

**ADDENDUM version logicielle 20.0 pour:**

- **HDS Live**
- **HDS Carbon**
- **ELITE Ti<sup>2</sup>**

---

Cet addendum présente les nouvelles fonctionnalités incluses dans cette version du logiciel.

Fonctionnalité	Page
Support du moteur électrique avant Ghost	3
Prise en charge de LiveSight <sup>1 + 2</sup>	11
Enregistrement de l'appareil	11
Application mobile Lowrance disponible	11
La fonctionnalité de synchronisation	12

<sup>1</sup> Cette fonctionnalité n'est pas disponible pour le produit ELITE Ti<sup>2</sup>.

<sup>2</sup> Cette fonctionnalité est incluse dans la version logicielle 20.0 de HDS Carbon. Elle a été ajoutée à HDS Live dans la version logicielle 19.1 et est également incluse dans la version 20.0.



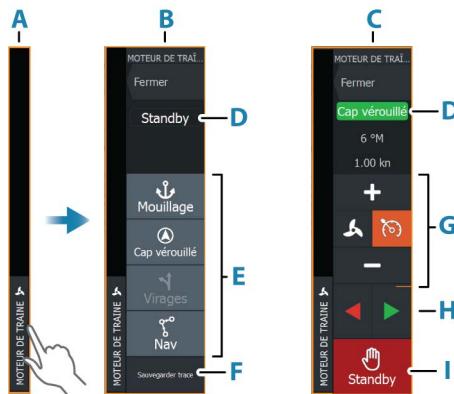
## Support du moteur électrique avant Ghost

Le moteur électrique avant Ghost est pris en charge.

Les commandes du moteur électrique avant sont décrites ci-dessous.

Pour configurer les touches de pédale Ghost, reportez-vous à "*Configuration des touches de la pédale du moteur électrique avant Ghost*" à la page 10.

### Pupitre de commande du pilote automatique pour moteur électrique avant



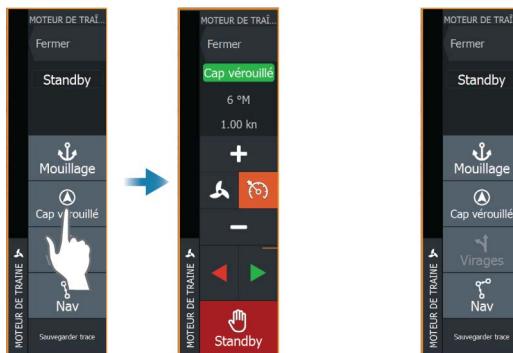
- A** Barre de contrôle
- B** Pupitre de commande du pilote automatique, désactivé
- C** Pupitre de commande du pilote automatique, activé
- D** Indication de mode
- E** Liste des modes disponibles
- F** Bouton Enregistrer/Sauvegarder
- G** Informations dépendantes du mode
- H** Boutons dépendants du mode
- I** Bouton Activer/Veille

Lorsque le pupitre de commande du pilote automatique est actif, cela est signalé par une bordure.

## Activation et désactivation du pilote automatique

Pour activer le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton du mode préféré.



Le pilote automatique s'active dans le mode sélectionné, et le pupitre de commande du pilote automatique affiche les options correspondant au mode actif.

Pour désactiver le pilote automatique :

- Sélectionnez le bouton de veille.

Lorsque le pilote automatique est en mode veille, le bateau doit être dirigé manuellement.

## Indication du pilote automatique



La barre d'informations du pilote automatique affiche les informations du pilote automatique. Elle s'affiche sur toutes les pages si le pilotage automatique est actif. Dans la boîte de dialogue des réglages du pilote automatique, vous pouvez choisir de désactiver la barre lorsque le pilote automatique est en veille.

## Modes Mouillage

Dans ces modes, le moteur électrique avant maintient la position du bateau à l'emplacement sélectionné.

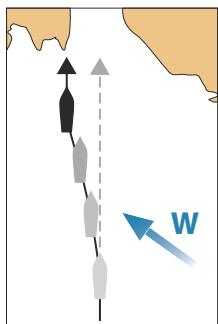
→ **Remarque :** Lorsque votre bateau est en mode mouillage, son cap peut être affecté par le vent ou le courant.

Vous disposez maintenant des options de mouillage suivantes :

## Modifier la position en mode mouillage

Utilisez les boutons de flèche pour repositionner le bateau lorsqu'il est en mode mouillage. Chaque pression sur un bouton déplace la position de mouillage de 1,5 m (5 pieds) dans la direction sélectionnée.

## Mode Cap verrouillé



Dans ce mode, le pilote automatique dirige le bateau selon le réglage de cap.

Lorsque ce mode est activé, le pilote automatique sélectionne le cap compas actuel comme cap prédéfini.

→ **Remarque :** Dans ce mode, le pilote automatique ne permet pas de compenser la dérive causée par le courant et/ou le vent (**W**).

### Pour modifier le réglage de cap

Le cap change immédiatement. Le cap est maintenu tant qu'un nouveau cap n'est pas défini.

## Mode NAV

⚠ **Avertissement:** le mode NAV ne doit être utilisé qu'en eaux ouvertes.

Avant d'entrer en mode NAV, vous devez suivre une route ou vous diriger vers un waypoint.

En mode NAV, le pilote automatique dirige automatiquement le bateau vers une position de waypoint spécifique, ou le long d'une route prédéfinie. Les informations de position sont utilisées pour modifier le cap et guider le bateau le long de la route, vers le prochain waypoint.

Lorsque vous arrivez à destination, le pilote automatique bascule dans le mode d'arrivée sélectionné. Il est important de sélectionner un mode d'arrivée qui correspond à vos besoins de navigation avant que le mode NAV ne soit activé. Reportez-vous au chapitre "*Mode Arrivée*" à la page 9.



## Options du mode NAV

Lorsque vous êtes en mode NAV, les boutons suivants sont disponibles dans le pupitre de commande du pilote automatique :

### Restart (Redémarrer)

Redémarre la navigation à partir de la position actuelle du bateau.

### Skip (Ignorer)

Ignore le waypoint actif et se dirige vers le waypoint suivant. Cette option est uniquement disponible lorsque vous suivez une route comportant plusieurs waypoints entre la position du bateau et la fin de la route.

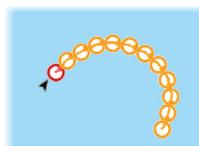
## **Pilotage par gabarit de virages**

Le système comprend un certain nombre de fonctions de pilotage automatique pour la manœuvre.

Lorsqu'un gabarit de manœuvre est activé, le système crée des waypoints temporaires pour la manœuvre.

Le dernier waypoint sur le virage correspond au waypoint final.

Lorsque le bateau atteint le waypoint final, il passe en mode arrivée. Reportez-vous au chapitre "**Mode Arrivée**" à la page 9.



## Démarrage d'une manœuvre

- Sélectionnez le bouton bâbord ou tribord.



### Variables de virage

Tous les gabarits de manœuvre disposent de paramètres que vous pouvez modifier avant et pendant l'exécution de la manœuvre.

#### Demi-tour (U-turn)

Change le réglage de cap actuel de 180°.

Variable de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)

#### Rotation circulaire

Permet de faire faire un cercle au bateau.

Variable de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)
- Degrés de manœuvre

#### Rotation en spirale

Le bateau exécute une rotation en spirale avec un rayon décroissant ou croissant.

Variables de virage :

- Rayon initial
- Changement de rayon par boucle
- Nombre de boucles

#### Manœuvre en zigzag

Permet de faire faire des virages en zigzags au bateau.

Variables de virage :

- Changement de route par segment
- Distance segment
- Nombre de segments

#### Rotation en carré

Dirige le bateau selon un mouvement à angle droit, en effectuant des changements de cap de 90°.

Variable de virage :

- Distance segment
- Nombre de segments

#### Virage

Le bateau décrit une route sinuuse autour du cap principal.

Variables de virage :

- Turn Radius (Rayon de virage)
- Changement de cap
- Nombre de segments



#### Contrôle de la vitesse du moteur électrique avant

En mode Cap verrouillé, en mode Nav. et pour les gabarits de manœuvre, le pilote automatique peut contrôler la vitesse du moteur électrique avant.

La vitesse cible définie s'affiche dans le pupitre de commande du pilote automatique.

Il existe deux moyens pour contrôler la vitesse cible du moteur électrique avant :

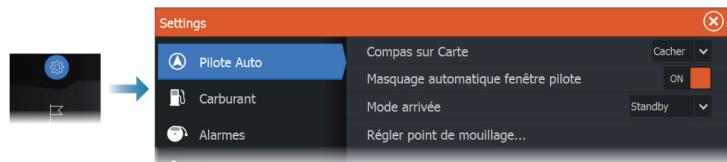
- Puissance de propulsion, définie en tant que pourcentage de puissance (**A**)
- Vitesse de croisière cible (**B**)

Basculez entre les options de vitesse en sélectionnant l'icône de vitesse.

La vitesse peut être augmentée/diminuée dans les phases de préréglage en sélectionnant les boutons plus et moins. La vitesse peut être aussi définie manuellement en sélectionnant le champ de vitesse (**C**).

## Paramètres du pilote automatique

Les options de la boîte de dialogue Paramètres du pilote automatique peuvent varier.



### Compas sur Carte

Choisissez d'afficher le symbole du compas autour de votre bateau dans la fenêtre de carte. Le symbole du compas disparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.

### Mode Arrivée

Le pilote automatique passe du mode Navigation au mode Arrivée sélectionné lorsque le bateau atteint son point de destination.

### Standby (Veille)

Désactive le pilote automatique. Le moteur électrique avant est contrôlé à la main à distance ou par une pédale.

### Cap verrouillé

Verrouille et maintient le dernier cap du bateau.

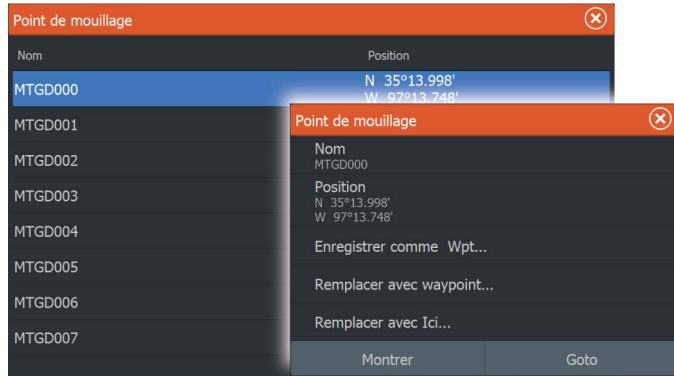
### Mouillage

Fait mouiller le bateau au point de destination.

### Régler point de mouillage

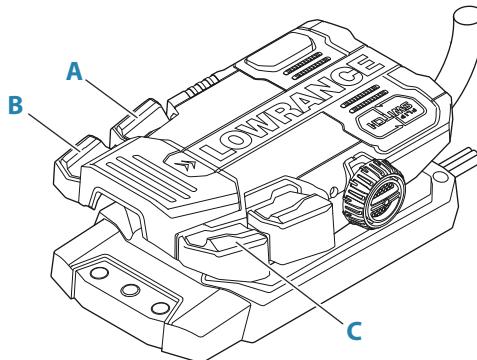
Le moteur électrique avant peut stocker un certain nombre de points de mouillage, libellés avec le préfixe MTG. Les points de mouillage dans le moteur électrique avant sont affichés dans la boîte de dialogue Point de mouillage.

Ces points de mouillage MTG peuvent être enregistrés en tant que waypoint dans le système d'écran multifonction. La position d'un point de mouillage MTG peut être redéfinie pour être identique à un waypoint existant, ou à la position actuelle du bateau.

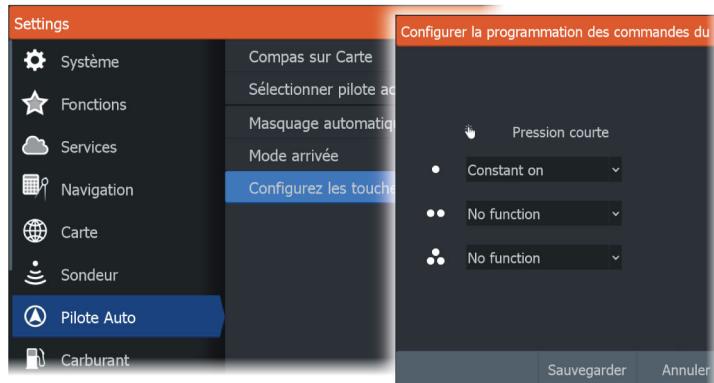


### Configuration des touches de la pédale du moteur électrique avant Ghost

Vous pouvez configurer trois des touches actions (**A**, **B** et **C**) sur la pédale du moteur électrique avant de la série Ghost.



Sélectionnez une action dans la liste déroulante pour chacune des touches que vous souhaitez configurer.



## Prise en charge de LiveSight

Les vues LiveSight Forward et LiveSight Down sont prises en charge. Lorsque vous connectez une sonde LiveSight à votre système et que vous configurez la sonde, le bouton correspondant de l'application LiveSight apparaît sur la page d'accueil.

→ **Remarque :** HDS Carbon nécessite un module PSI-1 et une sonde LiveSight pour permettre la prise en charge de LiveSight. HDS Live nécessite uniquement une sonde LiveSight.

## Enregistrement de l'appareil

Vous êtes invité à enregistrer votre appareil lors du démarrage. Vous pouvez également l'enregistrer en suivant les instructions lorsque vous sélectionnez l'option Enregistrement dans la boîte de dialogue Paramètres système ou dans la boîte de dialogue Contrôles système.

## Application mobile Lowrance disponible

L'application mobile Lowrance est désormais disponible au téléchargement à partir de l'App Store ou de Google Play.

Consultez l'application sur l'App Store pour connaître les versions du système d'exploitation prises en charge.

Utilisez l'application mobile Lowrance pour :

- Enregistrez votre appareil

- Obtenez l'assistance clientèle pour votre appareil
- Obtenez des cartes à jour et des cartes hors ligne
- Accédez à des manuels, des guides et bien plus encore
- Télécharger les mises à jour logicielles.
- Synchronisez tous les waypoints, itinéraires et traces grâce au Cloud

## La fonctionnalité de synchronisation

Le bouton C-MAP Embark de la boîte de dialogue Contrôles système a été remplacé par un bouton Synchroniser mes données. L'option C-MAP Embark de la boîte de dialogue Paramètres des services a également été remplacée par l'option Synchroniser mes données.

Exemple de bouton Synchroniser mes données dans la boîte de dialogue Contrôles système :



## Utilisation de la fonctionnalité de synchronisation

Vous pouvez utiliser un navigateur pour vous connecter sur [www.letsembark.io](http://www.letsembark.io) ou vous pouvez vous connecter à votre compte sur l'application Lowrance depuis votre appareil mobile ou tablette pour effectuer des tâches de gestion (créer, modifier, déplacer et supprimer) :

- Waypoints
- Routes
- Traces

Utilisez la fonctionnalité Synchroniser mes données de l'écran multifonction pour effectuer une synchronisation entre l'écran multifonction et votre compte Lowrance.

### Conditions requises

- Un compte avec l'application mobile Lowrance
- **Remarque :** Vos identifiants de connexion à l'application C-MAP Embark ou C-MAP peuvent être utilisés pour vous connecter à l'application mobile. Vous n'avez pas besoin de créer un autre compte pour l'application mobile.
- Pour la synchronisation des données, l'appareil doit être connecté à Internet. Pour connecter l'appareil à Internet, consultez le manuel d'utilisation.

### **Synchronisation**

Pour synchroniser les données MFD et les données de votre compte d'application Lowrance (y compris vos données sur [www.letsembark.io](http://www.letsembark.io)), ouvrez la fonctionnalité Synchroniser mes données dans la boîte de dialogue Contrôles système ou Paramètres des services.

Après la connexion, le système vous indique la date de la dernière synchronisation et vous propose les options suivantes :

- Modifier - cette option modifie les identifiants de connexion
- Synchronisation automatique - la synchronisation s'effectue régulièrement en arrière-plan lorsque vous êtes connecté à Internet
- Synchroniser maintenant - la synchronisation s'effectue immédiatement

