bateau afin que le bateau pointe vers le haut à l'écran. C'est le capteur de cap branché à la tête de commande qui indique le cap. Si aucun capteur de cap n'est raccordé, le cap sera calculé à l'aide de la route vraie [COG] du récepteur GPS.
Route en haut	Durant une navigation, la route projetée s'affiche en haut de l'écran. Les objets situés devant le bateau sont dessinés au-dessus du bateau. Lorsque le bateau ne navigue pas, la référence de route suivie est fournie par un calcul COG [route sur le fond].

Sélectionnez l'orientation cartographique

1. **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU.
2. Sélectionnez l'onglet Cartographique > Orientation cartographique.
3. Appuyez sur les touches curseurs de DROITE ou de GAUCHE pour sélectionner la carte à afficher.

MISE À JOUR DU LOGICIEL

Configurez un compte en ligne sur humminbird.com afin de recevoir les plus récentes nouvelles et mises à jour logicielles d'Humminbird pour votre modèle Humminbird. Vous pouvez également télécharger HumminbirdPC à partir de votre compte, qui vous permet de gérer vos waypoints, itinéraires et pistes sur votre ordinateur personnel.



AVERTISSEMENT ! Humminbird réfute toute responsabilité en cas de perte de fichiers de données (points de cheminement, routes, itinéraires, groupes, captures, enregistrements, etc.) pouvant être causée par des dommages directs et indirects liés au logiciel ou aux composants physiques de l'appareil. Il est important de sauvegarder régulièrement les fichiers de données de votre tête de commande. Les fichiers de données doivent également être sauvegardés sur votre ordinateur avant de rétablir les paramètres par défaut de l'appareil ou de mettre à jour son logiciel. Consultez votre compte en ligne sur humminbird.com ainsi que le Guide de gestion des points de cheminement.

Matériel requis : Ordinateur personnel avec accès Internet, et une carte SD ou microSD formatée.

Mise à jour logicielle

1. Insérez une carte mémoire SD ou microSD formatée dans le lecteur de carte de votre ordinateur.
2. **Enregistrez votre système de Humminbird :** Ouvrez une session à humminbird.com. Cliquez sur Mon Humminbird. Configurez un nouveau compte ou démarrez une session sur votre compte actuel, puis ajoutez 360 Imaging à votre onglet Mon équipement.
3. **Pour télécharger :** sélectionnez la page Mon équipement. Les mises à jour logicielles disponibles sont répertoriées dans Téléchargements sous chaque produit enregistré.
 - Dans Téléchargements, cliquez sur le nom du fichier.
 - Lisez les directives de la boîte de dialogue et sélectionnez Télécharger.
 - Suivez les invites à l'écran pour sauvegarder le fichier du logiciel sur la carte microSD ou SD.
4. Installez la carte microSD ou SD avec le fichier logiciel mis à jour dans la fente SD de votre tête de commande.
5. **Mise en marche :** la tête de commande reconnaît le nouveau logiciel et exécute une série d'invites pour confirmer l'installation du logiciel.



REMARQUE : La détection du logiciel sur le réseau peut prendre jusqu'à deux minutes; la tête de commande affichera une boîte de dialogue pour indiquer que la mise à jour est en cours.

6. **Redémarrage :** Lorsque les mises à jour sont terminées, appuyez et maintenez enfoncée la touche MISE EN MARCHE pour éteindre la tête de commande. Une fois la tête de commande éteinte, appuyez sur la touche MISE EN MARCHE pour mettre en marche la tête de commande.



REMARQUE : Si vous avez des questions sur le processus de mise à jour logicielle, contactez le Service à la clientèle de Humminbird.

EXTINCTION

Le système de déploiement du transducteur est conçu avec un logiciel qui veille à garder la nacelle entièrement rentrée et rangée lorsque le bateau est en usage.



AVERTISSEMENT ! Pour que la nacelle reste complètement rentrée et rangée, le système de déploiement du transducteur doit rester alimenté lorsque le bateau est en mouvement. Lorsque le bateau est à quai ou entreposé, la nacelle doit être complètement rétractée, et le transducteur 360 Imaging doit être éteint afin que la batterie ne s'épuise pas. Le couvercle de la nacelle doit être installé pour le remorquage et l'entreposage.

1. Éteindre la tête de commande

Appuyez sur la touche MISE EN MARCHÉ.



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

2. Éteindre le transducteur

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



REMARQUE : Pour éteindre le transducteur 360 Imaging, utilisez la connexion d'alimentation et d'installation sur votre embarcation.

3a. Installer le couvercle de la nacelle (Système de déploiement de transducteur uniquement)

Le couvercle de la nacelle doit être installé pour le remorquage et l'entreposage.

Installez le couvercle sur la nacelle entièrement rétractée. Installez les attaches en T dans les rails de chaque côté du système de déploiement du transducteur. Faites pivoter chaque attache en T de façon à ce qu'elle soit fixée au rail. Serrez les sangles.

OU

3b. Vérifiez le support du propulseur électrique 360 (propulseur électrique 360 Imaging seulement)

Assurez-vous que la mollette de la bague de profondeur est bien serrée [à la main]. Vérifiez la stabilité du support du propulseur électrique après la première utilisation et régulièrement par après, afin d'assurer la stabilité de l'installation et du verrou. Consultez votre guide d'installation pour obtenir plus de détails.

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]

Ressources de médias sociaux :



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



[Twitter.com \[@humminbirdfish\]](https://twitter.com/humminbirdfish)



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

