

Série 500 Guide d'utilisation

531716-6FR_A



 **HUMMINBIRD**

série 500

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 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 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.*

AVERTISSEMENT ! *Ce produit contient des produits chimiques reconnus par l'état de la Californie comme pouvant causer le cancer et des défauts de naissance, ou d'autres toxicités reproductives.*

AVERTISSEMENT ! *Ne naviguez pas à grande vitesse avec le couvercle de l'unité en place. Retirez le couvercle de l'unité avant de naviguer à plus de 30 km/h (20 mph).*

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 : *Pour l'achat d'accessoires pour votre détecteur de poissons, consultez notre site Web 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 : Même si les illustrations de ce manuel ne représentent pas exactement votre appareil, celui-ci fonctionne de la même façon.

DÉCLARATION 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.

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

Mise Sous Tension	1
Fonctionnement du sonar	2
Sonar à faisceau simple (550, 560)	4
DualBeam PLUS Sonar (541, 561, 570).....	5
Down Imaging Sonar (561 DI, 570 DI, et 571 HD DI)	6
Représentation à l'écran du sonar	7
Comprendre l'écran sonar	9
Fenêtre sonar en temps réel (RTS)	9
Retours de sonar et affichage du fond	10
SwitchFire	12
Arrêt sur image et curseur actif	12
Mise à jour instantanée de l'image	12
Représentations à l'écran Down Imaging (Modèles Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI])	13
Compréhension de l'écran Down Imaging	15
Interprétation de l'écran	15
Sensibilité Down Imaging	16
Arrêt sur image et curseur actif	16
Affichages	17
Affichage sonar	19
Affichage zoom du sonar	20
Mode d'affichage Sonar divisé (Modèles DualBeam PLUS et Down Imaging uniquement)	21
Affichage à gros chiffres (Big Digits)	22
Mode d'affichage Down Imaging (Modèles Down Imaging uniquement)	23
Mode d'affichage combiné Down Imaging/Sonar (Modèles Down Imaging uniquement)	24
Quels sont les éléments de la tête de commande du modèle 500	25
Touches de fonction	26
Touche de mise en marche/éclairage	26
Touche Afficher (VIEW)	27
Touche MENU	27

Table des matières

Touche de déplacement du curseur à 4 DIRECTIONS	27
Touche Quitter (EXIT)	28
Le système de menus	29
Menu des options de démarrage	30
Opération normale	30
Simulateur	31
État du système	31
L'Autotest	32
Test d'accessoire	32
Menu X-Press	33
Menu principal	34
Conseils rapides pour le menu principal	35
Remarque concernant tous les réglages des menus	36
Mode utilisateur (normal ou avancé)	37
Menu X-Press du sonar (<i>Affichages sonar seulement</i>)	39
Sensibilité	40
Limite supérieure de l'échelle de profondeur (<i>Avancé : Affichages Sonar et Gros Chiffres seulement</i>)	40
Limite inférieure de l'échelle de profondeur	41
Vitesse de défilement cartographique	42
Affichage du fond	42
Niveau de zoom (<i>Affichage zoom du sonar seulement</i>)	42
Verrouillage sur le fond (<i>Affichage zoom du sonar seulement</i>)	43
Échelle du fond (<i>Affichage zoom du sonar seulement lorsque le verrouillage sur le fond est activé</i>)	43
Menu X-Press de Down Imaging (<i>Affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI]</i>)	44
Sensibilité de l'imagerie	45
Amélioration DI	45
Limite supérieure de l'échelle de profondeur (<i>Avancé</i>)	46
Limite inférieure de l'échelle de profondeur	47
Vitesse de défilement	47
Palette de l'imagerie	48

Table des matières

Onglet d'alarmes du menu	49
Alarme de profondeur	50
Alarme d'identification de poissons	50
Alarme de batterie faible	50
Alarme de temp.	51
Tonalité d'alarme	51
Réglage de la minuterie	51
Démarrage de la minuterie.....	52
Arrêt de la minuterie (<i>pendant son déroulement</i>)	52
Onglet Sonar du menu	53
Sélection de faisceau (<i>Modèles DualBeam PLUS et Down Imaging uniquement</i>)	54
Fréquence de l'imagerie (<i>Affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI]</i>)	56
Interférence de surface	57
SwitchFire	57
Fish ID+	58
Sensibilité de l'identification de poisson	59
Fenêtre sonar en temps réel (RTS).....	59
Largeur du zoom	60
Sensibilité du faisceau de 83 kHz (<i>Avancé, sonar à double faisceau DualBeam PLUS uniquement [541, 561, 570]</i>)	60
Sensibilité du faisceau de 455 kHz (<i>Avancé, affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI]</i>)	61
Lignes de profondeur (<i>Avancé</i>)	61
Filtrage du bruit (<i>Avancé</i>)	62
Profondeur maximale (<i>Avancé</i>)	62
Type d'eau (<i>Avancé</i>)	63
Source de profondeur numérique (<i>Avancé, Modèles Down Imaging avec transducteurs optionnels uniquement [561 DI, 570 DI, and 571 HD DI]</i>)	63
Palette de l'imagerie (<i>Affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI]</i>)	64
Onglet Réglages du menu	65
Unités – Profondeur	66
Unités – Température (<i>Modèles internationaux seulement</i>).....	66
Unités – Distance (<i>Avec température/vitesse seulement</i>)	66

Table des matières

Unités – Vitesse (<i>Avec température/vitesse seulement</i>)	66
Mode utilisateur	67
Langue (<i>Modèles internationaux seulement</i>)	67
Remise à zéro du compteur journalier (<i>Avec température/vitesse seulement</i>)	67
Restitution des réglages par défaut	67
Sélection des modes d'affichage (<i>Avancé</i>)	68
Sélection des lectures (<i>Avancé, affichages sonar et Down Imaging seulement</i>)	68
Compensation de la profondeur (<i>Avancé</i>)	69
Compensation de température (<i>Avancé</i>)	69
Étalonnage de la vitesse (<i>Avancé, avec température/vitesse seulement</i>)	70
Format numérique (<i>Avancé</i>)	70
Démonstration	70
Contrôle du son	70
Entretien	71
Dépannage	73
Le détecteur de poissons ne démarre pas	73
Le détecteur de poissons à simulateur actif malgré la présence d'un transducteur	73
Problèmes d'affichage	74
Détermination des causes d'interférence	75
Spécifications	76
Glossaire	85
Pour communiquer avec Humminbird	90

Mise Sous Tension

Suivez les instructions ci-dessous pour démarrer la tête de commande Humminbird.

Écran titre 570



1. Appuyez sur la touche mise en marche/éclairage (ⓘ) (POWER/LIGHT).
2. Lorsque l'écran Titre s'affiche, appuyez sur la touche MENU pour accéder au menu des options de démarrage.
3. Utilisez le curseur à quatre directions pour sélectionner Normal (si un transducteur est connecté à la tête de commande), ou Simulateur (si aucun transducteur n'est connecté à la tête de commande).

REMARQUE : Voir le *Menu Options de démarrage* pour obtenir de plus amples renseignements à ce sujet.

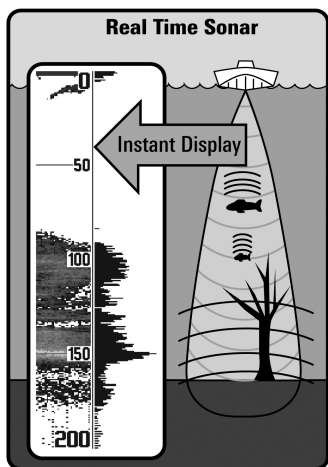
- Si un transducteur qui fonctionne correctement est branché, l'opération normale sera choisie automatiquement dès la mise en marche et votre système de pêche peut être utilisé sur l'eau.
- Si un transducteur n'est pas branché et si vous attendez trop longtemps pour choisir une Option de démarrage, le système passera par défaut à tout menu déjà en surbrillance.
- L'option Simulateur vous permet d'apprendre à utiliser la tête de commande et d'enregistrer les réglages à l'avance pour les utiliser ultérieurement.

Fonctionnement du sonar

La technologie du sonar est basée sur les ondes sonores. Le détecteur de poissons [FishFinder] de série 500 transmet une onde sonore en vue de calculer la profondeur directement sous le transducteur et de déterminer la structure, le profil et la composition du fond.

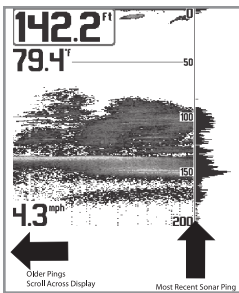
Votre détecteur de poissons de série 500 émet un signal acoustique et détermine la distance d'un objet en calculant le temps mis par l'onde acoustique pour revenir au point de départ après avoir été réfléchi sur un objet. L'appareil utilise alors le signal ainsi réfléchi pour déterminer l'emplacement, la taille et la composition de l'objet.

Le sonar est très rapide. Une onde sonore peut voyager de la surface jusqu'à 70 m (240 pi) de profondeur et revenir en moins d'un quart de seconde. Il est donc improbable que votre embarcation puisse devancer le signal sonar.

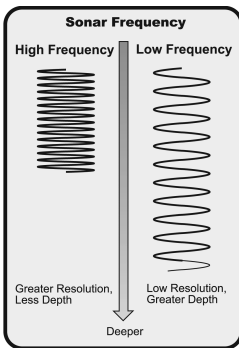


Le terme SONAR est un acronyme de l'expression anglaise « SOund and NAVigation Ranging ». La technologie sonar utilise des pulsations sonores précises (appelées « impulsions ») émises dans l'eau dans un faisceau ayant la forme d'une goutte d'eau.

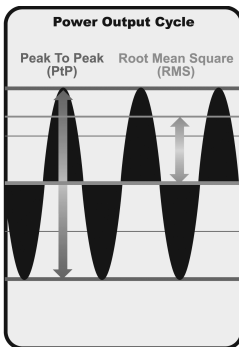
Les impulsions acoustiques sont réfléchies sous forme « d'écho » par le fond et par les objets dans l'eau, notamment les poissons et les autres éléments submergés. Les retours sont ensuite affichés à l'écran à cristaux liquides. Chaque fois qu'une nouvelle donnée est reçue, les anciennes se déplacent le long de l'écran, ce qui crée un effet de défilement.



Une fois tous les échos visualisés côte à côte, un « graphique » facile à interpréter du fond, des poissons et de la structure apparaît.



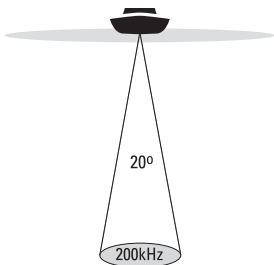
Les impulsions acoustiques sont transmises à diverses fréquences selon l'application. Les fréquences très élevées (455 kHz) sont utilisées pour obtenir une grande définition, mais la profondeur active est limitée. Les fréquences élevées (200 kHz) sont normalement utilisées dans les appareils sonar visant le grand public. Ces appareils offrent un bon équilibre entre le rendement en profondeur et la résolution. Quant aux basses fréquences (83 kHz), elles sont normalement utilisées pour sonder à une plus grande profondeur.



La puissance de sortie est la quantité d'énergie produite par l'émetteur sonar. Elle est généralement mesurée en utilisant deux méthodes :

- La valeur efficace (valeur quadratique moyenne) mesure la puissance de sortie pendant tout le cycle de transmission.
- La mesure de crête à crête mesure la puissance de sortie aux pics les plus élevés.

Les avantages d'une plus grande puissance de sortie se reflètent dans la capacité de l'appareil à détecter de plus petits objets à de plus grandes distances, à contrer le bruit, à offrir un meilleur rendement à grande vitesse et à fonctionner à une profondeur accrue.



Sonar à faisceau simple

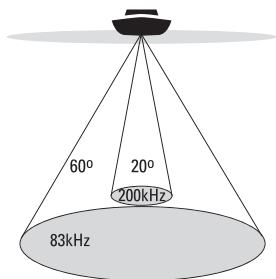
(550, 560)

Les **modèles de détecteurs de poissons 550 et 560** sont des systèmes sonar à faisceau simple de 200 kHz offrant une couverture de 20°. 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 l'installation du transducteur.

❖ 20 Degree Total Coverage

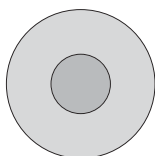
❖ Bottom Coverage = $1/3 \times \text{Depth}$





❖ 60 Degree Total Coverage

❖ Bottom Coverage = 1 x Depth

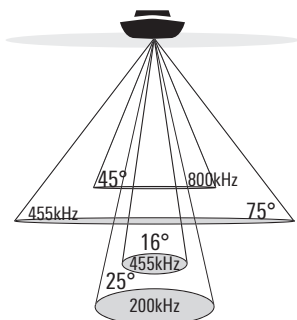


DualBeam PLUS Sonar

(541, 561, 570)

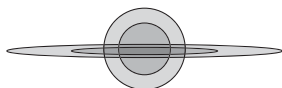
Les modèles de détecteurs de poissons 541, 561, et 570 utilisent un système de sonar de 200/83 kHz DualBeam PLUS avec une surface de couverture large de (60°). Le sonar à double faisceau dispose d'un faisceau central concentré de 20°, enveloppé d'un second faisceau de 60° étendant la couverture à une zone égale à la profondeur. Dans 6 m (20 pi) d'eau, le faisceau large couvre une zone de 6 m.

Les retours de sonar DualBeam PLUS peuvent être regroupés, visualisés séparément ou comparés en les visualisant l'un à côté de l'autre. La technologie à double faisceau DualBeam PLUS convient parfaitement pour une vaste gamme de conditions : de l'eau peu profonde à l'eau très profonde, en eau douce comme en eau salée. La capacité de profondeur dépend de certains facteurs tels que la vitesse de l'embarcation, l'action des vagues, la dureté du fond, les conditions de l'eau et la façon dont le transducteur est installé.



⚠ 75 Degree Total Coverage

⚠ Bottom Coverage = 1 x Depth



Down Imaging Sonar

(561 DI, 570 DI, et 571 HD DI)

Les modèles de détecteurs de poissons 561 DI, 570 DI, et 571 HD DI utilisent la technologie Down Imaging. Le transducteur Down Imaging analyse la mer à l'aide de faisceaux haute définition d'une grande précision. Les faisceaux couvrent une large surface d'un côté à l'autre mais balayent une zone limitée de l'avant à l'arrière.

Les faisceaux Down Imaging peuvent fonctionner à deux fréquences : 455 kHz (75°) ou 800 kHz (45°). Sélectionnez 455 kHz pour obtenir la meilleure qualité d'image globale et pour explorer plus en profondeur. Sélectionnez 800 kHz pour obtenir les images les plus nettes. Pour de plus amples renseignements, consultez le *l'onglet Sonar du menu principal, rubrique Fréquence de l'imagerie*.

Le transducteur utilise également des faisceaux coniques pour fournir des données au format 2D traditionnel (voir *Représentation à l'écran du sonar*). Sélectionnez 455 kHz pour un faisceau central concentré de 16°, ou sélectionnez 200 kHz pour un faisceau plus large de 25° (voir *l'onglet Sonar du menu principal : Sélection de faisceau*).

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

Représentation à l'écran du sonar

Le détecteur de poissons de série 500 peut afficher une quantité de renseignements

Profondeur - La profondeur de l'eau peut être réglée pour faire entendre une alarme d'avertissement lorsque l'eau est trop peu profonde.

Température - Température de la surface de l'eau.

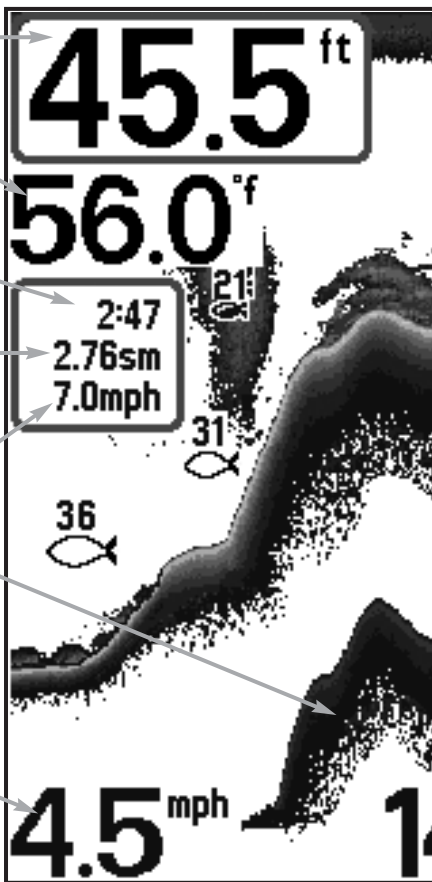
Minuterie - Temps écoulé avec le capteur de température et de vitesse.

Distance - Distance parcourue avec le capteur de température et de vitesse.

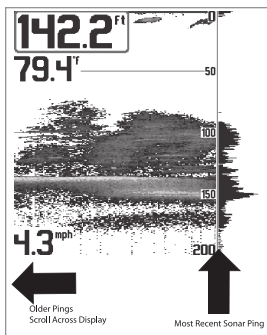
Vitesse moyenne - Indication de la vitesse moyenne avec le capteur de température et de vitesse.

Second retour de sonar - Lorsque le signal de sonar rebondit entre le fond et la surface de l'eau et revient de nouveau. Il est possible de se servir de l'apparence du second retour pour déterminer la dureté du fond. Un fond très dur montrera un retour très fort tandis qu'un fond plus meuble affichera un retour très faible ou inexistant.

Vitesse - Si le capteur de température et de vitesse, le détecteur de poissons peut afficher la vitesse du bateau et aussi maintenir un journal de bord des milles nautiques ou terrestres parcourus.



REMARQUE : Les entrées de cette liste portant la mention « avec capteur de température et série 500.



Comprendre l'écran sonar

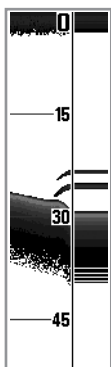
Il s'avère important de comprendre ce qui est représenté à l'écran. L'écran n'affiche pas une véritable représentation en trois dimensions de ce qui se trouve sous l'eau. Chaque bande de données verticale reçue par la tête de commande et reportée à l'écran représente ce qui a été détecté par le sonar à un moment donné. Comme le bateau ainsi que les cibles (poissons) peuvent être en mouvement, les retours ne montrent qu'un intervalle de temps particulier où les objets ont été détectés, et non l'emplacement exact de ces objets relativement aux autres objets affichés à l'écran.

Les échos de retours de sonar sont affichés à l'écran. Avec l'arrivée d'un nouvel écho, les données historiques défilent à l'écran.

Fenêtre sonar en temps réel (RTS)

Une **fenêtre sonar en temps réel (RTS)** s'affiche sur le côté droit de l'écran, en mode d'affichage Sonar seulement. La fenêtre RTS est mise à jour au rythme le plus rapide possible selon la profondeur et montre seulement les retours de la structure du fond et les poissons qui sont à l'intérieur du faisceau du transducteur. Elle indique la profondeur et l'intensité des retours sonar. (Reportez-vous à l'*onglet du menu Sonar : Fenêtre RTS*).

La **fenêtre sonar en temps réel étroite** indique l'intensité sonar au moyen niveaux de gris. Les niveaux de gris utilisés correspondent au réglage des niveaux de gris pour l'affichage du fond utilisés dans la fenêtre de l'historique sonar (par ex., niveaux de gris inverses [Inverse], identification de structure [Structure ID], ligne blanche [WhiteLine], fond noir [Bottom Black]). La profondeur du retour sonar est indiquée par l'emplacement vertical du retour sur l'échelle de profondeur de l'écran.



La **fenêtre sonar en temps réel large** indique l'intensité sonar à l'aide d'un diagramme à barres. La longueur des retours reportés indique l'intensité du retour, faible ou fort. La profondeur du retour sonar est indiquée par l'emplacement vertical du retour sur l'échelle de profondeur de l'écran. La fenêtre sonar en temps réel large n'utilise pas les niveaux de gris.

Affichage du fond, palette de niveaux de gris inverses

Retour d'intensité
ÉLEVÉE

Retour d'intensité
MOYENNE

Retour d'intensité
FAIBLE

Retours de sonar et Affichage du fond

À mesure que le bateau se déplace, l'appareil enregistre graphiquement les changements de profondeur à l'écran pour créer un **profil du fond**. Le mode d'affichage sonar affiche l'intensité du retour sonar en niveaux de gris.

Les retours intenses résultent souvent de fonds durs ou rocheux (sédiments compactés, rocs, arbres tombés), et les **retours plus faibles** de fonds meubles (sable, boue), de la végétation et de petits poissons.

Les ombrages utilisés pour représenter les retours d'intensité élevée, moyenne à faible sont déterminés par les réglages choisis dans l'option de menu **Affichage du fond**. Reportez-vous à **Menu X-Press du sonar** pour régler l'affichage du fond.

Affichage sonar : Affichage du fond en
niveaux de gris inverses (réglage par défaut)



Retours intenses
(sans doute
des rochers, des
arbres ou d'autres
structures)

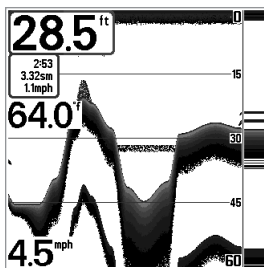
Retours faibles
(sans doute de la
végétation, des
petits poissons)

Fenêtre sonar
en temps réel

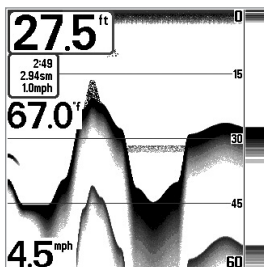
Retour intense
(sans doute un
sédiment compacté
ou des rochers)



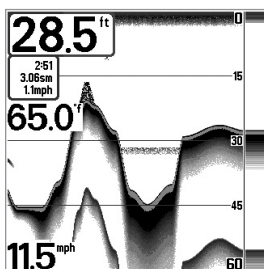
Historique sonar : L'historique des
retours défile vers la gauche sur l'affichage.



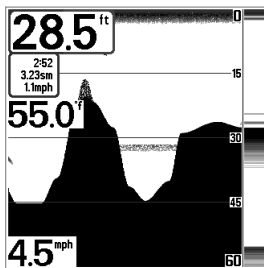
La représentation en **niveaux de gris inverses (Inverse)** est une méthode par laquelle les retours sonar faibles sont montrés par des pixels foncés et les retours intenses par des pixels pâles. De cette façon, les retours faibles sont bien visibles à l'écran.



La fonction **Identification de structure (Structure ID)** affiche les retours faibles comme des pixels pâles et les retours plus intenses comme des pixels foncés. De cette façon, les retours intenses sont bien visibles à l'écran.



La fonction **Ligne blanche (WhiteLine)** représente les retours sonar les plus intenses en blanc, créant ainsi une ligne de contour distincte. L'avantage de cette fonction est qu'elle définit clairement le fond à l'écran.



La fonction **Fond noir (Bottom Black)** affiche tous les pixels sous le profil du fond en noir, peu importe l'intensité du signal. Cette fonction a l'avantage de fournir un contraste bien défini entre le fond et les autres retours sonar montrés à l'écran.

SwitchFire

SwitchFire gère la présentation des retours sonar dans l'écran Vues Sonar. Les paramètres SwitchFire sont disponibles dans l'onglet du menu Sonar.

Choisissez le mode Max pour que les informations maximum disponibles du sonar dans le faisceau du transducteur s'affichent de façon à révéler davantage d'arcs de poisson et un meilleur suivi de l'hameçon à l'écran.

Choisissez le mode Effacer pour montrer un encombrement moindre et des tailles de poisson plus précises à interpréter du faisceau du transducteur. Voir *l'onglet du menu Sonar : SwitchFire* pour plus de détails.

Arrêt sur image et curseur actif

Arrêt sur image et curseur actif - Appuyez sur une des flèches de la touche curseur à 4 DIRECTIONS et l'écran se figera et un curseur apparaîtra. Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour déplacer le curseur sur un retour sonar et la profondeur du retour sonar sera affichée dans la boîte de dialogue du curseur.

La fenêtre sonar en temps réel continue d'être rafraîchie, même en fonction d'arrêt sur image. Pour revenir à un affichage déroulant et quitter Arrêt sur image, appuyez sur la touche EXIT. La fonction d'arrêt sur image est disponible dans les modes d'affichage Sonar, sonar divisé, et Zoom du sonar.

Mise à jour instantanée de l'image

Mise à jour instantanée de l'image - Vous pouvez modifier une variété de réglages sonar (comme la sensibilité ou l'échelle supérieure) et les ajustements apparaîtront instantanément à l'écran.

Représentations à l'écran Down Imaging

Down Imaging utilise son transducteur et sa technologie sonar uniques pour embarcation. Ces faisceaux haute définition de très grande précision produisent une variété de caractéristiques reconnaissables pour que vous puissiez interpréter

Profondeur : la profondeur de l'eau peut être réglée pour faire entendre une alarme d'avertissement lorsque l'eau est trop peu profonde.

46.6 ft

Température : température de la surface de l'eau.

76.1 °F

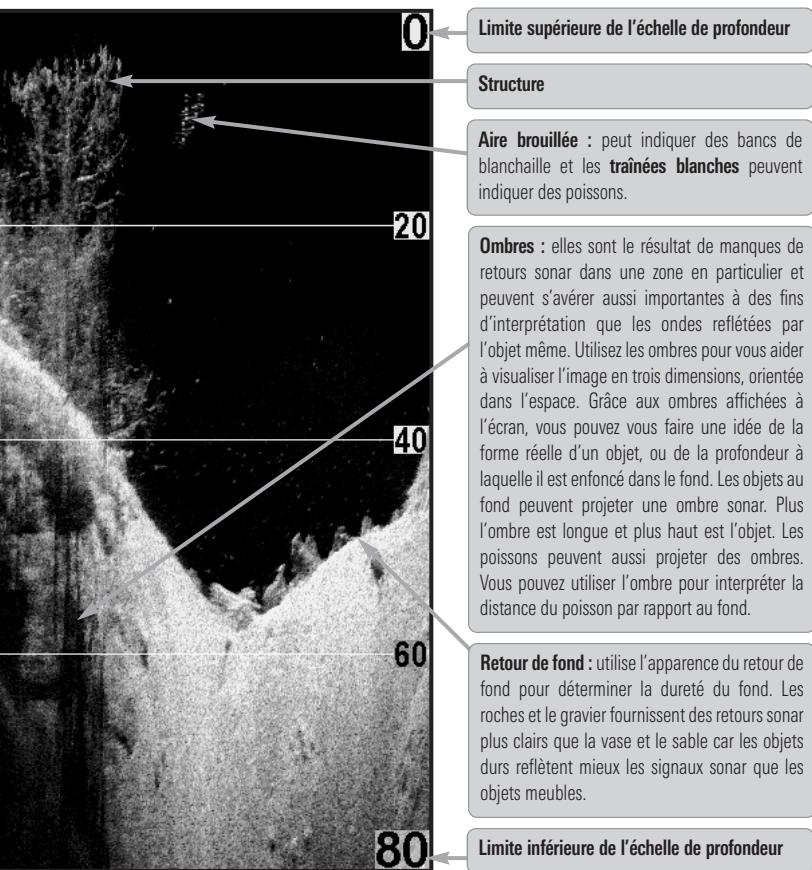
Changements topographiques : la partie éclairée de l'écran montre où le faisceau balaye un fond dur ou un terrain ascendant. La partie foncée de l'écran indique un fond meuble (sable, boue) ou un terrain descendant.

Vitesse : si un capteur de température et de vitesse est branché au système, le détecteur de poissons peut afficher la vitesse du bateau et aussi avoir un compteur des milles nautiques ou terrestres parcourus.

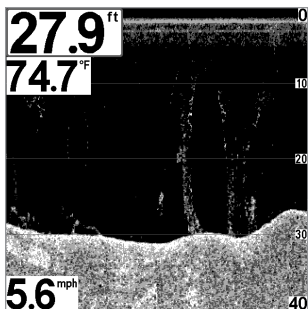
5.6 mph

REMARQUE : Les entrées de cette liste portant la mention « avec capteur de température et série 500.

fournir des renseignements sur la zone située directement sous votre les données détaillées du sonar que vous voyez à l'écran. Down Imaging révèle la structure et le profil du fond et notamment les éléments suivants :



de vitesse » ne sont disponibles que si l'accessoire est branché au détecteur de poissons de



Compréhension de l'écran Down Imaging

Les images que vous voyez à l'écran Down Imaging sont produites à l'aide de la technologie sonar. Chaque fois que l'appareil émet un signal sonore, une bande de données représentant les échos reçus par le transducteur est affichée à l'écran pour former les images que vous voyez. Comme un sonar en 2D traditionnel, l'historique sonar défile vers la gauche de l'écran.

Interprétation de l'écran

Les faisceaux Down Imaging « illuminent » le contour du fond, de la structure et des poissons. Les faisceaux couvrent une large surface d'un côté à l'autre mais balayent une zone plus restreinte de l'avant à l'arrière.

Utilisez les parties claires et foncées de l'écran pour interpréter les objets situés sous l'embarcation comme suit :

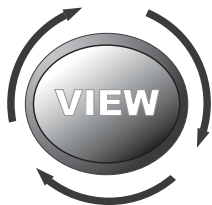
- **Les nuances foncées** représentent des retours de fond meuble (vase, sable) ou un terrain descendant.
- **Les nuances claires** représentent un terrain plus dense (arbres, rochers) ou un terrain ascendant. Un fond très dur peut apparaître **blanc** à l'écran.
- Les **traînées blanches** ou **les nuages** peuvent représenter des poissons à l'écran.
- Les **ombres** ne sont pas dues à la lumière mais au manque d'intensité du retour sonar. Les objets au fond projettent une ombre sonar qui apparaît à l'écran. Plus l'ombre est longue et plus haut est l'objet. Les poissons peuvent aussi projeter des ombres. Vous pouvez utiliser l'ombre pour interpréter la distance du poisson ou de l'objet par rapport au fond.

Sensibilité Down Imaging

Utilisez la **sensibilité de l'imagerie** pour gérer la présentation des retours sonar à l'écran. Augmentez la sensibilité pour afficher des retours plus faibles susceptibles d'être intéressants, notamment lorsque vous pêchez en eau très claire ou très profonde. Diminuez la sensibilité de l'imagerie pour supprimer de l'écran l'encombrement que l'on retrouve parfois dans l'eau boueuse ou trouble. Pour obtenir de plus amples renseignements, voir *le menu X-Press de Down Imaging: Sensibilité de l'imagerie*.

Arrêt sur image et curseur actif

Arrêt sur image et curseur actif : appuyez sur une des flèches de la touche curseur à 4 DIRECTIONS, l'écran se figera et un curseur apparaîtra. Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour déplacer le curseur sur un retour sonar et la profondeur du retour de sonar sera affichée dans la boîte de dialogue du curseur.



Affichages

Le renseignement de sonar de votre détecteur de poissons est affichés à l'écran sous différents affichages faciles à lire. Il y a de nombreux affichages offerts pour votre détecteur de poissons.

- **Vue par défaut** : Consultez les informations ci-dessous de l'affichage par défaut lorsque vous démarrez la tête de commande pour la première fois.

541, 550, 560, 561, 570: le mode d'affichage sonar

561 DI, 570 DI, 571 HD DI: le mode d'affichage Down Imaging

- **Affichage suivant/Affichage précédent** : Appuyez sur la touche AFFICHAGE pour passer à l'affichage suivant dans la rotation des affichages. Appuyez sur la touche QUITTER pour voir l'affichage précédent dans la rotation des affichages.
- **Personnaliser** : Vous pouvez afficher et masquer toutes les vues d'écran selon vos préférences de pêche. Reportez-vous aux pages suivantes pour obtenir de plus amples informations sur chaque mode d'affichage.

***REMARQUE** : Lorsque vous modifiez des réglages du menu ayant un effet sur le sonar, l'écran est immédiatement mis à jour. Vous n'avez pas à sortir du menu pour appliquer le changement à l'écran.*

Pour personnaliser la rotation de vos vues :

Vous pouvez choisir les vues à masquer ou à conserver dans votre rotation de vues.

1. Appuyez sur la touche MENU à deux reprises pour accéder aux onglets du menu principal, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE jusqu'à ce que vous arriviez à l'onglet Réglages.
2. Enfoncez la touche du BAS pour mettre en surbrillance Sélection des modes d'affichage, et enfoncez la touche curseur de DROITE pour accéder au sous-menu Sélection des modes d'affichage.

REMARQUE : Si l'option Sélection des affichages n'apparaît pas sous l'onglet Réglages, passez au mode utilisateur avancé.

3. Utilisez les touches de déplacement du curseur du HAUT ou du BAS pour choisir une vue.
4. Utilisez les touches de déplacement du curseur de GAUCHE ou de DROITE pour faire passer l'état de l'affichage de « caché » à « visible » ou inversement.

Changement des affichages numériques :

Chaque écran affiche l'information des affichages numériques (comme la vitesse ou le temps) qui varie selon l'écran choisi et l'accessoire installé. Les relevés numériques sur la vue du sonar peuvent être personnalisés. Consultez l'onglet Réglage du menu, Sélection des Lectures pour plus d'information.

1. Appuyez sur la touche MENU à deux reprises pour accéder aux onglets du menu principal, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE jusqu'à ce que vous arriviez à l'onglet des réglages.
2. Enfoncez la touche du BAS pour mettre en surbrillance Sélection des affichages et enfoncez la touche curseur de DROITE pour accéder au sous-menu Sélection des affichages.

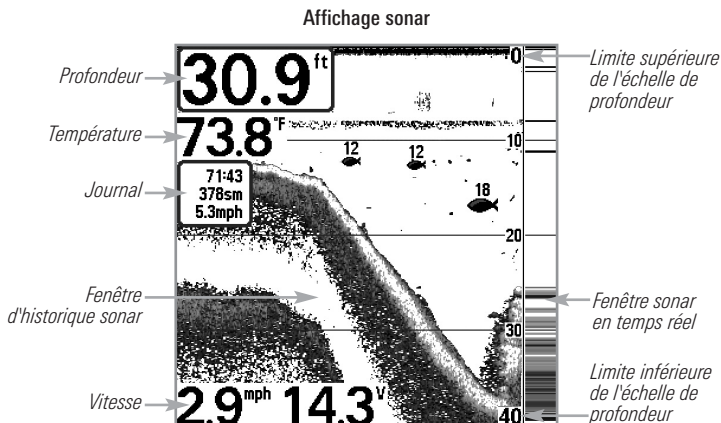
REMARQUE : Si l'option Sélection des affichages n'apparaît pas sous l'onglet Réglages, passez au mode utilisateur avancé.

3. Appuyez sur les touches de déplacement du curseur vers le HAUT ou vers le BAS afin de sélectionner une position précise pour la lecture, puis appuyez sur la touche de GAUCHE ou de DROITE pour choisir ce qui sera affiché dans cette position. Pour laisser la fenêtre de données vierge, sélectionnez Désactiver (Off).

Affichage sonar

L'affichage sonar fournit un tracé historique des retours de sonar. Les retours de sonar les plus récents sont affichés sur le côté droit de l'écran. Avec l'arrivée de nouvelles informations, les données historiques défilent vers la gauche de l'écran.

- Les chiffres de l'échelle de profondeur supérieure et inférieure indiquent la distance entre la surface et une profondeur suffisante pour afficher le fond.
- La profondeur est sélectionnée automatiquement afin de garder le fond visible à l'écran. Vous pouvez par contre la régler manuellement (voir *le menu X-Press du sonar*).
- Les affichages numériques présentés à l'écran changeront selon les réglages de sélection des affichages ou selon les accessoires en option branchés (voir *l'onglet Réglage du menu, sélection des affichages*).
- Arrêt sur image (Freeze Frame) - Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour figer l'image et déplacer le curseur sur un retour sonar. La profondeur du retour sonar s'affiche au bas de l'écran dans la zone d'information du curseur.

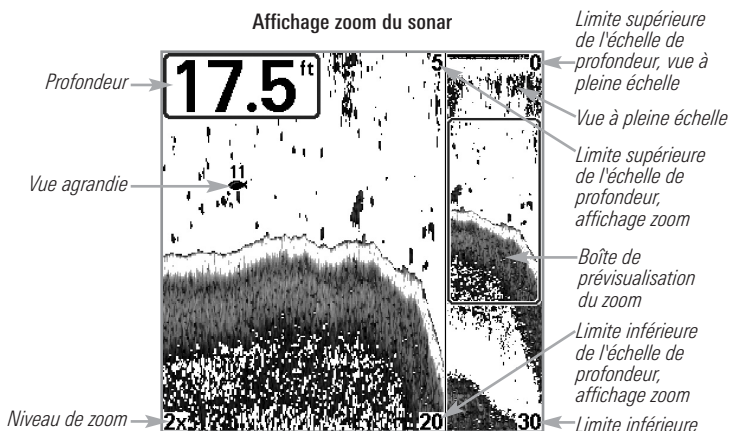


REMARQUE : Si l'indicateur de profondeur clignote, cela signifie que l'appareil a des difficultés à localiser le fond. Ceci se produit habituellement lorsque le transducteur est hors de l'eau, lorsque le bateau est en eau trop profonde, lorsqu'il se déplace trop rapidement, ou lors de tout autre événement empêchant l'appareil de recevoir des données continues.

Affichage zoom du sonar

L'affichage zoom du sonar offre une vue agrandie du fond et de la structure. Le mode d'affichage zoom du sonar permet de voir plus facilement les retours de sonar distincts qui sont normalement présentés près les uns des autres, comme ceux de poissons en suspension près du fond ou dans une structure.

- Le **niveau de zoom** ou d'agrandissement est indiqué dans le coin inférieur gauche de l'écran. Appuyez une fois sur la touche MENU pour accéder au menu X-Press Sonar et utilisez l'option Niveau d'agrandissement pour régler le facteur de grossissement.
- L'**affichage zoom** est présenté du côté gauche de l'écran. Avec les changements de profondeur, l'affichage zoom se rafraîchit automatiquement.
- L'**affichage de l'échelle** complète est présenté du côté droit de l'écran. L'affichage de l'échelle complète inclut la boîte de prévisualisation du zoom qui montre la position de la partie agrandie relativement à l'échelle complète.
- Les **chiffres de l'échelle de profondeur inférieure et supérieure** indiquent les limites supérieure et inférieure de la section d'eau affichée.



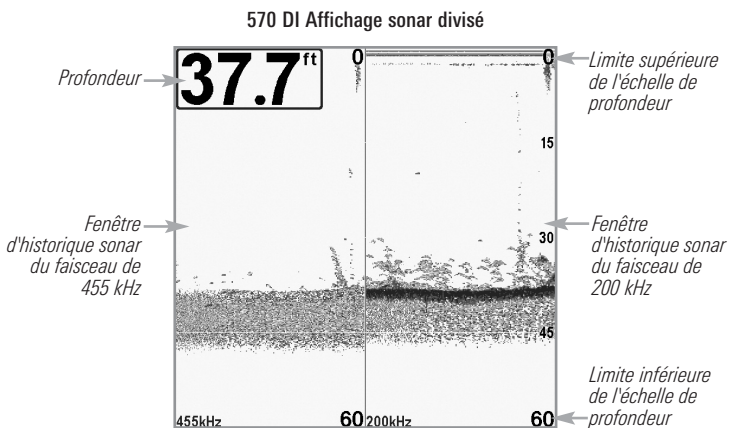
Un indicateur numérique de la profondeur est affiché dans le coin supérieur gauche de l'écran. Il n'est pas possible de personnaliser les affichages numériques en mode d'affichage Sonar, donc les renseignements comme la température de l'eau et la tension de la batterie ne sont pas disponibles dans ce mode.

Mode d'affichage Sonar divisé

(Modèles DualBeam PLUS et Down Imaging uniquement)

Le **mode d'affichage Sonar divisé** affiche les retours sonar de chaque fréquence des faisceaux orientés vers le bas sur des côtés séparés de l'écran. Vous pouvez utiliser le Mode d'affichage Sonar divisé pour comparer les retours des faisceaux en les regardant côte à côte.

- Les **modèles DualBeam PLUS (541, 561, 570)** affichent les retours sonar du faisceau large de 83 kHz du côté gauche de l'écran et les retours sonar du faisceau étroit de 200 kHz du côté droit.
- Les **modèles Down Imaging (561 DI, 570 DI, et 571 HD DI)** affichent les retours sonar du faisceau étroit de 455 kHz du côté gauche de l'écran et les retours sonar du faisceau large de 200 kHz du côté droit.
- La **profondeur** est affichée dans le coin supérieur gauche de l'écran.
- Les **affichages numériques** de l'affichage sonar divisé ne peuvent pas être personnalisés, les renseignements tels que la température de l'eau et la tension ne sont pas disponibles sous cet affichage.



Affichage à gros chiffres (Big Digits)

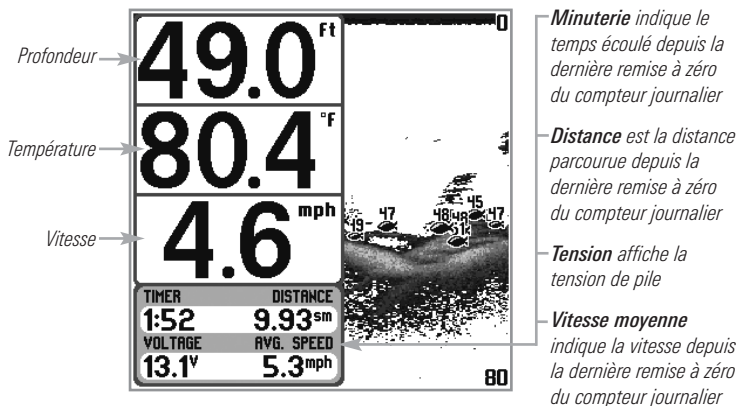
L'affichage à gros chiffres fournit des données numériques dans un grand format, facile à lire.

- **Indicateurs numériques** : La profondeur est toujours affichée. Les affichages de température et de vitesse ainsi que le compteur journalier ne sont affichés que si les accessoires appropriés sont branchés au détecteur de poissons.

REMARQUE : Il est impossible de personnaliser les affichages numériques dans le mode d'affichage À gros chiffres.

- Le **compteur journalier** affiche la distance parcourue, la vitesse moyenne et le temps écoulé depuis la dernière remise à zéro.

Affichage à gros chiffres

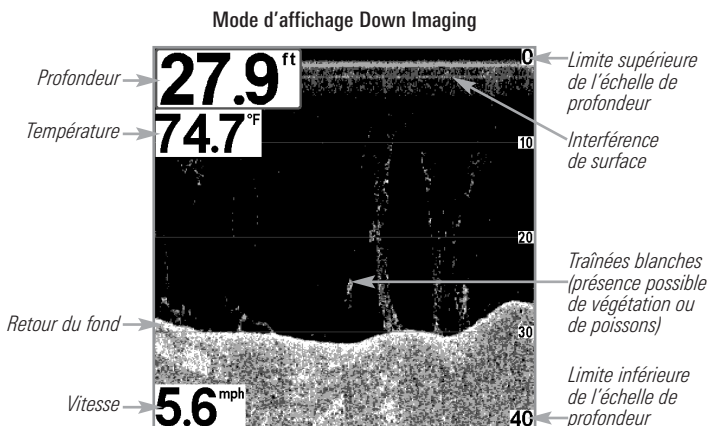


Mode d'affichage Down Imaging

(Modèles Down Imaging uniquement)

Le **mode d'affichage Down Imaging** utilise les faisceaux haute définition de très grande précision pour produire les données détaillées du sonar que vous voyez sur l'écran. Les retours sonar sont affichés sur le côté droit de l'écran. Avec l'arrivée de nouvelles informations, les données historiques défilent vers la gauche de l'écran. Pour de plus amples renseignements, voir la section **Représentations à l'écran Down Imaging**.

- **Menu X-Press de Down Imaging** : Appuyez une fois sur la touche MENU pour accéder au menu X-Press de Down Imaging. Vous pouvez régler la sensibilité du sonar, la vitesse de défilement à l'écran, la palette de l'affichage et la limite inférieure et la limite supérieure de l'échelle de profondeur (voir la section **Menu X-Press de Down Imaging**).
- **Arrêt sur image** : Appuyez sur une des flèches de la touche curseur à 4 DIRECTIONS et le mode d'affichage Down Imaging se figera et un curseur s'affichera. Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour déplacer le curseur sur un retour sonar. La **profondeur du retour de sonar** à l'emplacement du curseur s'affichera dans la zone d'information du curseur.



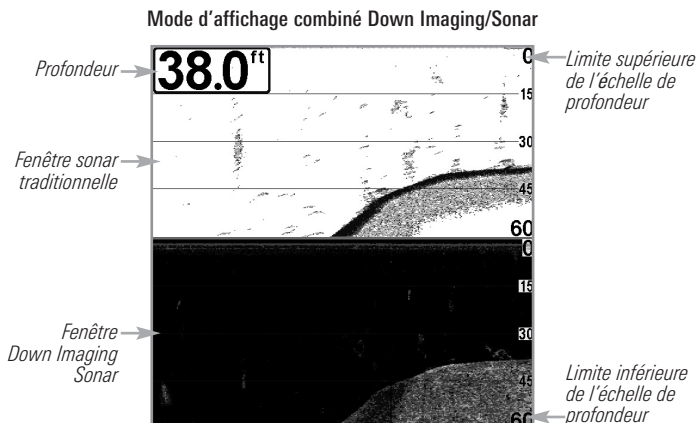
REMARQUE : pour de plus amples renseignements, voir les sections **Représentations à l'écran Down Imaging** et **Menu X-Press de Down Imaging**.

Mode d'affichage combiné Down Imaging/Sonar

(Modèles Down Imaging uniquement)

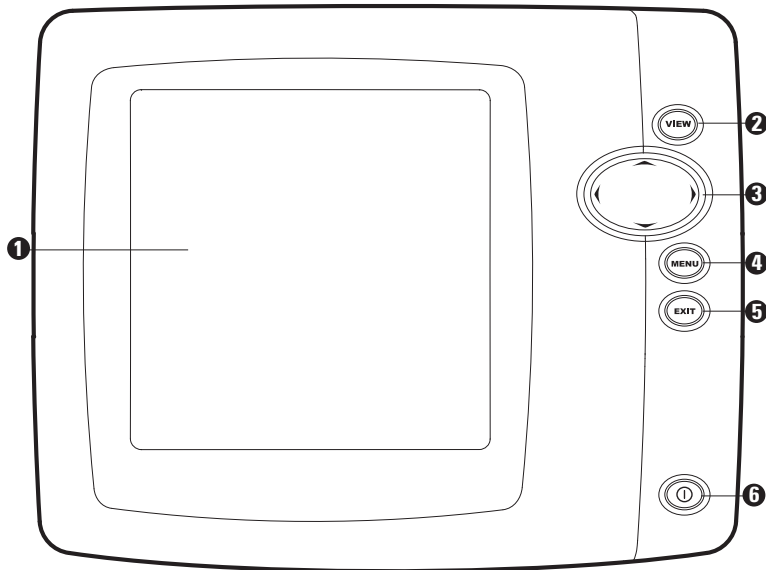
Le **mode d'affichage combiné Down Imaging/Sonar** affiche les données sonar de façon traditionnelle en haut de l'écran et les données sonar Down Imaging en bas.

- **Menu X-Press** : Appuyez une fois sur la touche MENU pour accéder au menu X-Press de Down Imaging. Vous pouvez régler la sensibilité du sonar, la vitesse de défilement à l'écran et la palette à utiliser pour l'affichage (voir les sections *Menu X-Press de Down Imaging* et *Menu X-Press du sonar*).
- **Arrêt sur image** : Appuyez sur une des flèches de la touche curseur à 4 DIRECTIONS et le mode d'affichage Down Imaging se figera et un curseur s'affichera. Utilisez la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour déplacer le curseur sur un retour sonar et la profondeur du retour de sonar sera affichée dans la boîte de dialogue du curseur.



Quels sont les éléments de la tête de commande du modèle 500

L'interface de votre détecteur de poissons de série 500 est facile à utiliser. La combinaison de touches et de fonctionnalités spéciales vous permet de contrôler ce que vous voyez à l'écran. Reportez-vous aux illustrations suivantes et à *Fonctions des touches* pour plus de détails à ce sujet.



❶ Écran

❷ Touche Afficher (VIEW)

❸ Touche curseur à 4 DIRECTIONS
(touches curseur HAUT, BAS, DROITE et GAUCHE)

Touche Menu (MENU) ❹

Touche Quitter (EXIT) ❺

Touche de Mise en marche/éclairage
(POWER/LIGHT) ❻

Touches de fonction

L'interface utilisateur de votre détecteur de poissons est constituée d'un ensemble de touches faciles à utiliser qui activent des écrans et des menus, afin de vous fournir souplesse et contrôle pendant vos opérations de pêche.

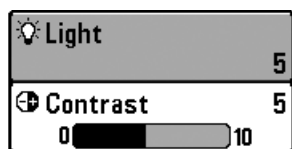


Touche de mise en marche/éclairage

La touche de mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT) est utilisée pour activer et désactiver le détecteur de poissons. Vous pouvez aussi utiliser la touche mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT) pour régler le rétroéclairage et le contraste d'affichage.

Mise sous tension : Appuyez sur la touche mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT) pour mettre l'appareil en marche. Lorsque l'écran Titre s'affiche, appuyez sur la touche MENU pour accéder au menu des options de démarrage.

Mise hors tension : Enfoncez et maintenez enfoncée la touche mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT) pendant 3 secondes. Un message s'affiche vous informant du délai en secondes avant l'arrêt de l'appareil. Pour s'assurer que la procédure d'arrêt de l'appareil s'effectue correctement et que les réglages des menus sont sauvegardés, votre détecteur de poissons doit toujours être éteint avec la touche de mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT).



Régler le rétroéclairage ou le contraste de l'écran : Appuyez sur la touche mise en marche/éclairage (POWER/LIGHT) pour accéder au menu Éclairage et Contraste. Utilisez la touche de déplacement du curseur vers le BAS pour sélectionner Éclairage et contraste, puis servez-vous des touches de déplacement du curseur de GAUCHE ou de DROITE pour en modifier les réglages. Appuyez sur la touche Quitter pour sortir du menu Éclairage et contraste.

REMARQUE : Lors de la mise sous tension de votre détecteur de poissons de série 500, l'écran est rétroéclairé, mais il s'éteindra par la suite pour conserver l'énergie.



Touche Afficher (VIEW)

La touche Afficher (VIEW) permet de parcourir tous les modes d'affichages disponibles. Appuyez sur la touche Afficher (VIEW) pour passer à l'affichage suivant. Appuyez sur la touche Afficher (VIEW) à plusieurs reprises pour passer en revue tous les affichages disponibles. Les vues d'écran peuvent être masquées pour optimiser le système en fonction des exigences de pêche (voir l'onglet *Affichages* ou *L'onglet Réglages : Sélection des modes d'affichage*).

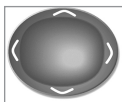
REMARQUE : Appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour parcourir les modes d'affichage en ordre inverse.



Touche MENU

La touche MENU permet d'accéder au système de menus (voir *Le système de menus* pour obtenir de plus amples renseignements à ce sujet).

- **Menu des options de démarrage** : Appuyez sur la touche MENU durant la séquence d'alimentation pour afficher le menu des options de démarrage.
- **Menu X-Press** : Appuyez une fois sur la touche MENU dans une vue d'écran pour accéder au menu X-Press et afficher les réglages de menu les plus fréquemment utilisés qui correspondent à la vue.
- **Menu principal** : Appuyez deux fois sur la touche MENU dans une vue d'écran pour accéder au menu principal; celui-ci est agencé sous les entêtes à onglets pour permettre une recherche rapide des éléments de menu spécifiques.



Touche de déplacement du curseur à 4 DIRECTIONS

(Touches curseur DROITE, GAUCHE, HAUT et BAS)

Utilisez le curseur à quatre directions pour naviguer sur le système de menus.

- **Sélection du menu** - Appuyez sur la touche curseur vers le BAS ou vers le HAUT pour sélectionner une option de menu, et appuyez sur la

touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour changer un réglage du menu. Les changements sont activés et enregistrés immédiatement.

- **Arrêt sur image (Freeze Frame)** : Sous l'affichage sonar et l'affichage Down Imaging, appuyez sur une flèche de la touche curseur à 4 DIRECTIONS pour figer l'image et déplacer le curseur actif à un emplacement à l'écran. Une boîte de dialogue du curseur montre la profondeur et l'information de l'emplacement choisi.
- **Curseur actif** - Appuyez sur toute flèche de la touche curseur à 4 DIRECTIONS, et le curseur actif apparaît à l'écran.

REMARQUE : En fonction Arrêt sur image ou Curseur actif, vous pouvez également déplacer le curseur en diagonale en appuyant entre deux des flèches de la touche curseur à 4 DIRECTIONS.



Touche Quitter (EXIT)

La touche Quitter (EXIT) compte de multiples fonctions, selon la situation:

- **Si une alarme se déclenche**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour la désactiver.
- **Si un onglet du menu est choisi**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour sortir du mode de menu et revenir à l'affichage.
- **Si un menu est actif**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour revenir au niveau précédent du menu principal.
- **À partir de tout affichage**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour parcourir les modes d'affichage disponibles en ordre inverse.
- **Si un mode arrêt sur image est actif**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour revenir au mode de défilement d'écran.
- **Si le curseur est actif**, appuyez sur Quitter (EXIT) pour retirer le curseur de l'affichage.

Le système de menus

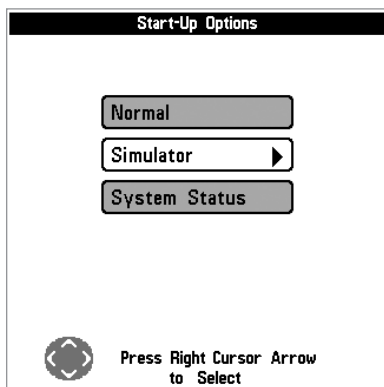
Le système de menus est divisé en modules faciles à utiliser comme suit :

- **Menu des options de démarrage** : Appuyez sur la touche MENU durant la séquence d'alimentation pour afficher le menu des options de démarrage. À partir du menu des options de démarrage, vous pouvez choisir les modes suivants du détecteur de poissons : Normal, Simulateur, et État du système.
- **Menu X-Press** : Le menu X-Press fournit un raccourci pour les réglages utilisés le plus souvent, et les options du menu X-Press correspondent au mode d'affichage actuel.
- **Menu principal** : Le menu principal est un ensemble standard de réglages de menus organisés sous les en-têtes d'onglets suivants : Alarmes, Sonar, et Réglages.

***REMARQUE** : Les options du menu principal et des menus X-Press peuvent aussi être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur à avancé ou normal. (Voir **le menu principal, mode utilisateur**)*

Menu des options de démarrage

Appuyez sur la touche MENU durant la séquence de démarrage pour afficher le menu des options de démarrage, et sélectionnez l'un des modes décrits dans les pages suivantes. Reportez-vous à *Démarrage de l'appareil* pour obtenir de plus amples renseignements à ce sujet.



Opération normale

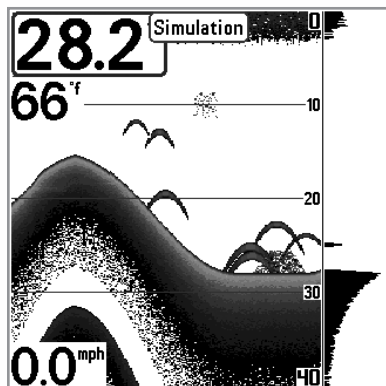
Utilisez **normale** pour une opération sur l'eau avec un transducteur branché. Si un transducteur qui fonctionne correctement est branché, l'opération normale sera choisie automatiquement dès la mise en marche et votre détecteur de poissons peut être utilisé sur l'eau.

Quittez le mode d'opération normale en éteignant votre détecteur de poissons.

Simulateur

Utilisez le **simulateur** pour savoir comment utiliser votre détecteur de poissons avant d'aller sur l'eau avec votre bateau. Le simulateur est un outil très puissant qui simule le fonctionnement sur l'eau en actualisant l'écran en mode aléatoire.

Simulateur



Nous vous recommandons de consulter ce guide en utilisant le simulateur puisque tous les menus fonctionnent et modifient l'écran de la même façon qu'en mode normal d'utilisation. Toute modification apportée aux menus sera sauvegardée pour utilisation ultérieure.

REMARQUE : Il est important de choisir le mode Simulateur du menu Options de démarrage plutôt que de laisser le détecteur de poissons entrer automatiquement le simulateur (ce qui se produit s'il n'y a pas de transducteur branché et que vous ne faites rien durant la mise en marche).

Un message s'affichera à l'écran régulièrement pour vous rappeler que l'appareil est en mode Simulateur.

Quittez le simulateur en éteignant votre système de pêche.

État du système

Utilisez l'**état du système** pour afficher les connexions et lancer un autotest de l'appareil.

Après avoir choisi État du système dans le menu Options de démarrage, appuyez sur la touche Afficher (VIEW) pour afficher les options suivantes :

- Autotest
- Test d'accessoires

Quittez le mode État du système en éteignant votre détecteur de poissons.

L'**Autotest** affiche les résultats d'une vérification interne, dont le numéro de série de l'appareil, le numéro de série de la carte à circuits imprimés, la version du logiciel, le nombre total d'heures de fonctionnement et la tension d'entrée.

570 Écran d'Autotest

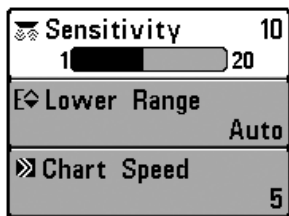
SYSTEM STATUS	
Self Test	
PASSED	
S/N	MODEL
-1-1-001	570
SOFTWARE VERSION	
4.141	
VOLTAGE	TOTAL TIME
14.1 ^V	74 ^{hrs}
PCB S/N	
-1-0001-001	
Press VIEW for Next Screen	

Le **test d'accessoire** énumère les accessoires branchés au système.

Écran de test des accessoires

SYSTEM STATUS	
ACCESSORY TEST	
Aux. Temperature	UNCONNECTED
Speed	UNCONNECTED
Temperature	CONNECTED

REMARQUE : La vitesse de l'accessoire sera détectée seulement si la roue à aubes a été déplacée depuis le démarrage du détecteur de poissons.



Menu X-Press

Menu X-Press

Le menu X-Press offre un raccourci pour les réglages utilisés le plus souvent. Les options du menu X-Press correspondent à l'affichage actuel. Par exemple, si vous êtes dans un mode d'affichage sonar et si vous appuyez sur la touche MENU une fois, le menu X-Press sonar s'affiche.

Pour utiliser un menu X-Press :

1. À partir de tout affichage, appuyez sur la touche MENU une fois.
2. Appuyez sur la touche curseur vers le HAUT ou vers le BAS pour sélectionner une option du menu X-Press, puis utilisez la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour changer le réglage du menu.

REMARQUE : Le menu X-Press se réduit temporairement et l'écran est mis à jour s'il est touché par le changement de réglage du menu, ce qui vous permet de voir immédiatement les effets de votre changement.

3. Réactivez le menu X-Press en appuyant sur la touche curseur vers le HAUT ou le BAS.

Mise à jour d'écran totale - Lorsque vous modifiez un réglage du menu qui touche l'affichage actuel, l'écran est mis à jour immédiatement (vous n'avez donc pas à quitter le menu pour que les modifications s'appliquent à l'écran).

Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur à avancé ou normal. Reportez-vous au **menu principal : mode utilisateur** pour obtenir de l'information détaillée.

Alarms	
Depth Alarm	Off
Fish ID Alarm	<input type="radio"/>
Low Battery Alarm	Off
Temp. Alarm	Off
Alarm Tone	Medium
Timer Setup	
Start Timer	

Menu principal –
Mode utilisateur normal

Menu principal

Le menu principal fournit l'ensemble standard d'options de menu, incluant les réglages qui sont moins souvent modifiés. Le menu principal est organisé selon les onglets suivants pour vous aider à trouver rapidement un élément précis : Alarmes, Sonar, et Réglages.

REMARQUE : Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur à avancé ou normal. (Reportez-vous au **menu principal**, au mode utilisateur pour les détails)

Pour utiliser le menu principal :

1. À partir de tout affichage, appuyez sur la touche MENU deux fois.
2. Appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE pour sélectionner un onglet du menu.
3. Appuyez sur la touche curseur vers le HAUT ou vers le BAS pour choisir une option précise du menu sous cet onglet.
4. Appuyez sur la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE à nouveau pour changer le réglage du menu.
 - Une flèche pointant vers le bas apparaissant dans la partie inférieure du menu indique qu'il est possible de parcourir d'autres éléments de ce menu à l'aide de la touche curseur vers le BAS.
 - Une flèche pointant vers la droite ou vers la gauche dans une option de menu indique que vous pouvez utiliser les touches curseur vers la GAUCHE ou vers la DROITE pour effectuer des modifications ou pour visualiser d'autres renseignements.
 - Appuyez sur la touche Quitter pour se déplacer rapidement au haut de l'onglet.

Mise à jour complète de l'écran - Lorsque vous modifiez un réglage du menu ayant un effet sur le mode d'affichage actuel, l'écran est mis à jour immédiatement (vous n'avez donc pas à quitter le menu pour visualiser les modifications à l'écran).

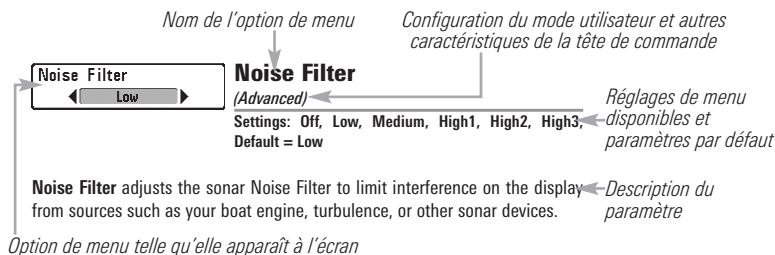
Conseils rapides pour le menu principal

- **À partir de toute option du menu, dans un onglet du menu**, appuyez sur la touche Quitter (EXIT) pour passer directement à la partie supérieure de l'onglet.
- **Si vous êtes au bas de l'onglet du menu**, appuyez sur la touche vers le BAS pour passer directement à la partie supérieure de l'onglet.
- **De la partie supérieure d'un onglet du menu**, appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour passer à l'onglet suivant. Vous pouvez aussi passer au début ou à la fin de la rotation des onglets en appuyant souvent la touche curseur de DROITE ou de GAUCHE.
- S'il y a une flèche **pointant vers le bas apparaissant dans la partie inférieure d'un onglet du menu**, appuyez sur la touche curseur vers le BAS pour parcourir d'autres options du menu.
- S'il y a une flèche **pointant vers la droite ou vers la gauche dans une option de menu**, appuyez sur la touche curseur vers la GAUCHE ou vers la DROITE pour effectuer des modifications, ou pour obtenir d'autres renseignements.
- Si vous appuyez sur MENU ou quitter (EXIT) pour quitter **le menu principal et si vous revenez au menu principal plus tard**, le menu principal s'ouvrira au même onglet du menu où vous étiez la dernière fois que vous avez consulté le menu principal.

Remarque concernant tous les réglages des menus

Veillez noter que tous les réglages sont réglés de la même façon dans tous les menus. Utilisez le curseur à quatre directions pour mettre en surbrillance une option de menu, puis changez les réglages ou activez l'option (voir *le menu principal* ou *le menu X-Press*).

L'exemple ci-dessous illustre le mode de description des options de menu dans ce manuel. Chaque description représente l'option de menu, les réglages disponibles et les réglages requis pour la tête de commande (Mode utilisateur avancé, Vue, Navigation ou accessoire par exemple).



Mode utilisateur (normal ou avancé)

Les options du menu peuvent être simplifiées ou élargies en réglant le mode utilisateur du détecteur de poissons à normal ou avancé.

Le **mode normal** est le réglage par défaut lorsque vous mettez le détecteur de poissons de série 500 en marche pour la première fois. Le mode normal est fourni pour les utilisateurs qui désirent moins de choix au menu et des choix plus simples.

Le **mode avancé** est fourni pour les utilisateurs qui désirent le niveau de contrôle le plus élevé du détecteur de poissons. Plusieurs réglages du menu sont ajoutés au menu principal lorsque le mode utilisateur est modifié à avancé.

Pour changer le réglage du mode utilisateur :

1. Appuyez sur la touche MENU deux fois pour accéder au menu principal.
2. Appuyez sur la touche curseur de DROITE jusqu'à ce que vous arriviez à l'onglet Réglages.
3. Appuyez sur la touche curseur vers le BAS pour sélectionner le mode utilisateur du menu principal de Configuration.
4. Appuyez sur la touche curseur de GAUCHE ou de DROITE pour modifier le réglage du mode utilisateur. (Normal, Avancé, Défaut = Normal)

***REMARQUE :** Tout changement effectué en mode utilisateur avancé demeure en fonction lorsque vous revenez en mode utilisateur normal.*








Par exemple, l'option du menu Sélection des lectures est disponible lorsque le mode utilisateur est réglé à avancé. Si vous changez les réglages Sélection des lectures alors que vous êtes en mode utilisateur avancé, la sélection des lectures que vous choisissez continuera à apparaître à l'écran même si vous revenez au mode utilisateur normal.

Sonar	
Beam Select	200kHz
Imaging Frequency	455kHz
Surface Clutter	5
SwitchFire	Clear Mode
Fish ID +	On
Fish ID Sensitivity	5
RTS Window	Narrow
Zoom Width	Narrow
Imaging Palette	Dark

Onglet Sonar, mode normal
(571 HD DI)

Sonar	
Beam Select	200kHz
Imaging Frequency	455kHz
Surface Clutter	5
SwitchFire	Clear Mode
Fish ID +	On
Fish ID Sensitivity	5
RTS Window	Narrow
Zoom Width	Narrow
455kHz Sensitivity	0
Depth Lines	On
Noise Filter	Low
Max Depth	Auto
Water Type	Fresh
Digital Depth Source	Auto
Imaging Palette	Dark

Onglet Sonar, mode avancé
(571 HD DI)

 Sensitivity	16
 Upper Range	0ft
 Lower Range	48ft
 Chart Speed	7
 Bottom View Structure ID	
 Zoom Level	2x
 Bottom Lock	Off

Menu X-Press du sonar

Menu X-Press du sonar

(Affichages sonar seulement)

Le **menu X-Press du sonar** offre un raccourci pour les réglages utilisés le plus souvent. Appuyez une fois sur la touche MENU sous les à partir d'un des écrans d'affichages sonar pour accéder au menu X-Press du sonar.

REMARQUE : Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur du détecteur de poissons à avancé ou normal. Reportez-vous au **menu principal**, au mode **utilisateur** pour les détails.



Sensibilité

Paramètres : Basse = 1, Haute = 20; Défaut = 10

La **sensibilité** contrôle les détails présentés à l'écran et règle la sensibilité de toutes les fréquences du sonar.

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. Si la sensibilité réglée est trop élevée, l'affichage risque d'être trop encombré.

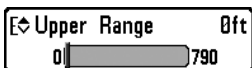
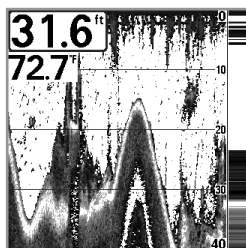
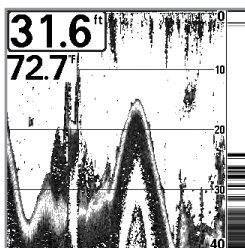
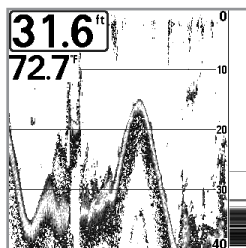
En réduisant la sensibilité, vous éliminez de l'écran les parasites parfois présents dans l'eau boueuse ou trouble. Si la sensibilité est réglée à un niveau trop bas, il se pourrait que l'écran n'affiche pas beaucoup de retours sonar qui pourraient être des poissons.

REMARQUE : Le réglage de la sensibilité est un paramètre global qui permet de régler la sensibilité de toutes les fréquences sonar.

Sensibilité réglée à faible

Sensibilité réglée à moyen

Sensibilité réglée à élevé



Limite supérieure de l'échelle de profondeur

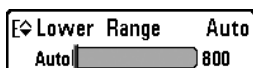
(Avancé : Affichages Sonar et Gros Chiffres seulement)

Paramètres : 0 à 790 pieds, 0 à 990 pieds (561 seulement) ou 0 à 257 mètres (modèles internationaux seulement);
Défaut = 0 m

La **limite supérieure de l'échelle de profondeur** est la limite de la zone la moins profonde qui sera montrée à l'écran dans les modes d'affichage Sonar et Gros Chiffres. On utilise souvent la limite supérieure de l'échelle de profondeur de pair avec la limite inférieure.

À titre d'exemple, si vous êtes intéressé à la zone située entre 6 m et 15 m (20 pi et 50 pi) de profondeur, vous devriez régler l'Échelle Haute à 6 m et l'Échelle inférieure à 15 m. Le mode d'affichage Sonar montrera ensuite la plage de 9 m (30 pi) située entre 6 m et 15 m de profondeur, sans montrer la surface ni le fond (en supposant que le fond est plus bas que 15 m), et montrera plus de détails pour ladite zone.

REMARQUE : L'appareil conservera un écart minimum de 3 m (10 pi) entre la limite inférieure et la limite supérieure de l'échelle de profondeur, peu importe les réglages manuels effectués.



Limite inférieure de l'échelle de profondeur

Paramètres : Auto à 800 pieds, Auto à 1 200 pieds (561 seulement), ou Auto à 260 mètres (modèles internationaux seulement); Défaut = Auto

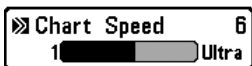
La **limite inférieure de l'échelle de profondeur** règle la valeur de l'échelle la plus profonde qui sera affichée par l'appareil.

Automatique : La limite inférieure de l'échelle de profondeur sera réglée par l'appareil pour suivre le fond automatiquement. Le mode automatique est réglé par défaut.

Manuel : Vous pouvez régler la limite inférieure de l'échelle de profondeur pour verrouiller l'appareil à une certaine profondeur. « M » sera affiché dans le coin inférieur droit de l'écran pour indiquer que l'appareil est en mode Manuel. Réglez la limite inférieure et la limite supérieure ensemble pour afficher une échelle de profondeur précise, tout particulièrement si vous recherchez des poissons ou la structure du fond.

Par exemple, si vous pêchez dans une eau profonde de 18 m (60 pi) mais que vous n'êtes intéressé qu'aux premiers 9 m (30 pi), de la surface jusqu'à 9 m de profondeur, vous devriez régler l'Échelle inférieure à 9 m. L'écran affichera la plage de 0 à 9 m (0 à 30 pi), vous permettant de la visualiser avec plus de détails que s'il représentait les échos sonar jusqu'au fond.

REMARQUE : L'appareil conservera un écart minimum de 3 m (10 pi) entre la limite inférieure et la limite supérieure de l'échelle de profondeur, peu importe les réglages manuels effectués.

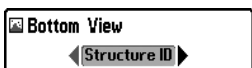


Vitesse de défilement cartographique

Paramètres : 1 à 9, Ultra, où 1 = lent, 9 = rapide, Ultra = la plus grande vitesse; Défaut = 5

La **vitesse de défilement cartographique** détermine la vitesse à laquelle les données sonar se déplacent à l'écran et, donc le niveau de détails affiché.

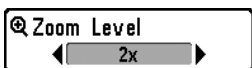
Une **vitesse plus grande** montre plus d'information, et c'est ce que préfèrent la plupart des pêcheurs à la ligne; toutefois, l'information du sonar défile rapidement à l'écran. En réglant une **vitesse plus lente**, l'information demeure plus longtemps à l'écran, mais les détails du fond et des poissons deviennent compressés et peuvent être plus difficiles à interpréter. Quelle que soit la vitesse de défilement, la fenêtre sonar en temps réel est mise à jour à la vitesse maximum possible pour les conditions de profondeur.



Affichage du fond

Paramètres : Inversé [Inverse], Identification de structure [Structure ID], Ligne blanche [WhiteLine], Fond noir [Bottom Black]; Défaut = Inversé [Inverse]

L'**affichage du fond** permet de sélectionner la méthode d'affichage du profil et de la structure du fond. Voir la section *Représentation à l'écran du sonar : Retours de sonar* et *Affichage du fond* pour plus d'information.



Niveau de zoom

(Affichage zoom du sonar seulement)

Paramètres : 2x, 4x, 6x, 8x; Défaut = 2x

Le **niveau de zoom** règle le facteur d'agrandissement du mode d'affichage Zoom du sonar. Utilisez le zoom pour voir plus de détails dans les retours sonar du fond qui pourraient être affichés très près les uns des autres, par exemple ceux d'un poisson en suspension près du fond ou dans une structure.

Le niveau de zoom n'est accessible qu'à partir du menu X-Press dans l'affichage zoom du sonar. La boîte de prévisualisation du zoom montre la section du fond qui sera agrandie.

REMARQUE : La boîte de prévisualisation du zoom suit le fond et ne peut pas être déplacée.



Verrouillage sur le fond

(Affichage zoom du sonar seulement)

Paramètres : Désactivé, Activé; Défaut = Désactivé

Le **verrouillage sur le fond** change le mode de l'affichage zoom dans l'affichage zoom du sonar. La fonction Verrouillage sur le fond permet d'afficher continuellement le fond à un point constant de l'écran, peu importe les changements dans la profondeur. Cette fonction « écrase » le profil du fond, mais elle s'avère efficace pour montrer les poissons se tenant au fond ou près du fond.




Échelle du fond

(Affichage zoom du sonar seulement lorsque le verrouillage sur le fond est activé)

Paramètres : 10 à 60 pieds, 2 à 10 brasses ou 3 à 20 mètres (pour les modèles internationaux seulement); Défaut = 15 pieds, 5 mètres

L'**échelle du fond** vous permet de contrôler la quantité de colonne d'eau, mesurée à partir du fond, qui est indiquée dans l'affichage zoom du sonar. Choisissez une petite valeur pour visualiser une structure peu profonde et les détails du fond. Choisissez une valeur plus grande pour visualiser une structure plus importante dans des eaux plus profondes.

***REMARQUE** : Il est possible de régler l'échelle du fond de façon à ce qu'elle dépasse la profondeur.*

☒ Imaging Sensitivity	10
Auto  20	
☑ DI Enhance	
↔ Upper Range	0ft
↔ Lower Range	Auto
» Chart Speed	10
☑ Imaging Palette	Dark

Menu X-Press de Down Imaging
(570 DI)

Menu X-Press de Down Imaging

(Affichages Down Imaging uniquement
[561 DI, 570 DI, et 571 HD DI])

Le menu X-Press de Down Imaging offre un raccourci pour les réglages utilisés le plus souvent. Appuyez sur la touche Menu une fois, peu importe le mode d'affichage imagerie vers le bas, pour accéder au menu Down Imaging X-Press.

REMARQUE : Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur à avancé ou normal. Voir **Menu principal : Mode utilisateur** pour obtenir de plus amples détails.



Sensibilité de l'imagerie

Paramètres : Auto, 1 à 20, où Basse = 1, Haute = 20;
Défaut = 10

La sensibilité de l'imagerie (ou sensibilité vers le bas) gère la présentation des retours sonar à l'écran en mode d'affichage Down Imaging.

Augmentez la sensibilité de l'imagerie pour afficher des retours plus faibles susceptibles d'être intéressants, notamment lorsque vous pêchez en eau très claire ou très profonde. Quand vous augmentez la sensibilité de l'imagerie choisie, le détecteur affiche davantage de retours sonar de petits poissons d'appât et de débris en suspension dans l'eau. Toutefois, l'écran risque de devenir encombré si vous choisissez une sensibilité d'imagerie trop élevée.

Diminuez la sensibilité de l'imagerie pour supprimer de l'écran l'encombrement que l'on retrouve parfois dans l'eau boueuse ou trouble. Si la sensibilité est réglée à un niveau trop bas, il se pourrait que l'écran n'affiche pas beaucoup de retours sonar qui pourraient être des poissons.

DI Enhance

Amélioration DI

Paramètres : variés, voir ci-dessous.

La fonction Amélioration DI vous permet de régler l'affichage de Down Imaging pour les catégories suivantes : sensibilité, contraste et précision.

Que vous cherchiez les données de Down Imaging pour les poissons ou certains profils de fond, les réglages les plus efficaces varient selon la situation. L'affichage sera mis à jour en ajustant chacune des catégories.

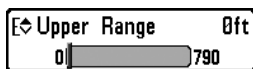


Sous-menu Amélioration DI

- **La commande de 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 s'avérer d'un certain intérêt. En réduisant la sensibilité, vous éliminez de l'écran les parasites parfois présents dans l'eau boueuse ou trouble. (de 1 à 20, où Basse = 1, Haute = 20, Défaut = 10)

REMARQUE : La sensibilité peut être réglée à partir de la boîte de dialogue Amélioration DI ou du menu Down Imaging X-Press. Le réglage de la sensibilité est fourni ici pour que vous puissiez facilement régler les données de Down Imaging par rapport aux autres réglages. Voir le menu **Down Imaging X-Press : Sensibilité vers le bas** pour de plus amples informations.

- **La commande de contraste** accentue les parties claires et foncées des données de Down Imaging pour offrir une meilleure définition. (1 à 20, Défaut = 10)
- **La commande de précision** filtre l'affichage et accentue les bords des données de Down Imaging. (Bas (L), Moyen (M), Haut (H), Défaut = Désactivé)



Limite supérieure de l'échelle de profondeur

(Avancé)

Paramètres : 0 pieds à 790 pieds ou 0 m à 257 m (pour les modèles internationaux exclusivement); Défaut = 0 m

La limite supérieure de l'échelle de profondeur est la limite de la zone la moins profonde qui sera montrée à l'écran dans les modes d'affichage Down Imaging (imagerie vers le bas). On utilise souvent la limite supérieure de l'échelle de profondeur de pair avec la limite inférieure.

À titre d'exemple, si vous êtes intéressé à la zone située entre 6 m et 15 m (20 pi et 50 pi) de profondeur, vous devriez régler l'Échelle Haute à 6 m et l'Échelle inférieure à 15 m. Le mode d'affichage Sonar montrera ensuite la plage de 9 m (30 pi) située entre 6 m et 15 m de profondeur, sans montrer la surface ni le fond (en supposant que le fond est plus bas que 15 m), et montrera plus de détails pour ladite zone.

REMARQUE : l'appareil conservera un écart minimum de 3 m (10 pieds) entre la limite inférieure et la limite supérieure de l'échelle de profondeur, peu importe les réglages manuels effectués



Limite inférieure de l'échelle de profondeur

Paramètres : Auto à 800 pieds, Auto à 260 m (pour les modèles internationaux exclusivement); Défaut = Auto

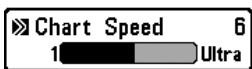
La **limite inférieure de l'échelle de profondeur** règle la valeur de l'échelle la plus profonde qui sera affichée par l'appareil.

Automatique : La limite inférieure de l'échelle de profondeur sera réglée par l'appareil pour suivre le fond automatiquement. Le mode automatique est réglé par défaut.

Manuel : Vous pouvez régler la limite inférieure de l'échelle de profondeur pour verrouiller l'appareil à une certaine profondeur. **M** sera affiché dans le coin inférieur droit de l'écran pour indiquer que l'appareil est en mode Manuel. Réglez la limite inférieure et la limite supérieure ensemble pour afficher une échelle de profondeur précise, tout particulièrement si vous recherchez des poissons ou la structure du fond.

À titre d'exemple, si vous pêchez à 18 mètres (60 pieds) de profondeur mais êtes intéressé uniquement par les 9 premiers mètres (de la surface jusqu'à 9 m (30 pieds), vous devez régler la limite inférieure de l'échelle de profondeur à 9 m (30 pieds). L'écran affichera la plage de 0 à 9 m (0 à 30 pieds), vous permettant de la visualiser avec plus de détails que s'il représentait les échos sonar jusqu'au fond.

REMARQUE : l'appareil conservera un écart minimum de 3 m (10 pi) entre la limite inférieure et la limite supérieure de l'échelle de profondeur, peu importe les réglages manuels effectués.



Vitesse de défilement

Paramètres : 1 à 9, Ultra, où 1 = lent, 9 = rapide, Ultra = la plus grande vitesse; Défaut = 5

La **vitesse de défilement** détermine la vitesse à laquelle les données sonar se déplacent à l'écran et, par conséquent, le niveau de détail affiché.

Une **vitesse plus grande** montre plus de renseignements, et c'est ce que préfèrent la plupart des pêcheurs à la ligne; toutefois, les renseignements du sonar défilent rapidement à l'écran. En réglant une **vitesse plus lente**, les données demeurent plus longtemps à l'écran, mais les détails du fond et des poissons deviennent compressés et peuvent être plus difficiles à interpréter.



Palette de l'imagerie

Paramètres : Foncé, Clair, Inverse; Défaut = Foncé

L'option **Palette de l'imagerie** vous permet de sélectionner la palette monochrome à utiliser pour l'affichage Down Imaging.

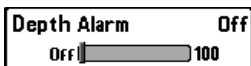
Alarms	
Depth Alarm	Off
Fish ID Alarm	<input type="radio"/>
Low Battery Alarm	Off
Temp. Alarm	Off
Alarm Tone	Medium
Timer Setup	
Start Timer	

Menu du Alarmes

Onglet d'alarmes du menu

À partir de n'importe quel mode d'affichage, appuyez deux fois sur la touche MENU pour accéder au menu principal. L'onglet d'Alarmes sera la sélection par défaut.

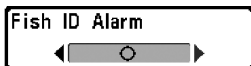
REMARQUE : Lorsqu'une alarme est déclenchée, vous pouvez l'arrêter en appuyant sur toute touche. Le signal d'alarme se coupe et l'alarme ne se déclenchera à nouveau que si un nouvel événement la déclenche.



Alarme de profondeur

Paramètres : Désactivé, 1 à 100 pieds ou 0,5 à 30 mètres (modèles internationaux seulement); Défaut = Désactivé

L'alarme de profondeur se fait entendre lorsque la profondeur devient égale à ou inférieure au réglage du menu.

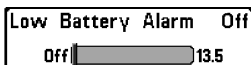
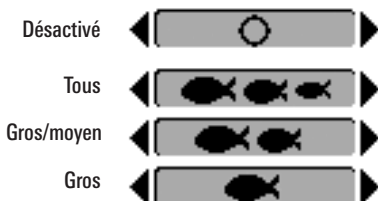


Alarme d'identification de poissons

Paramètres : Désactivé, Tous, Gros ou moyen, Gros; Défaut = Désactivé

L'alarme d'identification de poissons se fait entendre lorsque le détecteur de poissons détecte des poissons correspondant au réglage de l'alarme. Cette alarme ne sonne que si la fonction Identification de poisson (Fish ID+) est activée.

Par exemple, si vous avez réglé l'alarme ID poisson à Gros poisson, elle ne se déclenchera que lorsque l'appareil détectera un gros poisson.

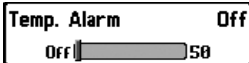


Alarme de batterie faible

Paramètres : Désactivé, 8,5 v à 13,5 V; Défaut = Désactivé

L'alarme de batterie faible se fait entendre lorsque la tension d'entrée de la batterie est égale à ou inférieure au réglage du menu. L'alarme de batterie ne se fait entendre que lorsque la batterie est branchée au détecteur de poissons. Vous devriez régler l'alarme de batterie faible de façon à ce qu'elle vous avertisse lorsque la tension de la batterie passe sous la marge de sécurité que vous aurez déterminée.

Par exemple, si vous utilisez un moteur de pêche à la traîne (alimenté par batterie), vous devriez régler l'alarme de batterie faible de façon à ce qu'elle vous avertisse avant que la tension de la batterie ne soit trop faible pour lancer votre moteur principal alimenté à l'essence.

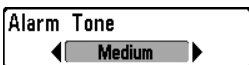


Alarme de temp.

Paramètres : Désactivé, 33 à 120 (Fahrenheit), 0 à 50 (Celsius); Défaut = Désactivé

L'**alarme de temp.** se fait entendre lorsque la température de l'eau détectée par le détecteur de poissons atteint le réglage de l'alarme de temp., qui est soit en degrés Fahrenheit ou Celsius (*modèles internationaux seulement*).

Par exemple, si l'alarme de temp. est réglée à 58 degrés Fahrenheit et que la température de l'eau chute de 60 à 58 degrés, l'alarme se fait entendre. De même, si la température de l'eau passe de 56 à 58 degrés Fahrenheit, l'alarme de temp. se fait aussi entendre.



Tonalité d'alarme

Paramètres : Élevée, Moyenne, Faible; Défaut = Moyenne

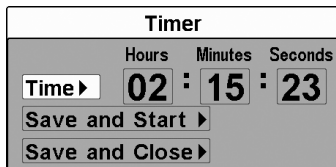
La **tonalité d'alarme** choisit la tonalité du son de l'alarme. Une brève tonalité se fera entendre lorsque vous réglerez la tonalité de l'alarme, afin que vous puissiez sélectionner celle qui convient le mieux.



Réglage de la minuterie

Paramètres : Appuyez sur la touche curseur de DROITE pour ouvrir la boîte de dialogue.

La fonction **Réglage de la minuterie** vous permet d'afficher une boîte de dialogue pour la création des réglages de la minuterie. Vous pouvez également démarrer le décompte à partir de cette boîte de dialogue. Quand la minuterie est lancée, le minuteur fonctionne pendant la durée de temps indiquée dans la boîte de dialogue.



- **Heure** : Utilisez la touche curseur à 4 directions pour régler les heures, les minutes et les secondes.
- **Sauvegarde et démarrage** : Pour lancer immédiatement la minuterie, sélectionnez Sauvegarde et démarrage et appuyez sur la touche curseur de DROITE.
- **Sauvegarde et fermeture** : Pour sauvegarder vos réglages et lancer la minuterie plus tard, sélectionnez Sauvegarde et fermeture, et appuyez sur la touche curseur de DROITE. Voir aussi *Démarrage de la minuterie*.
- **Affichage numérique** : Pour que la minuterie soit affichée à l'écran pendant le décompte, voir *Affichages : Procédure de modification de l'affichage numérique*.

Start Timer



Démarrage de la minuterie

Paramètres : Appuyez sur la touche curseur de DROITE pour démarrer la minuterie.

La fonction **Démarrage de la minuterie** vous permet de lancer la minuterie en utilisant les réglages sauvegardés dans la boîte de dialogue Réglage de la minuterie. Pour créer les réglages de la minuterie, voir *Réglage de la minuterie*.

Stop Timer



Arrêt de la minuterie

(pendant son déroulement)

Paramètres : Appuyez sur la touche curseur de DROITE pour arrêter la minuterie.

La fonction **Arrêt de la minuterie** vous permet d'arrêter la minuterie pendant qu'elle effectue le décompte.

Sonar	
Beam Select	200kHz
Imaging Frequency	455kHz
Surface Clutter	5
SwitchFire	Clear Mode
Fish ID +	On
Fish ID Sensitivity	5
RTS Window	Narrow
Zoom Width	Narrow
455kHz Sensitivity	0
Depth Lines	On
Noise Filter	Low
Max Depth	Auto
Water Type	Fresh
Digital Depth Source	Auto
Imaging Palette	Dark

Menu Sonar, Avancé
(570 DI)

Onglet Sonar du menu

Appuyez sur la touche MENU à deux reprises pour accéder au menu principal, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE jusqu'à ce que vous arriviez à l'onglet Sonar.

REMARQUE : Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode utilisateur à avancé ou normal. Reportez-vous au **menu principal**, au mode utilisateur pour les détails.

REMARQUE : Les options du menu varient selon le modèle Humminbird. Reportez-vous aux sections suivantes pour l'intégralité des options du menu.



Sélection de faisceau

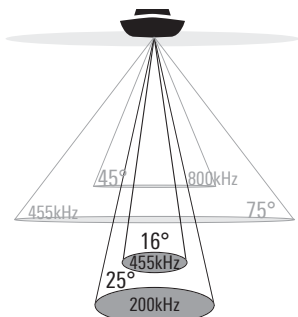
(Modèles DualBeam PLUS et Down Imaging uniquement)

Paramètres : DualBeam PLUS : 200/83 kHz, 200 kHz, 83 kHz;
Down Imaging : 200 kHz, 455 kHz; Défaut = 200 kHz

La fonction **Sélection de faisceau** permet de régler les retours de sonar du transducteur qui s'afficheront à l'écran. Les fréquences des faisceaux disponibles sont déterminées par votre modèle Humminbird.

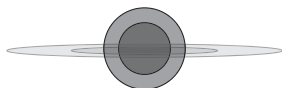
Les **modèles DualBeam PLUS (541, 561, 570)** vous permettent de sélectionner 200/83 kHz, 200 kHz ou 83 kHz.

- Lorsque cette fonction est réglée à **200/83 kHz**, les retours des deux faisceaux sont regroupés en commençant par les retours du faisceau large de 83 kHz, en réduisant l'intensité de cette couche, puis en y superposant les retours du faisceau étroit de 200 kHz. Les retours sonar plus foncés du faisceau étroit de 200 kHz se démarquent des retours plus pâles du faisceau large de 83 kHz. Le mode d'affichage Sonar divisé continue d'afficher les retours sonar de chaque faisceau dans sa fenêtre respective. Les renseignements regroupés sont montrés dans les modes d'affichage Sonar, d'affichage Zoom du sonar et d'affichage À gros chiffres. La fenêtre sonar en temps réel, dans le mode d'affichage Sonar, ne montre que les retours du faisceau étroit de 200 kHz.
- Lorsque cette fonction est réglée à **200 kHz**, seulement les retours d'un faisceau étroit de 200 kHz sont présentés dans l'affichage Sonar, l'affichage Zoom du sonar, et l'affichage À gros chiffres. Le mode d'affichage Sonar divisé continue d'afficher les retours sonar de chaque faisceau dans sa fenêtre respective. La fenêtre sonar en temps réel montre les retours du faisceau étroit de 200 kHz.
- Lorsque cette fonction est réglée à **83 kHz**, les retours d'un faisceau large de 83 kHz sont présentés dans l'affichage Sonar, l'affichage Zoom du sonar, et l'affichage À gros chiffres. Le mode d'affichage Sonar divisé continue d'afficher les retours sonar de chaque faisceau dans sa fenêtre respective. La fenêtre sonar en temps réel ne montre que les retours du faisceau large de 83 kHz.



❖ 75 Degree Total Coverage

❖ Bottom Coverage = 1 x Depth



Les modèles **Down Imaging (561 DI, 570 DI, et 571 HD DI)** vous permettent de sélectionner 200 kHz ou 455 kHz pour une couverture conique du sonar dans les modes d'affichage sonar traditionnels.

- Lorsque vous réglez la fonction à **200 kHz**, seuls les retours du faisceau de 200 kHz (25°) s'affichent.
- Lorsque vous réglez la fonction à **455 kHz**, seuls les retours du faisceau étroit de 455 kHz (16°) s'affichent.

Imaging Frequency

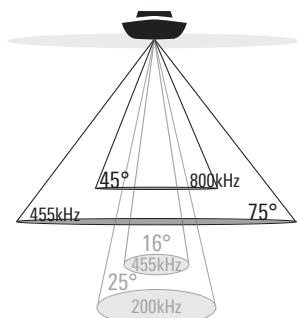
455kHz

Fréquence de l'imagerie

(Affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI])

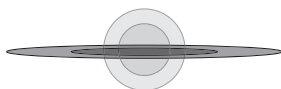
Paramètres : 800 kHz, 455 kHz; Défaut = 455 kHz

L'option **Fréquence de l'imagerie** vous permet de sélectionner la fréquence à appliquer aux faisceaux Down Imaging (455 kHz ou 800 kHz). Sélectionnez 455 kHz pour obtenir la meilleure qualité d'image globale et pour explorer plus en profondeur. Sélectionnez 800 KHz pour obtenir les images les plus nettes (avec toutefois une capacité à aller en profondeur limitée).



❖ 75 Degree Total Coverage

❖ Bottom Coverage = 1 x Depth

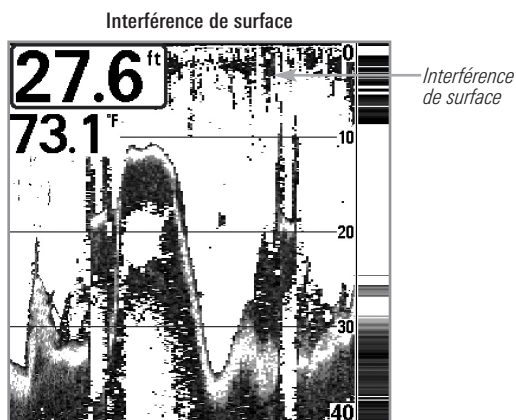


Surface Clutter 5
 1  10

Interférence de surface

Paramètres : Faible = 1 à Élevé = 10; Défaut = 5

L'**interférence de surface** permet de régler le filtre qui élimine les interférences de surface causées par les algues et l'aération. Plus la valeur est faible, moins l'interférence de surface est affichée.



SwitchFire
 ◀ Clear Mode ▶

SwitchFire

Paramètres : Mode Max, Mode Effacer; Défaut = Mode Effacer

SwitchFire gère la présentation des retours sonar dans l'écran Vues Sonar.

Choisissez le **mode Max** pour n'afficher que les retours sonar bruts sur l'affichage. Lorsque le mode Max est sélectionné, les informations maximum disponibles du sonar dans le faisceau du transducteur s'affichent en révélant davantage d'arcs de poisson et un meilleur suivi de l'hameçon à l'écran.

Choisissez le **mode Effacer** pour montrer un encombrement moindre et des tailles de poissons plus précises. Lorsque le mode Effacer est sélectionné, l'encombrement est filtré, et les renvois sonar sont interprétés pour fournir plus de détails sur les objets détectés dans le faisceau du transducteur, quel que soit leur emplacement. Autrement dit, la présence d'un grand arc à l'écran indique qu'un gros poisson a été détecté.

L'alarme d'identification du poisson + (Fish ID+) utilise des algorithmes de traitement avancés du signal afin d'interpréter les retours sonar et d'afficher un symbole de poisson lorsque des conditions très ciblées sont remplies. Lorsqu'un poisson est détecté, l'appareil affiche une icône de poisson et un chiffre juste au-dessus de cette icône, indiquant la profondeur du retour interprété comme étant un poisson. Trois icônes différentes de poissons illustrent l'intensité du retour sonar et fournissent une indication relative de la taille du poisson.



Symboles de poisson
ombrés faisceau étroit

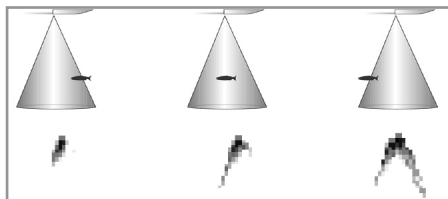


Symboles de poisson
vides faisceau large

- Les **modèles Sonar à faisceau simple (550, 560)** représentent les cibles détectées dans le faisceau étroit de 200 kHz comme des symboles de poisson ombrés.
- Les **modèles DualBeam PLUS (541, 561, 570)** représentent les cibles détectées dans le faisceau étroit de 200 kHz comme des symboles de poisson ombrés et les cibles détectées dans le faisceau large de 83 kHz comme des symboles de poisson vides.
- Les **modèles Down Imaging (561 DI, 570 DI, 571 HD DI)** représentent les cibles détectées dans le faisceau conique de 455 kHz comme des symboles de poisson vides et les cibles détectées dans le faisceau conique de 200 kHz comme des symboles de poisson ombrés.

Lorsque la fonction Identification des poissons **Fish ID+ est désactivée**, le détecteur de poissons affiche seulement les retours sonar bruts à l'écran. Ces retours prennent souvent la forme d'arcs, indiquant des cibles potentielles. En raison de l'angle du faisceau du transducteur, la distance entre l'appareil et un poisson diminue lorsque celui-ci entre dans le faisceau et elle augmente lorsqu'il en sort; cette variation de distance crée un arc de poisson à l'écran. La vitesse du bateau, la vitesse de défilement et la position du poisson dans le faisceau influencent directement la forme de l'arc.

Faisceau du transducteur et arcs de poisson



Fish ID Sensitivity 5
1 10

Sensibilité de l'identification de poisson

Paramètres : Basse = 1, Haute = 10; Défaut = 5

La fonction **Sensibilité de l'identification de poisson** permet de régler le seuil des algorithmes de détection de la fonction Identification de poisson Fish ID+. Le choix d'un seuil plus élevé permet aux retours plus faibles d'être affichés comme des poissons. Ceci est utile pour identifier une espèce de poisson plus petite ou des poissons d'appâts. Le choix d'un réglage moins élevé permet d'afficher moins d'icônes de poissons provenant des retours de sonar faibles. Ceci est utile pour identifier une espèce de poisson plus grande.

La sensibilité de repérage de poisson est utilisée de pair avec la fonction Identification de poisson (Fish ID+). La fonction Fish ID+ doit être activée pour que la sensibilité de repérage de poisson influence la capacité du détecteur de poissons à identifier les retours de sonar comme des poissons.

RTS Window
◀ Narrow ▶

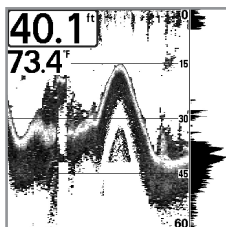
Fenêtre sonar en temps réel (RTS)

Paramètres : Large, Étroite, Désactivé; Défaut = Étroite

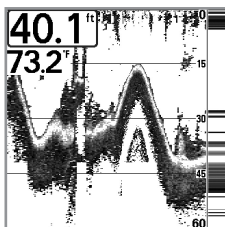
La fonction **Fenêtre sonar en temps réel (RTS)** permet de régler la largeur de cette fenêtre à large ou étroite ou de la désactiver, dans le mode Affichage sonar. Cette fenêtre est toujours rafraîchie le plus rapidement possible et n'affiche que les retours qui sont à l'intérieur du faisceau du transducteur. Reportez-vous à la **Représentation à l'écran du sonar** pour plus d'information.

REMARQUE : La fenêtre sonar en temps réel large n'utilise pas les niveaux de gris.

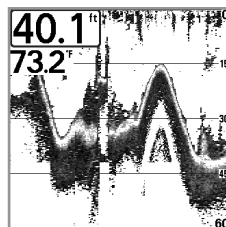
Fenêtre en temps réel
(large)



Fenêtre sonar en temps réel (étroit)



Fenêtre sonar en temps réel
(désactivé)



Zoom Width



Largeur du zoom

Paramètres : Étroit, Moyen, Large; Défaut = Large

La **largeur du zoom** règle la largeur d'agrandissement sur la vue Zoom sonar qui se trouve à gauche de l'affichage. Voir *Affichages : Affichage Zoom du Sonar* pour obtenir de plus amples renseignements à ce sujet.

83kHz Sensitivity 0

-10  10

Sensibilité du faisceau de 83 kHz

(Avancé, sonar à double faisceau DualBeam PLUS uniquement [541, 561, 570])

Paramètres : -10 à +10; Défaut = 0

La **Sensibilité de 83 kHz** change la sensibilité du faisceau de 83 kHz. Si vous augmentez la sensibilité du faisceau de 83 kHz, plus de retours faibles s'afficheront à l'écran, et si vous la réduisez, moins de ces retours faibles seront présents.

La sensibilité de 83 kHz est particulièrement utile pour régler la sensibilité des retours sonar du faisceau à 83 kHz dans le mode d'affichage sonar divisé. Il est ainsi possible de régler la sensibilité des faisceaux de 83 kHz sans influencer sur les retours montrés dans la fenêtre du faisceau de 200 kHz.

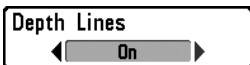


Sensibilité du faisceau de 455 kHz

(Avancé, Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI])

Paramètres : -10 à +10; Défaut = 0

La fonction **Sensibilité 455 kHz** permet d'ajuster la sensibilité des faisceaux à 455 kHz. Augmentez la sensibilité du faisceau pour afficher d'autres retours faibles, et réduisez-la si vous préférez afficher moins de retours faibles.



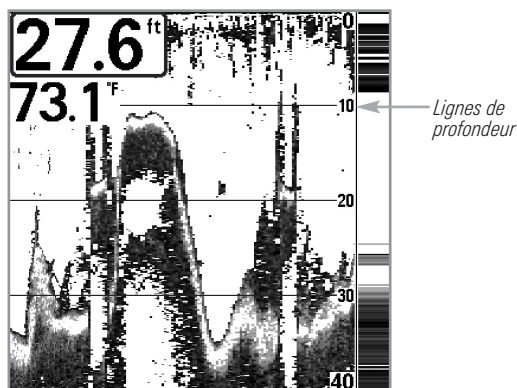
Lignes de profondeur

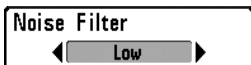
(Avancé)

Paramètres : Activé, Désactivé; Défaut = Activé

Les lignes de profondeur divisent l'écran en quatre sections égales, séparées par trois lignes de profondeur horizontales. La profondeur de chaque ligne est affichée le long de l'échelle de profondeur. Vous pouvez activer ou désactiver les lignes de profondeur.

Lignes de profondeur





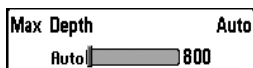
Filtrage du bruit

(Avancé)

Paramètres : Désactivé, Faible, Moyen, Élevé 1, Élevé 2, Élevé 3; Défaut = Faible

L'option **Filtrage du bruit** permet de réduire les interférences à l'écran provenant de sources comme le moteur du bateau, la turbulence ou autres dispositifs de sonar.

Le réglage Désactivé retire tout le filtrage. Les réglages Faible, Moyen et Élevé 1, Élevé 2, Élevé 3 filtrent progressivement les retours sonar. Les réglages Élevé 1, Élevé 2, Élevé 3 sont utiles lorsque le moteur de pêche à la traîne produit un bruit excessif; toutefois, dans certaines situations en eaux profondes, les réglages élevés peuvent en fait empêcher votre appareil de trouver le fond.



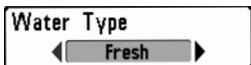
Profondeur maximale

(Avancé)

Paramètres : Auto à 800 pieds, Auto à 1 200 pieds (561 seulement), ou Auto à 260 mètres (modèles internationaux seulement); Défaut = Auto

L'option **Profondeur maximale** permet de régler la profondeur maximale de sondage de l'appareil. Lorsque l'option Profondeur maximale est réglée au mode automatique, le détecteur de poissons prend des lectures du fond au besoin (dans la mesure de ses capacités). Lorsque l'option Profondeur maximale est réglée pour être égale à la profondeur maximale, votre détecteur de poissons n'essaiera pas de récupérer les données du sonar dans cette profondeur, donc plus de détails apparaîtront à l'écran.

REMARQUE : Si le fond est plus profond que le réglage de profondeur maximale, l'indicateur numérique de la profondeur clignotera, indiquant que l'appareil ne peut le localiser.



Type d'eau

(Avancé)

Paramètres : Douce, Salée (peu profonde), Salée (profonde); Défaut = Douce

L'option **Type d'eau** sert à configurer l'appareil pour les activités en eau douce ou en eau salée. En eau salée, vous pouvez aussi choisir le réglage d'eau peu profonde ou profonde.

Le type d'eau affecte la précision des lectures de profondeur en eau profonde. En eau salée, ce qui serait considéré un grand poisson pourrait être 2 à 10 fois plus grand qu'un poisson en eau douce (selon le type de poisson que vous recherchez). Le réglage d'eau salée tient compte d'une plus grande gamme dans l'ajustement de la taille des poissons pour expliquer ceci.



Source de profondeur numérique

(Avancé, Modèles Down Imaging avec transducteurs optionnels uniquement [561 DI, 570 DI, & 571 HD DI])

Paramètres : Auto, Élément 2D; Défaut = Auto

La **source de profondeur numérique** spécifie le faisceau qui sera utilisé pour afficher la profondeur pour les indicateurs de profondeur numérique (voir *Affichages et l'onglet Réglages du menu principal : Sélection des indicateurs* pour obtenir plus d'informations). Il est important de définir cette option de menu en fonction du transducteur connecté à la tête de commande, comme suit :

- Si un **transducteur Down Imaging** est connecté à la tête de commande, sélectionnez Auto. En fonction de la profondeur, le paramètre Auto choisira automatiquement le faisceau conique 2D ou le faisceau Down Imaging pour afficher la profondeur sur la fenêtre de lecture numérique. Auto est le paramètre par défaut.
- Si un **transducteur accessoire** est connecté à la tête de commande, sélectionnez Élément 2D. Par exemple, si vous connectez un transducteur pour pêche sous glace à votre unité Down Imaging, définissez la source de profondeur numérique sur Élément 2D pour afficher la profondeur sur la fenêtre de lecture numérique. Le paramètre Élément 2D ne devrait pas être utilisé avec un transducteur Down Imaging.

REMARQUE : Communiquez avec le service à la clientèle Humminbird pour déterminer les transducteurs accessoires qui sont compatibles avec votre détecteur de poisson Humminbird, ou visitez notre site Web, humminbird.com.



Palette de l'imagerie

(Affichages Down Imaging uniquement [561 DI, 570 DI, et 571 HD DI])

Paramètres : Foncé, Clair, Inverse; Défaut = Foncé

L'option **Palette de l'imagerie** vous permet de sélectionner la palette monochrome à utiliser pour l'affichage Down Imaging.



Onglet Réglages du menu

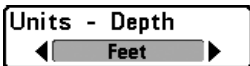
Units - Depth	Feet
Units - Temp	°f
Units - Distance	Feet/Statute Miles
Units - Speed	kph
User Mode	Advanced
Language	English
Triplog Reset	
Restore Defaults	
Select Views	
Select Readouts	
Depth Offset	0.0ft
Temp. Offset	0.0°
Digits Format	Small Tenths
Speed Calibration	5 %
Demonstration	Visible
Sound Control	All Sounds

À partir de tout affichage, appuyez sur la touche MENU à deux reprises pour accéder aux onglets du menu principal, puis appuyez sur la touche curseur de DROITE jusqu'à ce que vous arriviez à l'onglet Réglages.

REMARQUE : Les options du menu varient selon les accessoires branchés à l'appareil.

REMARQUE : Les options du menu peuvent être élargies ou simplifiées en réglant le mode d'utilisateur à avancé ou normal. Reportez-vous au **menu principal**, au **mode d'utilisateur** pour obtenir de l'information détaillée.

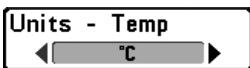
Onglet Réglages du menu



Unités – Profondeur

Paramètres : Modèles nationaux : Pieds, Brasses; modèles internationaux : Pieds, Brasses, Mètres; Défaut = Pieds/mètres

La fonction **Unités - Profondeur** permet de choisir les unités de mesure pour toutes les lectures de profondeur.



Unités – Température

(Modèles internationaux seulement)

Paramètres : Celsius, Fahrenheit; Défaut = Celsius

La fonction **Unités - Température** permet de choisir les unités de mesure pour tous les indicateurs de température. *Modèles internationaux seulement.*

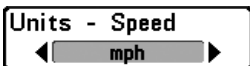


Unités – Distance

(Avec température/vitesse seulement)

Paramètres : Modèles nationaux: Milles terrestres, Milles nautiques, Défaut - Milles terrestres; Modèles internationaux : Mètres/kilomètres, Mètres/milles nautiques, Pieds/milles terrestres, Pieds/milles nautiques, Défaut = Mètres/kilomètres

La fonction **Unités – Distance** permet de sélectionner les unités de mesure de tous les indicateurs de distance. Elle n'apparaît dans le menu que si un accessoire de température et de vitesse est branché à l'appareil (et que la roue à aubes a bougé au moins une fois).

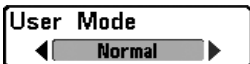


Unités – Vitesse

(Avec température/vitesse seulement)

Paramètres : Modèles nationaux: mi/h, kts; Modèles internationaux : mi/h, kts, ki/h; Défaut = mi/h/ki/h

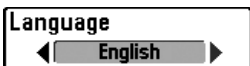
La fonction **Unités – Vitesse** permet de sélectionner les unités de mesure de tous les indicateurs de vitesse. Elle n'apparaît dans le menu que si un accessoire de température et de vitesse est branché à l'appareil et que la roue à aubes a bougé au moins une fois.



Mode utilisateur

Paramètres : Normal, Avancé; Défaut = Normal

Mode utilisateur règle le menu du système à normal ou avancé. Lorsque l'appareil est réglé à normal (réglage par défaut), les réglages de base des options du menu sont indiqués dans le menu du système. Lorsque l'appareil est réglé à avancé, les options supplémentaires du menu sont ajoutées au menu du système. Reportez-vous au *menu principal, au mode d'utilisateur* pour obtenir de l'information détaillée.

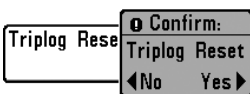


Langue

(Modèles internationaux seulement)

Paramètres : Divers; Défaut = Anglais

La fonction **Langue** permet de sélectionner la langue d'affichage des menus. *Modèles internationaux seulement.*



Remise à zéro du compteur journalier

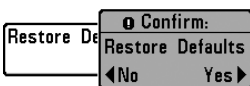
(Avec température/vitesse seulement)

Paramètres : Suivez les instructions à l'écran pour activer.

La fonction **Remise à zéro du compteur journalier** permet de remettre le compteur journalier à zéro et ne s'affiche que si un accessoire de température et de vitesse est branché à l'appareil et que la roue à aubes a bougé au moins une fois.

Le compteur journalier fournit l'information suivante : une minuterie du temps écoulé, la distance parcourue depuis la dernière remise à zéro et la vitesse moyenne.

REMARQUE : Reportez-vous à l'onglet Réglages du menu : Sélection des lectures (avancé) pour découvrir comment afficher l'information du compteur journalier à l'écran.



Restitution des réglages par défaut

Paramètres : Suivez les instructions à l'écran pour activer.

Utilisez cette option de menu avec prudence!

La fonction **Restitution des réglages par défaut** permet de revenir aux réglages par défaut pour TOUS les réglages du menu.

Select Views	
SELF TEST	Hidden
Accessory Test	Hidden
Sonar View	Visible
Sonar Zoom View	Visible
Big Digits View	Visible

Sélection des modes d'affichage
(550)

Sélection des modes d'affichage

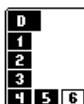
(Avancé)

Paramètres : Masqué, Visible; Défaut = Visible

Sélection des modes d'affichage vous permet de régler les affichages disponibles de façon à ce qu'ils soient visibles ou non dans le cycle de rotation des affichages. Pour retirer un affichage du cycle de rotation, il suffit d'en régler l'attribut à « masqué », sinon il demeurera « visible ».

REMARQUE : Reportez-vous à l'onglet **Affichages** pour plus d'information.

Select Readouts	
Readout 1 Temperature	
Readout 2	Off
Readout 3	Off
Readout 4 Speed	
Readout 5 Time+Date	
Readout 6	Off



La position d'indicateur à l'écran est présentée dans la fenêtre Sélection des lectures.

Sélection des lectures

Sélection des lectures

(Avancé, affichages sonar et Down Imaging seulement)

Paramètres : Divers; Défaut = Inactif

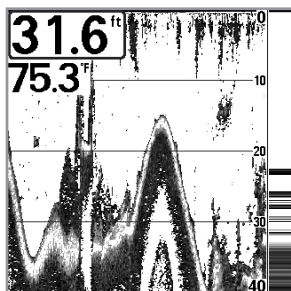
Sélection des lectures définit les informations à afficher dans chacune des fenêtres de données à six positions fixes disposées aux bords gauche et inférieur de l'écran vue sonar et Down Imaging. Pour laisser la fenêtre de données vierge, sélectionnez Désactiver (Off). Voir **Affichages** pour modifier la sélection des relevés.

Les fenêtres de données peuvent afficher les indicateurs d'accessoires compatibles comme ceux de l'accessoire de température et de vitesse. Chaque fenêtre de données peut être vide ou contenir l'une des catégories d'information suivantes :

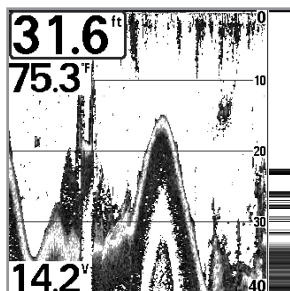
- Compteur journalier
- Tension
- Vitesse
- Température

REMARQUE : La disponibilité de l'information des indicateurs numériques correspond à l'écran choisi et l'accessoire installé.

Affichage Sonar (défaut)



Vue Sonar avec Sélection des Lectures



Compensation de la profondeur

(Avancé)

Paramètres : -10,0 à +10,0 pieds ou -3,0 à +3,0 mètres (modèles internationaux seulement); Défaut = 0 m

La fonction **Compensation de la profondeur** permet d'obtenir une lecture de profondeur soit à partir de la surface, soit à partir de la quille. Entrez une mesure verticale positive de la distance entre le transducteur et la ligne de flottaison pour que l'indicateur affiche la profondeur à partir de la ligne de flottaison. Entrez une mesure verticale négative de la distance entre le transducteur et la quille pour que l'indicateur affiche la profondeur à partir de la quille.



Compensation de température

(Avancé)

Paramètres : de -10,0 à +10,0 degrés; Défaut = 0

La fonction **Compensation de température** règle la lecture de température selon la quantité entrée.

Speed Calibration 0%
-20 20

Étalonnage de la vitesse

(Avancé, avec température/vitesse seulement)

Paramètres : -20 % à +20 %; Défaut = 0 %

L'option **Étalonnage de vitesse** permet de régler l'indicateur de vitesse selon le pourcentage entré et apparaîtra au menu si un accessoire température/vitesse est branché et que la roue à aubes a bougé au moins une fois.

Digits Format

Small tenths

Format numérique

(Avancé)

Paramètres : Petit dixième, grand dixième, aucun dixième;
Défaut = Petit dixième

Le **format numérique** ajoute un dixième de décimale aux lectures relevées, notamment de température et de profondeur. Utilisez les réglages pour modifier l'affichage de la décimale ou la supprimer des indicateurs numériques. Ci-dessous figurent des exemples des différents réglages. Voir également *Sélection des lectures* et *Affichages*.

217^{ft}

Petit dixième

21.7^{ft}

Grand dixième

21^{ft}

Aucun dixième

Démonstration

Off

Démonstration

Paramètres : Inactif, Visible; Défaut = Visible

L'option du menu de **démonstration** détermine si le mode de démonstration est visible ou inactif. Le mode de démonstration apparaît à l'écran si aucune touche n'est activée à l'apparition de l'écran de mise en garde au démarrage. Les réglages de menu ne peuvent pas être enregistrés dans Démonstration (voir *Démarrage de l'appareil* et *Menu de démarrage*).

Sound Control

All Sounds

Contrôle du son

Paramètres : Pas de son, Alarmes seulement, Tous les sons; Défaut = Tous les sons

Le **contrôle du son** vous permet de choisir quand la tête de commande émettra un bip ou un signal sonore en appuyant sur les touches et/ou en cas d'alarmes.

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 nettoyeur chimique pour verre sur l'écran. Les produits chimiques contenus dans la solution risqueraient de fendre la lentille de l'appareil.*

REMARQUE : *N'essuyez 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 périodiquement la façade du transducteur avec un savon ou liquide doux et sans danger pour le plastique et pour le milieu biologique marin.

REMARQUE : Pour nettoyer le transducteur, il se peut que vous ayez à le faire pivoter vers le haut dans le support.

- 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.

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 système de pêche, 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

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 :

- En vous reportant à la notice d'installation fournie avec le détecteur de poissons, assurez-vous que le câble du transducteur est bien branché au système. Rebranchez-le au besoin, puis redémarrez le détecteur de poissons pour voir si l'anomalie est corrigée.
- 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.

Problèmes d'affichage

Il existe plusieurs conditions ou sources principales d'interférence possibles qui pourraient causer des problèmes avec la qualité de l'information affichée à l'écran de la tête de commande. Consultez le tableau suivant qui énumère certains symptômes de problèmes d'affichage et des solutions possibles à y apporter :

Problème	Cause possible
La tête de commande s'éteint lorsque le bateau se déplace à grande vitesse.	Si la puissance de sortie du moteur de votre bateau n'est pas régulée, il se peut que la tête de commande se protège grâce à un dispositif de protection contre les surtensions. Assurez-vous que la tension d'entrée ne dépasse pas 20 V.
Lorsque le bateau se déplace à grande vitesse, le fond disparaît de l'écran, l'image s'évanouit ou est interrompue.	La position du transducteur doit probablement être ajustée. Un mélange d'air et d'eau s'écoulant autour du transducteur (cavitation) pourrait nuire à l'interprétation des données du sonar. Consultez la notice d'installation pour vous guider dans le repositionnement du transducteur. Le bruit électrique provenant du moteur du bateau pourrait nuire à la réception du sonar. Reportez-vous à la section <i>Détermination des causes d'interférence</i> pour obtenir de plus amples renseignements.
L'appareil ne détecte aucun poisson, même si vous savez qu'il y en a sous le bateau, ou les lectures du sonar semblent faibles ou faussées.	Si le transducteur est mal positionné (par ex., monté en angle plutôt que pointé directement vers le bas) ou s'il existe des interférences mécaniques, soit parce que le transducteur est monté à l'intérieur d'une coque trop épaisse pour obtenir une bonne transmission des ondes, soit parce que le lien entre le transducteur et la coque n'est pas hermétique, ou encore si le transducteur est sale, le détecteur pourrait avoir de la peine à traiter les retours de sonar. Consultez la notice d'installation pour repositionner le transducteur et assurez-vous que le transducteur est propre. Une faible tension de pile pourrait aussi nuire à la transmission du signal. Le bruit électrique provenant du moteur du bateau pourrait nuire à la réception du sonar. Voir la section <i>Détermination des causes d'interférence</i> pour obtenir de plus amples renseignements.

Détermination des causes d'interférence

Le bruit électrique influence habituellement les indicateurs très sensibles et l'affichage, qui montre des points noirs lorsque le bateau se déplace à grande vitesse. 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 38 cm (15 po) de l'hélice, et que l'eau s'écoule avec aisance sur la face du transducteur en tout temps.

Spécifications de 541

Profondeur	800 pi (243 m)
Puissance de sortie	300 watts (RMS), 2 400 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	200 kHz et 83 kHz (DualBeam PLUS)
Zone de couverture	60° @ -10 dB dans 83 kHz 20° @ -10 dB dans 200 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	240 V x 240 H
Transducteur	XNT 9 20 T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	200 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 550

Profondeur	800 pi (243 m)
Puissance de sortie	200 watts (RMS), 1 600 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	200 kHz (Faisceau unique)
Zone de couverture	20° @ -10 dB dans 200 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	240 V x 240 H
Transducteur	XNT 9 20 T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 560

Profondeur	800 pi (243 m)
Puissance de sortie	250 watts (RMS), 2 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	200 kHz (Faisceau unique)
Zone de couverture	20° @ -10 dB dans 200 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	320 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 20 T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 561

Profondeur	1 200 pi (366 m)
Puissance de sortie	250 watts (RMS), 2 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	200 kHz et 83 kHz (DualBeam PLUS)
Zone de couverture	60° @ -10 dB dans 83 kHz 20° @ -10 dB dans 200 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	320 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 20 T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 561 DI

Profondeur	250 pi (76 m) Down Imaging, 600 pi (183 m) pour un sonar traditionnel
Puissance de sortie	500 watts (RMS), 4 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	455 kHz et 800 kHz (Down Imaging); 200 kHz et 455 kHz (pour un sonar traditionnel)
Zone de couverture	Down Imaging : 75° @ -10 dB dans 455 kHz 45° @ -10 dB dans 800 kHz Pour un sonar traditionnel : 25° @ -10 dB dans 200 kHz 16° @ -10 dB dans 455 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	320 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 DI T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 570

Profondeur	800 pi (243 m)
Puissance de sortie	250 watts (RMS), 2 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	200 kHz et 83 kHz (DualBeam PLUS)
Zone de couverture	60° @ -10 dB dans 83 kHz 20° @ -10 dB dans 200 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	320 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 20 T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 570 DI

Profondeur	250 pi (76 m) Down Imaging, 600 pi (183 m) pour un sonar traditionnel
Puissance de sortie	500 watts (RMS), 4 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	455 kHz et 800 kHz (Down Imaging); 200 kHz et 455 kHz (pour un sonar traditionnel)
Zone de couverture	Down Imaging : 75° @ -10 dB dans 455 kHz 45° @ -10 dB dans 800 kHz Pour un sonar traditionnel : 25° @ -10 dB dans 200 kHz 16° @ -10 dB dans 455 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	640 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 DI T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

Spécifications de 571 HD DI

Profondeur	250 pi (76 m) Down Imaging, 600 pi (183 m) pour un sonar traditionnel
Puissance de sortie	500 watts (RMS), 4 000 watts (crête à crête)
Fréquence de fonctionnement	455 kHz et 800 kHz (Down Imaging); 200 kHz et 455 kHz (pour un sonar traditionnel)
Zone de couverture	Down Imaging : 75° @ -10 dB dans 455 kHz 45° @ -10 dB dans 800 kHz Pour un sonar traditionnel : 25° @ -10 dB dans 200 kHz 16° @ -10 dB dans 455 kHz
Séparation de cible	2 1/2 po (63,5 mm)
Alimentation requise	10 à 20 V c.c.
ACL Matrice	640 V x 320 H
Transducteur	XNT 9 DI T
Longueur de câble de transducteur	20 pi (6 m)
Appel de courant	300 mA
Caractéristique IPX	IP67 Étanche/submersible @ 1 m pendant 30 minutes et à l'épreuve de la poussière

REMARQUE : Humminbird vérifie la profondeur maximale spécifiée en eau salée. Ses performances en profondeur peuvent toutefois varier selon l'installation du transducteur, le type d'eau, les couches thermiques et la composition et l'inclinaison des fonds marins.

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

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.

Glossaire

Termes relatifs au sonar :

Angle du cône L'angle du cône est la mesure de l'angle du faisceau sonar à un point d'atténuation sonore inférieur (p. ex., -10 dB). Voir *Point d'atténuation sonore inférieur*.

Bruit Le bruit est involontaire et est causé par les ondes sonores externes qui interfèrent avec le fonctionnement optimal du sonar. Il apparaît comme des « points » aléatoires à l'écran, provenant de différentes sources. Beaucoup de produits Humminbird sont dotés d'un paramètre de menu permettant de filtrer le bruit difficile à éliminer de l'écran (voir également *Dépannage*).

Cavitation L'effet des bulles d'air produites par la rotation de l'hélice et le mouvement du bateau dans l'eau.

Compteur journalier Une fonction des systèmes Humminbird qui affiche à l'écran un indicateur du temps écoulé, de la vitesse moyenne et de la distance totale parcourue. Il est nécessaire de brancher un capteur de vitesse pour activer cette fonction. Le compteur journalier apparaît dans le mode d'affichage À gros chiffres et il peut être remis à zéro par l'entremise du menu Compteur journalier.

Décibel L'unité de mesure du niveau de pression acoustique, ou l'« intensité » d'un retour sonar. Voir *Point d'atténuation sonore inférieur*.

Dureté du fond La densité (ou la composition) du fond. Il est possible de déterminer les différents niveaux de dureté en interprétant l'« épaisseur » du retour sonar principal. Les retours de fond dur sont minces et noirs et les retours de fond meuble apparaissent plus épais et moins foncés. Il est important de noter qu'un retour sonar d'un fond en pente peut avoir l'apparence d'un fond meuble.

Écran FSTN FSTN est un acronyme de l'anglais « Film Super-Twist Nematic » (soit un écran à cristaux liquides nématiques torsadés). Il s'agit d'une technologie d'affichage monochrome caractérisée par des pixels noirs à contraste élevé. Tous les produits fixes à écran monochrome de Humminbird utilisent la technologie FSTN.

Faisceau sonar La propagation des ondes sonores dans l'eau, dans une projection conique. Voir *Angle du cône*.

Fréquence La mesure du nombre de cycles par seconde d'une impulsion sonore transmise sous l'eau. Les détecteurs de poisson émettent souvent des signaux à 200 kHz car cette fréquence s'avère un bon compromis pour le rendement dans de nombreuses conditions. Les fréquences plus basses (p. ex., 50 kHz) ont une meilleure portée en profondeur, mais offrent une moins bonne résolution. Les fréquences plus

élevées (p. ex., 455 kHz) offrent une meilleure résolution, mais sont limitées en profondeur.

Fréquence de mise à jour sonar Indique combien de fois par seconde l'émetteur/récepteur du transducteur envoie et reçoit des signaux du sonar. Une fréquence très élevée permet de recueillir plus d'informations et fournit une image plus détaillée du fond, des poissons et de la structure. De nombreux appareils de Humminbird fonctionnent à une fréquence de 40 cycles par seconde en mode monofréquence. En raison des limites imposées par la vitesse du son dans l'eau, la fréquence de mise à jour commence à diminuer lorsque la profondeur dépasse 15 m (50 pi). Dans l'eau peu profonde (moins de 3 m [10 pi]), la fréquence de mise à jour peut atteindre 60 cycles par seconde.

Gain à variation dans le temps Une étape de traitement appliquée au retour sonar afin de normaliser les données de façon à ce que les objets de mêmes dimensions (par ex., les poissons) apparaissent de la même taille, même s'ils sont éloignés les uns des autres.

Interférence de surface Un phénomène où les retours sonar sont réfléchis de petits objets près de la surface de l'eau, incluant les algues et même les bulles d'air. De façon générale, il y a substantiellement plus d'interférence de surface en eau salée qu'en eau douce, en raison de l'action continue du vent et des vagues qui causent une aération de la surface.

Largeur d'impulsion (durée d'impulsion) La durée de temps pendant laquelle l'impulsion sonar est transmise dans l'eau. De plus petites durées d'impulsion fournissent une meilleure séparation des échos, mais l'impulsion ne peut se propager à de grandes profondeurs. De plus longues durées d'impulsion fournissent une meilleure propagation en profondeur, mais résultent en une moins bonne séparation des échos. Humminbird varie la largeur d'impulsion selon la profondeur afin d'optimiser la séparation des échos et le rendement en profondeur. Voir *Séparation des échos*.

Niveaux de gris Les diverses nuances de gris servant à représenter l'intensité du signal sonar à l'écran. De façon traditionnelle, les signaux plus intenses sont représentés en noir et les signaux de plus en plus faibles par des nuances progressivement plus pâles de gris.

Pixels Les « éléments de l'image », soit les petits carrés qui constituent l'image de l'écran à cristaux liquides. Leur dénombrement à la verticale et à l'horizontale (p. ex., 640 V x 320 H) indique la qualité de résolution. Pour les détecteurs de poisson, la résolution totale (soit le nombre de pixels dans le plan vertical multiplié par ceux dans

le plan horizontal) est souvent moins important que la résolution dans le plan vertical parce que un plus grand nombre correspond à une résolution plus fine des cibles détectées par le sonar. Les données sonar de l'axe horizontal peuvent varier grandement, selon la vitesse du bateau et la vitesse de défilement.

Point d'atténuation sonore inférieur Le niveau sonore standard auquel l'angle du cône sonar est mesuré et il est écrit de cette façon : « à -10 dB » ou « à -3 dB ». Les mesures à des points d'atténuation plus faibles (plus grands nombres négatifs) indiquent que des signaux sonar moins intenses sont utilisés pour la mesure.

Profil du fond Le profil du fond correspond à la ligne de fond, telle que tracée à l'écran, au fur et à mesure des changements de profondeur.

Puissance de sortie La quantité d'énergie sonore émise dans l'eau par le transmetteur du transducteur. Elle est mesurée par deux méthodes, soit par la valeur efficace (valeur quadratique moyenne) ou la méthode de crête à crête. Chaque méthode est acceptable, mais il est important, lors de la comparaison des puissances de sortie, de s'assurer que la même méthode de mesure est utilisée, car les mesures de crête à crête sont huit fois plus élevées que les mesures de valeur efficace. Une plus grande puissance de sortie permet au signal sonar de pénétrer dans la couche végétale et les thermoclines, d'atteindre de plus grandes profondeurs et d'offrir un meilleur rendement dans des milieux bruyants, comme lorsque le bateau file à grande vitesse.

Second retour Décrit l'apparence d'un second retour sonar sous le retour primaire (profil du fond), à exactement deux fois la profondeur vraie. Le second retour est le résultat du même signal sonore se réfléchissant une première fois du fond, une deuxième fois de la surface de l'eau, pour revenir vers le fond et être réfléchi de nouveau. Les seconds retours se produisent plus souvent dans les eaux peu profondes et en présence de fonds durs; il est même possible de voir un troisième retour sonar dans certaines circonstances. Le second retour fournit des renseignements utiles pour déterminer la dureté du fond, car les zones ayant un fond dur produiront généralement un second retour. Le second retour peut être utilisé comme un guide pour régler la fonction de sensibilité en eau peu profonde.

Séparation des échos La séparation des échos est la mesure de la distance minimale nécessitée par un détecteur de poissons pour pouvoir reconnaître deux objets très rapprochés en deux cibles distinctes (par ex., deux poissons se tenant côte à côte ou un poisson très près d'une structure). Les détecteurs de poissons de Humminbird offrent une très bonne séparation des échos de 64 mm (2,5 po) à moins de 30 m (100 pi) de profondeur. La séparation des échos diminue avec la profondeur, étant donné

qu'il est nécessaire d'émettre un signal ayant une plus grande largeur d'impulsion pour atteindre de plus grandes profondeurs. Voir *Largeur d'impulsion*.

SONAR Le terme SONAR est un acronyme de l'expression anglaise « SOund and NAVigation Ranging ». La technologie sonar consiste à émettre des impulsions sonores dans l'eau afin de déterminer la distance et d'autres attributs d'objets sous-marins. Il est possible de calculer la distance car la vitesse du son dans l'eau est constante. Il suffit de mesurer le temps pris par le signal pour revenir à la source. Le son se propage aussi très rapidement sous l'eau. La technologie est donc bien adaptée et rentable. Le sonar est la technologie de base derrière tous les détecteurs de poissons et sondeurs récréatifs et commerciaux.

Structure Un terme général désignant les objets du fond présentant une discontinuité, susceptibles d'attirer les poissons. Ceci inclut le profil du fond (dénivellations, cavités et trous), les structures debout (souches, arbres, amas de branches) et une grande variété d'autres objets potentiels (épaves, écueils). Les appareils de Humminbird conviennent parfaitement pour afficher les détails des structures sur une plus grande zone de couverture en raison de leurs configurations sonar uniques élaborées pour les pêcheurs à la ligne.

Thermoclines Les couches d'eau de différentes températures qui réfléchissent le signal sonar en raison de leur densité distincte. Normalement, une thermocline apparaît comme une bande continue traversant l'écran, à une certaine distance du profil du fond. Les thermoclines présentent un certain intérêt pour les pêcheurs à la ligne, car les poissons se tiennent en suspension au-dessus de la thermocline, ou sous celle-ci, à la recherche de la température et des teneurs en oxygène optimales.

Transducteur Le transducteur se monte sur le bateau et demeure en contact avec l'eau. Il convertit l'énergie électrique du transmetteur en énergie sonore afin de former le faisceau sonar. À l'interne, le transducteur est constitué d'un ou de plusieurs disques piézoélectriques qui se « déforment » en proportions infimes afin de créer l'onde sonore. Cet élément fonctionne aussi dans l'autre sens, c'est-à-dire qu'il convertit l'énergie sonore réfléchi en un signal électrique que le récepteur peut interpréter. Voir *SONAR*.

Vitesse La distance parcourue sur l'eau par le bateau en fonction du temps. Elle peut être mesurée par rapport au fond (vitesse par rapport au fond) ou par rapport à la surface (vitesse-surface). La vitesse par rapport au fond est calculée à l'aide du GPS et consiste en une mesure du progrès du bateau sur une distance donnée. La vitesse-surface est fournie par une roue à aubes activée par le flux d'eau passant dans le capteur. Le calcul varie selon la vitesse et la direction du bateau. La vitesse-surface est plus importante pour les pêcheurs utilisant un downrigger, étant donné qu'elle influe sur la profondeur

du lest. La vitesse par rapport au fond convient mieux pour la navigation, étant donné que des heures d'arrivée précises à destination peuvent être calculées à partir de cette mesure. Les produits Humminbird ont des ports d'entrée et des fonctions de sortie pour les deux sources.

Zoom Une fonction qui améliore la résolution d'une zone plus petite du fond. Grâce à la résolution améliorée, le pêcheur à la ligne peut voir plus facilement les poissons se maintenant près d'une structure ou qui se tiennent rapprochés les uns des autres.

Zone en angle mort La zone du faisceau sonar qui est reçue après le retour principal du fond. Les poissons et les autres objets près du fond qui se trouvent dans la zone en angle mort ne seront probablement pas perçus dans le faisceau sonar. Les faisceaux sonar de précision, comme le faisceau de 20° de Humminbird, ont une plus petite zone en angle mort que les faisceaux plus larges.

Zoom de verrouillage sur le fond Le zoom de verrouillage sur le fond est une fonction qui améliore la résolution d'une zone plus petite, juste au-dessus du fond. Contrairement au zoom régulier, cette fonction affiche continuellement le fond à un point constant de l'écran, peu importe les changements dans la profondeur. Cette fonction « écrase » le profil du fond, mais elle s'avère efficace pour montrer les poissons se tenant au fond ou près du fond, ce que préfèrent beaucoup de pêcheurs en eau salée.

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)

