

PRÉFACE

Merci d'avoir choisi l'échosondeur GPS LUCKYSMART. Afin de faire fonctionner ce produit rapidement et en toute sécurité, veuillez lire attentivement ce manuel avant de l'utiliser.

LUCKYSMART suit toujours une stratégie de développement continu. Dans ce cadre, LUCKYSMART se réserve le droit de modifier et d'améliorer la description du produit présenté dans ce document sans préavis. En aucun cas, LUCKYSMART pourra être tenu pour responsable de toute perte accidentelle ou indirecte de votre bateau amorceur, quelle qu'en soit la cause.

DÉCLARATION DU PRODUIT

Le produit est un appareil de haute technologie intégrant un échosondeur, une boussole, un système de positionnement GPS ainsi que d'autres technologies. Il est principalement conçu pour être utilisé avec des bateaux amorceurs radiocommandés. Il doit être installé correctement avant de pouvoir être utilisé. La performance du produit est fortement affectée par des facteurs environnementaux et humains.

1. Caractéristiques de l'échosondeur :

Les performances de l'échosondeur sont affectées par de nombreux facteurs, tels que la bonne installation de la sonde, la profondeur d'eau sous le bateau ainsi que d'autres facteurs tels que la taille de la vague.

2. Caractéristiques du système de positionnement GPS :

Le GPS (Global Positioning System) est un système de positionnement par satellite contrôlé par le gouvernement américain. Dans des circonstances d'utilisation normales, il se peut (dans le cadre d'un usage domestique) que la précision soit altérée mais cela est dû aux attributs du système GPS lui-même et n'a rien à voir avec le produit. La précision de positionnement GPS de ce produit est normalement environ 2 mètres (il peut atteindre 1 mètre dans un environnement optimal).

Cependant, la précision du positionnement GPS est grandement affectée par les facteurs environnementaux (journées nuageuses, jours de brouillard, sous de grands arbres ou dans des zones encaissées (immeubles de grande hauteur, montagnes, etc...)).

PRÉCAUTIONS

1. Précautions de sécurité :

N'utilisez pas ce produit dans des environnements difficiles tels que par grand vent, sous une forte pluie, lors d'orages ou encore sous des lignes à haute tension.

Équipement électronique :

N'utilisez pas cet appareil dans des endroits où l'utilisation d'appareils sans fil est clairement interdite. Cela aurait pour effet d'interférer avec d'autres équipements électroniques ou causer d'autres dangers.

Impact sur les équipements médicaux :

Dans les établissements médicaux et de soins de santé où l'utilisation d'appareils sans fil est expressément interdite, veuillez vous conformer à la règle et éteindre l'équipement. Les ondes radio générées par l'équipement peuvent affecter le système médical comme les stimulateurs cardiaques, les implants cochléaires ou encore les appareils auditifs. Si vous utilisez ces équipements médicaux, veuillez ne pas les utiliser en même temps que le produit.

2. Précautions avant d'utiliser le produit

Veuillez vérifier si toutes les pièces du produit sont installées correctement, y compris la sonde, le récepteur GPS, l'antenne, le boîtier de commande, etc... Veuillez vous reporter à la section « Installation » dans ce manuel afin de découvrir les méthodes d'installation spécifiques et les précautions à prendre pour chaque composant.

Veuillez vérifier que les antennes du bateau sont bien serrées. Une antenne mal vissée pourrait affecter les performances de communication entre l'émetteur et le récepteur.

Veuillez vérifier que toutes les pièces (sonde, récepteur GPS, rallonge d'antenne, cordon d'alimentation, etc...) sont correctement connectées au boîtier de commande (reportez-vous à la page 10 pour la méthode de connexion).

Veuillez vous assurer que le boîtier de commande est sous tension. Après la mise sous tension, la LED sera allumée pendant 3 secondes puis éteint, indiquant ainsi que le boîtier de commande est opérationnel.

Veuillez vérifier la barre d'état GPS sur l'écran de l'appareil une fois le boîtier de commande allumé (l'idéal étant d'attendre 3 à 5 minutes). Veuillez vous assurer lors de l'utilisation de ce produit que l'état de la barre « Satellite num » vire au jaune ou au bleu.

CONTENU

5	Présentation du produit
6	Liste de colisage
7	Installation
7-9	Installer la sonde
11	Installer le récepteur GPS
11	Installez l'antenne
11	Connectez les câbles
12	Alimentation
12	Guide de l'utilisateur
12	Précautions
13-14	Description de l'affichage de l'écran
14	Boussole électronique
15	Fonctionnement des touches
16	Aller à (navigation)
16	Naviguer vers un waypoint (point de destination)
16	Comment créer un waypoint
16	Comment définir un waypoint comme point cible
16	Comment définir le nom et l'icône du waypoint
17	Comment connaître la distance entre le bateau, la berge et waypoint
17	Comment définir le point de départ (point d'origine)
18	Navigation via un itinéraire
18	Comment créer un nouvel itinéraire
18	Comment définir l'itinéraire comme point de cible
18	Effacer la carte
18	Arrêter la navigation
19	Fonctionnement du menu
19	Paramètres du sondeur
19	Sensibilité
19	Détecter l'échelle de profondeur
19	Icône de poisson

19	Suppression des parasites
20	Tonalités du sondeur
20	Vitesse du graphique
21	Système
21	Langue
21	Rétroéclairage
21	Alarme
21	Alarme poisson
21	Alarme profondeur
22	Alarme d'arrivée
23	Alarme de sortie de parcours
23	Alarme de tension de l'écran
23	Alarme de tension du bateau
23	Unités
23	Unité de mesure
24	Unités du sondeur
24	Réglage de l'heure
24	Format
24	Réglage de la direction
24	Réglage d'usine
24	À propos
25-30	Problèmes courants et solutions

PRÉSENTATION DU PRODUIT

Le LBT-1-GPS est un appareil électronique qui intègre la navigation par GPS et un échosondeur spécialement conçu pour être utilisé avec un bateau amorceur télécommandé.

Ce produit combine les fonctions d'échosondeur, de navigation GPS et de boussole électronique.

Que vous soyez un débutant ou un pêcheur expérimenté, il est facile d'utiliser ce produit. Cela vous permet de détecter les zones de pêche, de naviguer et de déposer de manière précise vos montages et votre amorce.

Que peut faire ce produit ?

Après avoir installé ce produit sur le bateau amorceur, vous pouvez réaliser les fonctions suivantes :

- Observation en temps réel de la topographie du fond présent sous votre bateau, y compris les poissons (position, profondeur, taille) ainsi que la nature du fond (herbiers, cassures, haut fonds, etc...).
- Connaître à tout moment la distance entre le bateau et la berge.
- Même si vous utilisez votre bateau de nuit ou par temps brumeux, vous pouvez toujours connaître la direction de la proue (avant) du bateau à travers l'écran.
- Stocker plus de 500 points d'intérêt (waypoint) et chargez l'un d'entre eux en tant que cible pour diriger votre bateau dessus avec précision.
- Afficher la longitude et la latitude de la position actuelle de votre bateau amorceur.
- Surveiller à tout moment la tension de la batterie du bateau.

LISTE DE COLISAGE

Récepteur (écran)	Module GPS
	 <p>1) Module GPS 2) Ruban adhésif double face</p>
Boîtier de contrôle	Sonde et caoutchouc
 <p>1) Câble d'alimentation (si piles AA) 2) Câble d'alimentation (si batterie) 3) Câble d'alimentation du boîtier de contrôle 4) Boîtier de contrôle 5) Câble de connexion de l'antenne 6) Antenne du boîtier de contrôle</p>	 <p>1) Sonde 2) Écrou sonde 3) Caoutchouc</p> <p>NB : les caoutchouc fournis permettent de s'adapter aux différents modèles de bateaux amorces.</p>

INSTALLATION SUR LE BATEAU AMORCEUR

1. Installation de la sonde

Attention : veuillez ne pas installer la sonde près des moteurs du bateau. Autrement, le bruit électronique provoqué par le moteur et les bulles générées par l'hélice pourront dégrader considérablement les performances du sondeur du produit. Si votre bateau n'est pas équipé d'une fausse sonde ou d'un emplacement prévu pour recevoir une sonde, il est recommandé de l'installer vers la proue (avant) du bateau, au 1/3 de la longueur du bateau amorceur.

Remarque : en fonction du modèle de bateau amorceur que vous possédez, la méthode d'installation de la sonde peut différer légèrement.

Ce qui suit est le guide d'installation de la sonde pour différents types de bateaux amorceurs.

1) Montage de la sonde sur un bateau amorceur non équipé d'une fausse sonde (sans pré-trou de montage dans la coque)

Si votre bateau n'est pas équipé d'un pré-perçage ou d'une fausse sonde, vous devrez alors utiliser une perceuse pour percer la coque afin de pouvoir installer la sonde sur le fond de votre bateau.

Voici le schéma d'installation :

Comment installer la sonde

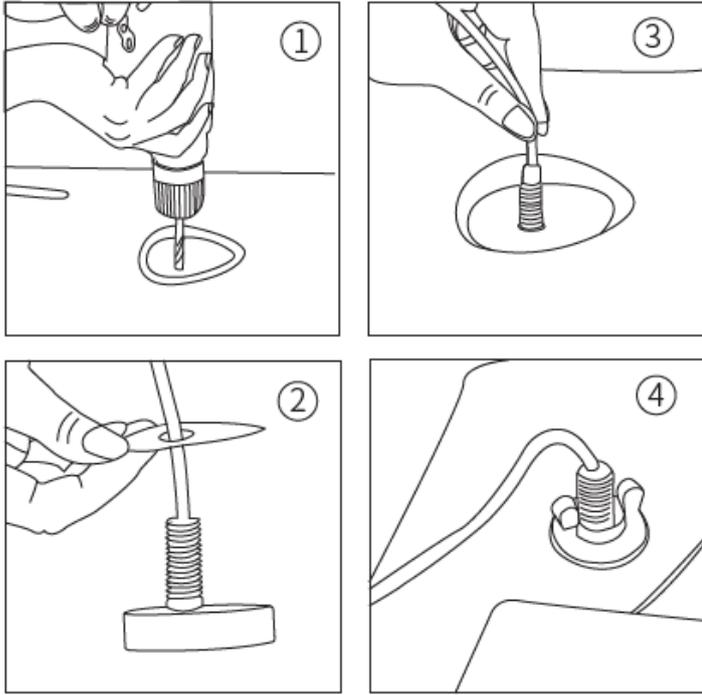


1) Choisissez un endroit plat sous la coque (au 2/3 de la longueur). Percer un trou d'un diamètre d'environ 15mm à la position sélectionnée.

2) Assemblez la sonde et le caoutchouc puis passez le câble de la sonde à travers le trou.

3) Via l'intérieur de la coque, serrez la sonde à l'aide de l'écrou « papillon » prévu à cet effet (en faisant passer le câble de la sonde dans le trou de l'écrou au préalable).

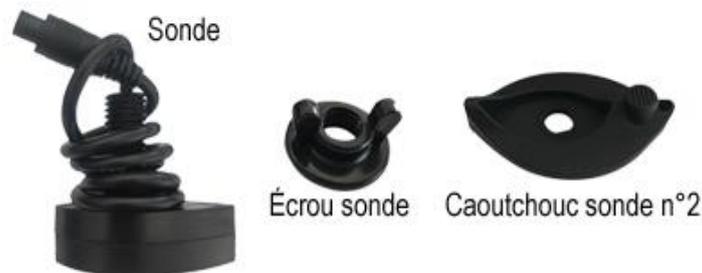
4) L'installation est terminée.



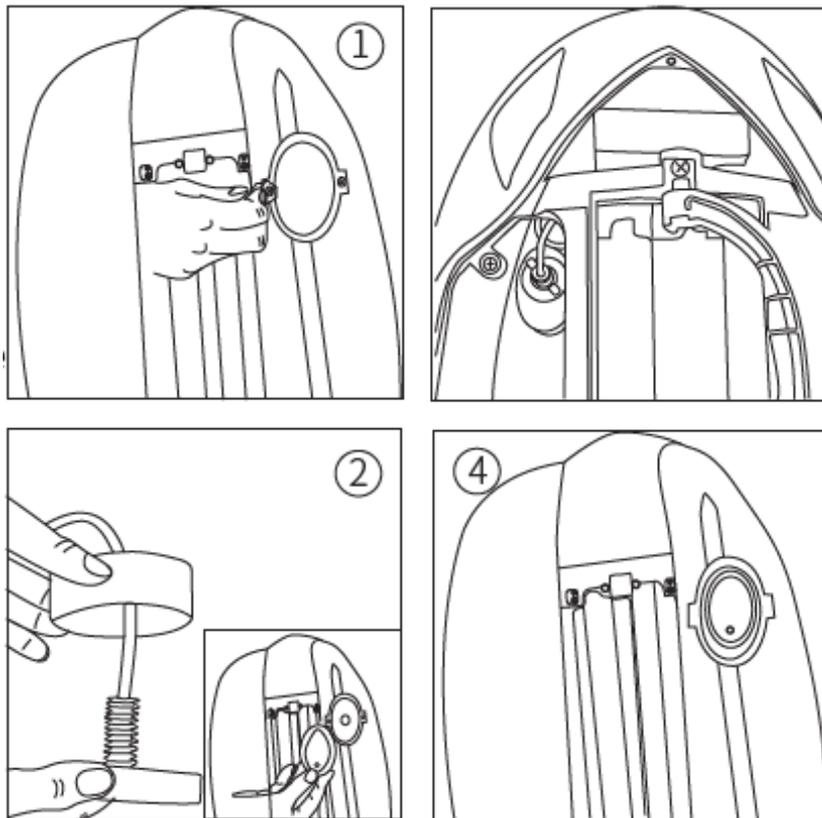
2) Montage de la sonde sur un bateau amorceur équipé d'une fausse sonde (manchon en caoutchouc n°2)

La plupart des bateaux amorceurs du marché sont désormais équipés d'une fausse sonde. Il existe toutefois 2 modèles de fausse sonde et le LBT-1-GPS est conçu pour s'adapter à chacune d'entre elle. Nous allons donc ici vous décrire l'installation pour les bateaux équipés d'une fausse sonde « ovale » correspondant au caoutchouc n°2. Comme vous pourrez le constater, les étapes d'installation de la sonde sont sensiblement les mêmes que celles précédemment citées dans la partie « 1) » (à l'exception que vous n'aurez pas à percer la coque). La seule différence est que la sonde doit être recouverte par le manchon en caoutchouc n°2 de sorte qu'elle puisse s'adapter parfaitement à la forme de l'emplacement conçu pour la recevoir sous le bateau.

Comment installer la sonde



- 1) Utilisez un tournevis pour retirer la fausse sonde présente sous la coque du bateau (ou dévissez-la par l'intérieur de la coque du bateau selon le type de fausse sonde).
- 2) Assemblez la sonde et le caoutchouc puis passez le câble de la sonde à travers le trou.
- 3) Via l'intérieur de la coque, serrez la sonde à l'aide de l'écrou « papillon » prévu à cet effet (en faisant passer le câble de la sonde dans le trou de l'écrou au préalable).
- 4) L'installation est terminée.



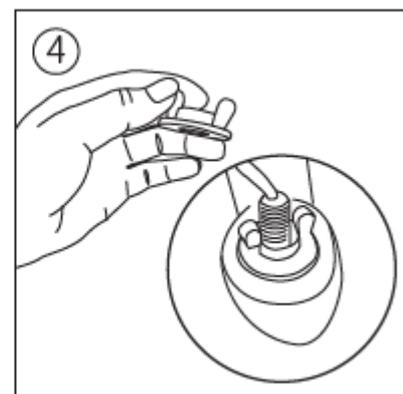
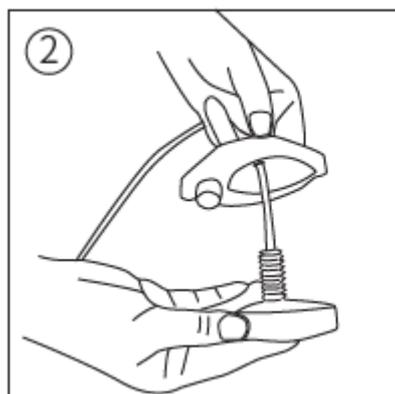
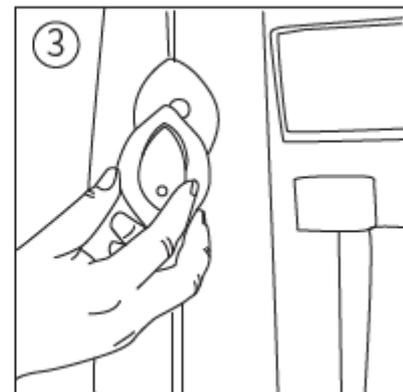
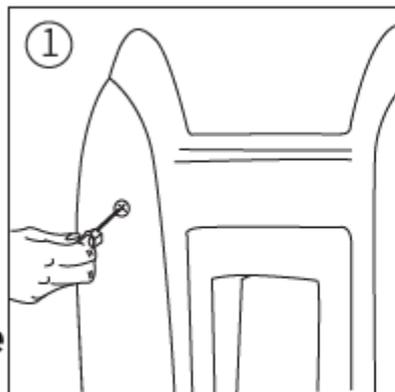
3) Montage de la sonde sur un bateau amorceur équipé d'une fausse sonde (manchon en caoutchouc n°3)

La plupart des bateaux amorceurs du marché sont désormais équipés d'une fausse sonde. Il existe toutefois 2 modèles de fausse sonde et le LBT-1-GPS est conçu pour s'adapter à chacune d'entre elle. Nous allons donc ici vous décrire l'installation pour les bateaux équipés d'une fausse sonde « ovale » correspondant au caoutchouc n°3. Comme vous pourrez le constater, les étapes d'installation de la sonde sont sensiblement les mêmes que celles précédemment citées dans la partie « 1) » (à l'exception que vous n'aurez pas à percer la coque). La seule différence est que la sonde doit être recouverte par le manchon en caoutchouc n°3 de sorte qu'elle puisse s'adapter parfaitement à la forme de l'emplacement conçu pour la recevoir sous le bateau.

Comment installer la sonde



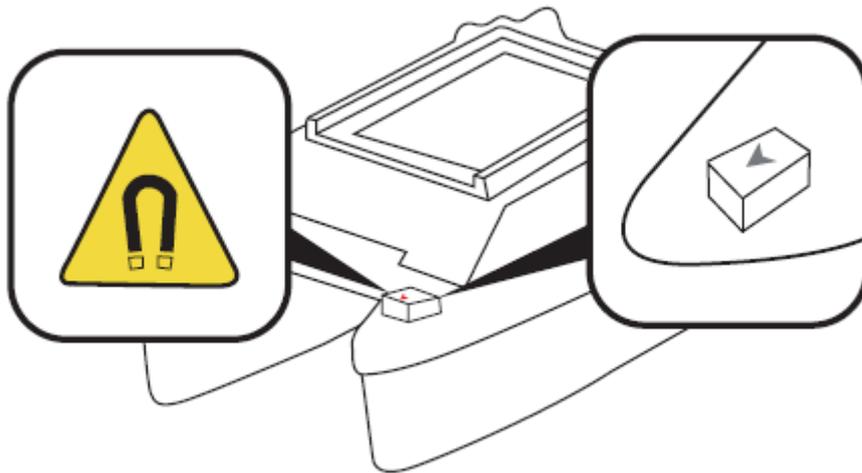
- 1) Utilisez un tournevis pour retirer la fausse sonde présente sous la coque du bateau (ou dévissez-la par l'intérieur de la coque du bateau selon le type de fausse sonde).
- 2) Assemblez la sonde et le caoutchouc puis passez le câble de la sonde à travers le trou.
- 3) Via l'intérieur de la coque, serrez la sonde à l'aide de l'écrou « papillon » prévu à cet effet (en faisant passer le câble de la sonde dans le trou de l'écrou au préalable).
- 4) L'installation est terminée.



2. Installation du module GPS

Précautions à prendre lors de l'installation du module GPS :

- 1) Le récepteur GPS doit être installé loin des autres antennes du bateau (y compris l'antenne du bateau et celle du boîtier de commande de ce produit).
- 2) Afin d'éviter les interférences avec la boussole, le récepteur GPS doit être conservé loin de tout matériau magnétique, comme les aimants, le fer et le nickel, etc...
- 3) La flèche grise sur le module GPS doit être cohérente avec la direction de la proue (avant du bateau).



Comment fixer le module GPS :

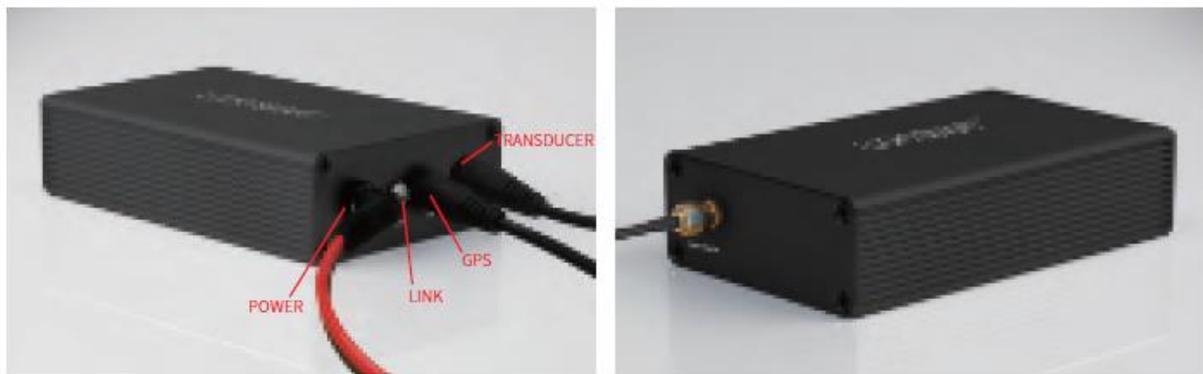
- 1) Choisissez un emplacement approprié sur le bateau. L'emplacement doit être plat et fixé à l'avant du bateau (sur la partie supérieure de la coque > pas à l'intérieur du bateau)
- 2) Fixez le récepteur GPS sur la proue avec du ruban adhésif double face, idéalement avec Velcro (Remarque : la flèche grise doit être cohérente avec la direction de la proue).

3. Installation de l'antenne du boîtier de commande

- 1) Trouvez le trou réservé à l'installation du câble d'extension d'antenne à l'arrière de votre bateau amorceur (si votre bateau n'en est pas équipé, alors percez la coque en prenant soin au préalable de vérifier le diamètre du trou à effectuer).
- 2) Retirez l'écrou et la rondelle du câble d'extension d'antenne.
- 3) Passez la partie du pas de vis du câble d'extension d'antenne à travers le trou prévu à cet effet.
- 4) Remettez la rondelle et l'écrou sur le pas de vis, puis serrez l'écrou à l'aide d'une clé.
- 5) Vissez l'antenne du boîtier de commande sur le pas de vis (assurez-vous de la serrer !).

4. Connectez le câble

Une fois les composants ci-dessus installés, veuillez connecter chaque pièce au boîtier de commande.



- SONDE (TRANSDUCER) : connectez le câble de la sonde.
- GPS : connectez le câble du module GPS.
- ALIMENTATION (POWER) : branchez le cordon d'alimentation.
- LED (LINK) : indique si la connexion entre le boîtier de commande et l'appareil est normale.

Remarque : le voyant est allumé pendant 3 secondes après la mise sous tension et le voyant clignote après avoir établi une connexion correcte avec le module GPS.

- ANTENNE : connectez le câble d'extension de l'antenne.

Une fois ces opérations terminées, l'installation est terminée et votre bateau amorceur est prêt à être utilisé.

ALIMENTATION

	Récepteur (écran)	Boîtier de contrôle
Tension recommandé	10-13V	9.5-13V
Tension maximum	16.8V	14V

1. L'appareil peut être alimenté par 8 piles AA ou une alimentation externe

- Si vous utilisez 8 piles AA (non fournies) pour l'alimentation du récepteur (écran), veuillez installer les piles correctement selon le schéma de principe sur la base de l'appareil.

Remarque : nous vous recommandons d'utiliser des piles de qualité (type Energizer, Varta, etc...)

- Si vous utilisez d'une batterie externe (non fournie), vous devez utiliser le cordon d'alimentation pour connectez le récepteur (écran) cette batterie externe.



2. Le boîtier de commande peut être alimenté par la batterie du bateau ou par une alimentation externe.

Avertissement : une tension excessive peut endommager les composants électroniques internes du le dispositif du produit ou le boîtier de commande. Assurez-vous au préalable d'utiliser une batterie adaptée à la puissance requise par le boîtier de contrôle.

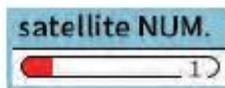
Voici la tension des batteries (non fournies) couramment utilisées avec ce produit :

Type de batterie	Voltage	Compatibilité
Batterie plomb 12V	10.8V-14.8V	OUI
Piles (x8) AA Ni-MH	7.8V-10.6V	NON
Piles (x8) AA alcaline	7.5V-12.8V	OUI
Batterie Lithium 2S	5.6V-8.4V	NON
Batterie Lithium 3S	8.4V-12.6V	OUI
Batterie Lithium 4S	11.2V-16.8V	OUI

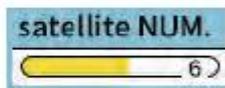
COMMENT UTILISER LE LBT-1-GPS

Précaution

Veuillez utiliser ce produit lorsque la barre d'état du satellite est jaune ou bleue (ce qui signifie que le signal GPS est assez fort).



Rouge : 0-3 satellites



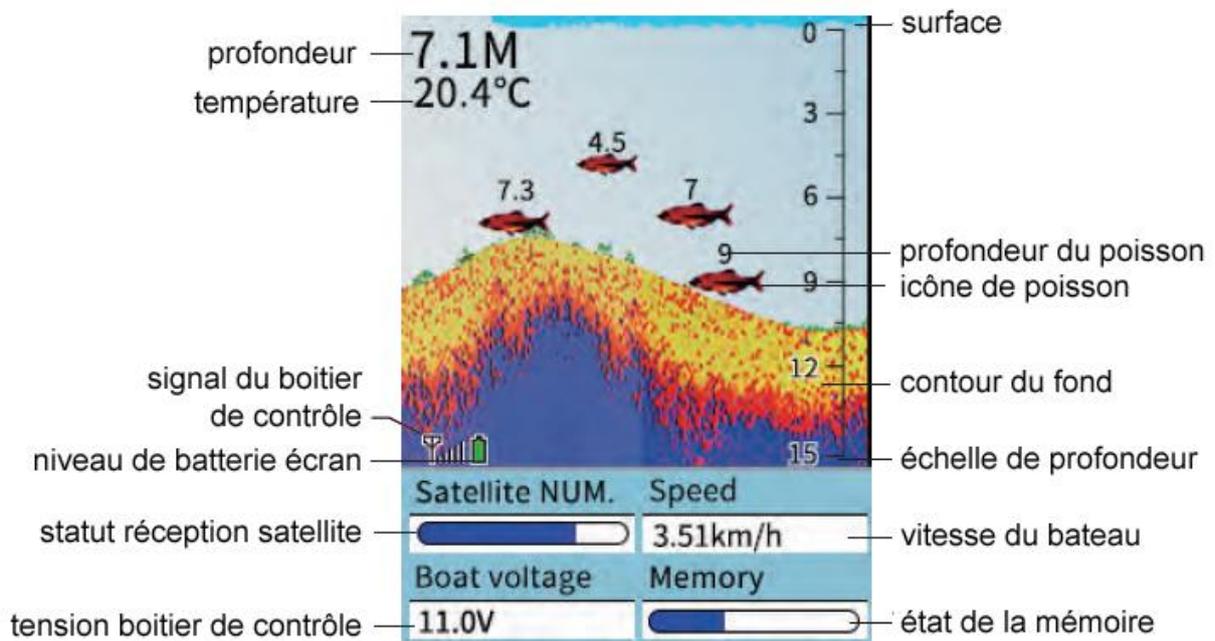
Jaune : 4-6 satellites

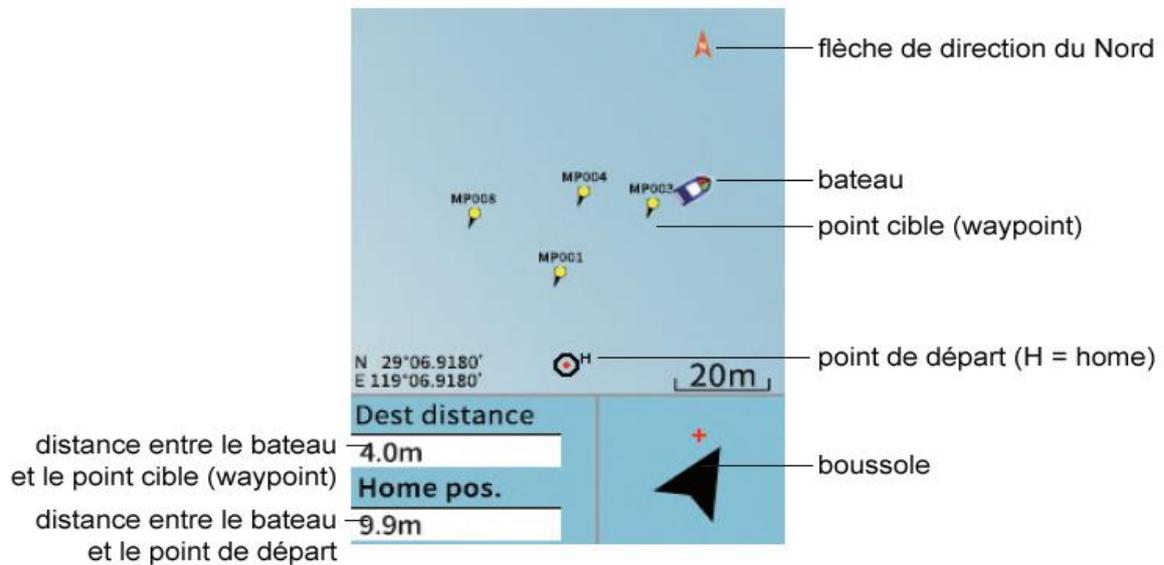


Bleu : plus de 6 satellites

Remarque : si la colonne du nombre de satellites devient bleue, cela signifie que le LBT-1-GPS a reçu des signaux de 12 satellites. Donc on fonction du changement de couleur de la barre, vous pouvez aisément savoir combien de satellites sont connectés. En général, plus de 6 satellites (jaune) permettent un fonctionnement normal.

Description de l'affichage à l'écran





Boussole

Le module GPS possède un système de boussole électronique intégré. Lorsque vous installez correctement le module GPS sur le bateau, vous pouvez connaître le cap de la proue (avant du bateau) à tout moment en observant simplement le pointeur de la boussole électronique sur l'écran. Donc même si le bateau parcourt une longue distance (à 200 mètres par exemple, il est hors de portée de vue) ou lorsque vous contrôlez la trajectoire du bateau dans des environnements difficiles tels que la nuit et le brouillard, cela vous permet d'avoir une parfaite maîtrise de sa trajectoire.

Remarque : afin de vous faciliter la compréhension du sens dans laquelle navigue votre bateau amorceur lorsque vous observez la direction de la boussole, il vous suffit d'imaginer que votre bateau navigue sur un plan horizontal.

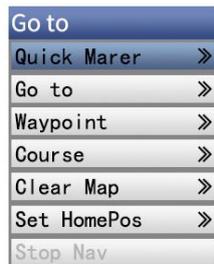


Remarque : concernant la boussole électronique, une plage d'erreur de +/- 15 degrés est autorisée. Donc pendant la navigation de votre bateau, ne soyez pas surpris si vous trouvez un petit écart entre la direction de la flèche de la boussole et la proue de votre bateau (c'est normal).

Fonctionnement des touches

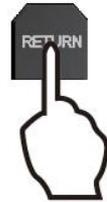
Touche menu & Touche marche/arrêt

- 1) Marche/arrêt
- 2) Sélection du menu



Touche retour

Retour au menu précédent



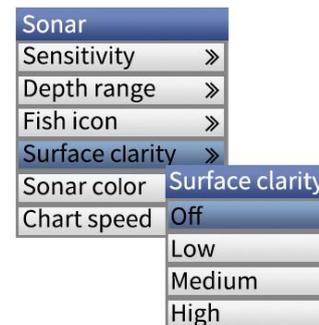
Touche flèche

- 1) Déplacer pour sélectionner une option
- 2) Augmenter ou diminuer la valeur d'une option



Touche confirmer

- 1) Sélection complète du menu
- 2) Confirmer les paramètres



Touche zoom avant/arrière

Touche à utiliser pour effectuer un zoom avant ou arrière sur la carte lors d'un suivi GPS



ALLER A (NAVIGATION)

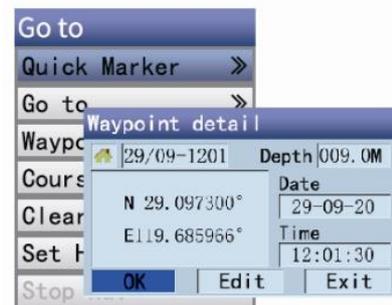
Navigation vers un Waypoint (point d'intérêt)

Un waypoint fait référence à l'emplacement que le pêcheur a défini comme étant l'emplacement où il va y déposer son montage. Ces points peuvent être choisis en fonction de la topographie du fond (haut fond, cassure, route, limite d'herbier, etc...) ou simplement comme étant un point sur lequel le pêcheur a déjà attrapé plusieurs poissons. Le LBT-1-GPS peut enregistrer ces points (jusqu'à 500 waypoints) ce qui vous permettra ensuite de les choisir à votre convenance pour ensuite faire naviguer votre bateau dessus. Le gain de temps sera alors énorme si vous arrivez sur un plan d'eau et que vous possédez déjà vos « spots » (waypoints) d'enregistrés !

Comment créer un waypoint

Lorsque le bateau est situé sur la zone qui vous intéresse, maintenez le bateau immobile puis :

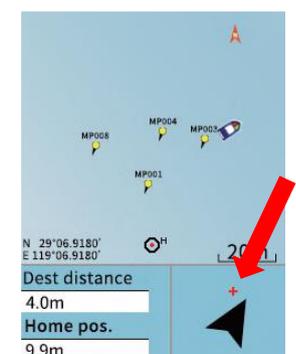
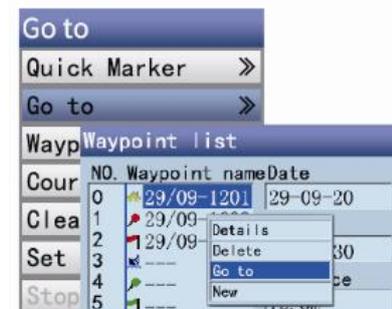
- 1) Appuyez sur le bouton MENU, le menu « Go to » (aller à) apparaît.
- 2) Sélectionnez ensuite « Quick Mark » (marquage rapide) et appuyez sur ENTER (valider) pour afficher les détails du waypoint.
- 3) Après avoir défini le waypoint, sélectionnez « OK » et appuyez sur ENTER (valider). La position du bateau est alors définie en tant que waypoint.



Comment définir un waypoint comme point cible

- 1) Accédez au menu « Go to » (aller à), appuyez sur le bouton MENU pour sélectionner « Go to » puis appuyez sur « ENTER » (valider) pour accéder à la « Waypoint List » (liste des waypoints).
- 2) Dans cette liste, sélectionnez un waypoint souhaité et appuyez sur la touche ENTER (valider) pour confirmer. Ce waypoint est alors défini comme le point d'objectif.

Remarque : lorsqu'un waypoint est correctement défini comme point cible, un symbole rouge "+" sera affiché sur l'écran (dans le carré de la flèche de la boussole) pour représenter le point cible.



Comment modifier le nom et l'icône d'un waypoint

1) Dans le menu « Go to » (aller à), sélectionnez « Waypoint » et appuyez sur ENTER pour accéder à « Waypoint List » (liste des waypoints).

2) Sélectionnez le waypoint que vous souhaitez modifier et appuyez sur ENTER. Sélectionnez « Details » (détails) et appuyez à nouveau sur ENTER. Sélectionnez « Edit » (modifier) et appuyez sur ENTER. Vous pouvez ensuite modifier l'icône, le nom, etc... afin de vous permettre de facilement distinguer vos waypoints les uns des autres.



Comment connaître la distance du bateau de la berge et de votre waypoint

Vous pouvez voir cette information sur l'écran dans « Home pos. ». Cette information indique la distance entre le bateau et le point de départ (sur la berge).

Remarque : le LBT-1-GPS utilise par défaut le point d'origine lorsque le module GPS est mis sous tension. Par conséquent, si vous allumez le module GPS sur la berge (et non lorsque le bateau flotte sur l'eau), le « Home pos. » représente la distance à laquelle se situe le bateau depuis ce point (et non la distance réelle à laquelle vous pêchez).

Vous pouvez définir n'importe quel point comme origine.

L'information « Distance Dest » (distance jusqu'à destination) représente la distance entre le bateau et le point cible.



Comment définir un point comme point d'origine

1) Dans le menu « Go to » (aller à), sélectionnez « Set Homepos » (définir la position d'origine) et appuyez sur la touche ENTER. Cette simple manipulation permet de redéfinir le point d'origine.



Navigation via un itinéraire

Liste de toutes les routes enregistrées.

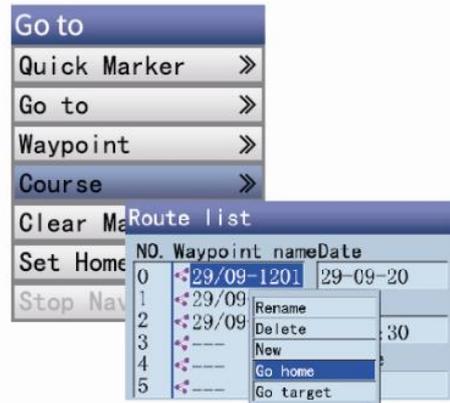
Comment créer un nouvel itinéraire

- 1) Lorsque votre bateau navigue sur une certaine distance depuis le point d'origine, vous pouvez observer sa route (l'itinéraire pris) sur l'écran. À ce stade, vous pouvez choisir d'enregistrer cette route comme un itinéraire :
- 2) Appuyez sur le bouton MENU pour accéder au menu « Go to » (aller à), sélectionnez « Course » (chemin) et appuyez sur ENTER pour accéder à « Route List » (liste des itinéraires).
- 3) Choisissez l'itinéraire souhaité, appuyez sur ENTER pour le sélectionner et ainsi créer un nouvel itinéraire. Les itinéraires récemment créés sont enregistrés dans la « Route List » (liste des itinéraires).



Comment définir l'itinéraire comme un point cible

- 1) Accédez au menu « Go to » (aller à), sélectionnez « Course » (chemin) et appuyez sur ENTER pour accéder à la « Route List » (liste des itinéraires).
- 2) Dans la liste qui apparaît, sélectionnez un itinéraire puis appuyez sur la touche ENTER. Sélectionnez ensuite « Go home » (aller à la maison) ou « Go target » (aller au point cible) et appuyez sur la touche ENTER pour que cet itinéraire soit défini comme le nouveau point cible.



Nettoyer la carte (clear map)

Utilisez « Clear Map » (nettoyer la carte) pour nettoyer la carte des itinéraires du bateau à l'écran.

Arrêter la navigation (stop navigation)

Lorsque vous choisissez « Stp Nav » (arrêter la navigation), la croix rouge (au niveau de la flèche du compas) disparaît de l'écran.



FONCTIONNEMENT DU MENU

Paramètres du sondeur

Sensibilité (sensitivity)

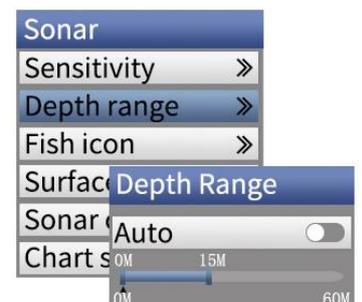
La sensibilité est l'intensité de l'écho envoyé au fond par la sonde. Plus la sensibilité est forte, plus les retours d'échos affichés sur l'écran seront importants (et sensibles). Mais si l'eau est très peu profonde, une trop haute la sensibilité augmentera également le signal d'onde sonore réfléchi ce qui aura pour effet d'avoir un retour de signal brouillé (donc une lecture à l'affichage compliqué à interpréter). A contrario, si la sensibilité est réglée trop bas dans une eau profonde, il sera difficile de détecter les signaux sous-marins.

Suggestion d'opération simplifié : Dans une eau profonde, augmentez la sensibilité, dans une eau peu profonde, diminuez la sensibilité. A force d'utiliser le LBT-1-GPS et avec l'habitude, vous trouverez rapidement des bons réglages à effectuer.



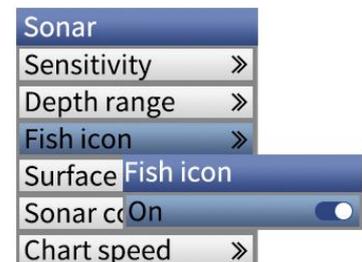
Echelle de profondeur (depth range)

Par exemple si la profondeur sous votre bateau est de 8 mètres, vous avez besoin des informations sur les poissons entre 8 mètres et la surface. Il vous suffit alors de régler la limite inférieure de profondeur à 8 mètres (ou 10 mètres si vous préférez) et la limite supérieure de profondeur à 1 mètres. Ainsi les informations sur les poissons présents dans cette tranche d'eau seront affichées sur l'écran.



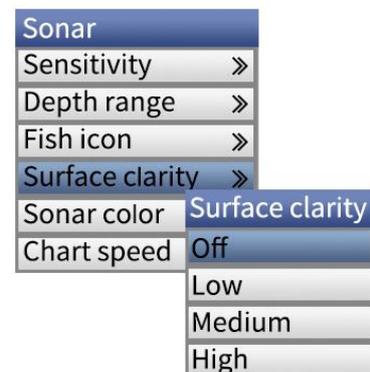
Icône de poisson (fish icon)

Appuyez sur la touche de menu jusqu'à ce que le menu « Fish Icon » (icônes de poisson) s'affiche. La fonction d'icône de poisson consiste à utiliser un traitement avancé du signal pour distinguer à l'écran sous forme d'icône, les poissons petits, moyens ou gros. Vous pouvez choisir d'activer ou de désactiver cette fonction selon vos préférences.



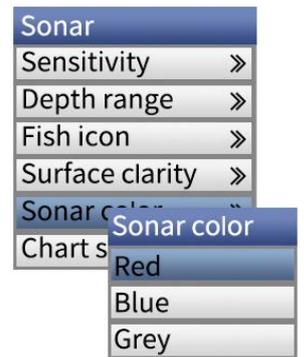
Clarté de surface (surface clarity)

Lorsque votre bateau quitte la berge vers le large, plus la profondeur est faible, plus le retour de l'écho est fort ce qui signifie que le sondeur aura une faculté plus importante à détecter de petits objets. Cette particularité (commune à tous les échosondeurs du marché) provoque des interférences de surface qui peuvent affecter l'interprétation des échos sur l'écran. Cette fonction vous permettra donc d'ajuster ces perturbations afin de vous offrir un meilleur rendu à l'écran.



Couleur du sondeur (sonar color)

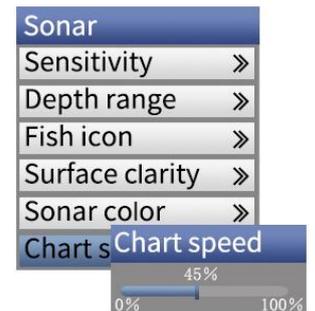
La « Sonar color » (couleur du sondeur) est utilisée pour changer la couleur d'affichage de l'écran ce qui permet dans certains cas ou selon ce que vous recherchez, d'avoir une meilleure distinction des éléments présents sous l'eau, des poissons, des structures, etc... Les couleurs du sondeur sont disponibles en rouge, bleu et gris.



Vitesse de défilement (chart speed)

La « Chart speed » (vitesse de défilement) permet de régler la rapidité entre l'émission et la réception de l'écho envoyé par la sonde. Du coup, plus votre bateau amorceur va vite, plus vous devrez augmenter la vitesse de défilement et inversement. Pour un sondage précis (avec un maximum de détails), nous vous recommandons de naviguer à vitesse constante et modérée.

Remarque : Plus les données du sondeur sont collectées fréquemment, plus l'interprétation du fond sera précise sur l'écran. Cependant, trop de données peuvent faire avoir un impact sur le temps de réponse du système.



Système (system)

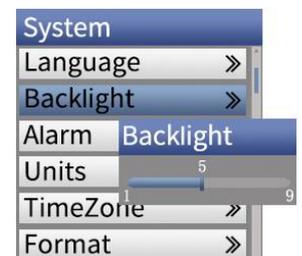
Langue (language)

Le réglage de la langue consiste à changer les langues de différents des pays. Dans ce menu, vous pouvez choisir parmi 2 langues : chinois et anglais.



Rétroéclairage (backlight)

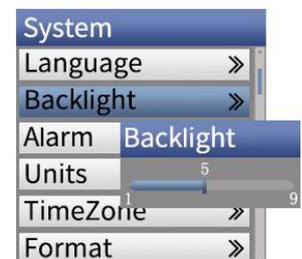
Le rétroéclairage sert à régler le niveau de luminosité de l'écran.



Alarme

Alarme de poisson (fish alarm)

Le « Fish alarm » (alarme de poisson) fait référence à l'alarme définie lorsque différentes icônes de poissons apparaissent à l'écran. Vous pouvez choisir de désactiver cette alarme ou de ne l'activer que pour certains types de poissons (grands, moyens ou petits poissons). Lorsque vous avez seulement besoin que l'alarme retentisse pour les grands poissons, il suffit de régler l'alarme sur l'icône gros poisson. Cependant, la condition pour pouvoir utiliser cette fonction est que vous devez préalablement activer la fonction « Fish Icon » (icône de poisson).



Alarme profondeur (shallow alarm)

Une alarme de profondeur est généralement réglée pour éviter que votre bateau ne s'échoue. Lorsque la profondeur d'eau réellement mesurée est inférieure que la valeur définie par vos soins, le sondeur émettra une alarme pour vous rappeler que la profondeur d'eau sous le bateau est trop faible et présente un risque pour votre embarcation.



Alarme d'arrivée (arrival alarm)

L'alarme d'arrivée est conçue pour vous avertir que lorsque la distance entre le bateau et le point cible (waypoint) est inférieure ou égale à la valeur pré-réglée. Au moment où elle retentit, le message suivant s'affiche à l'écran : « Approaching the target position » (en approche de la position cible).



Le rayon d'alarme par défaut est de 5 mètres. Cela signifie que lorsque le bateau est à une distance inférieure ou égale à 5 mètres du waypoint, l'alarme du sondeur retentira.

Afin d'obtenir un positionnement plus précis de votre point cible, vous pouvez définir une valeur plus petite (2 mètres par exemple, voire 1 mètre si le nombre de satellites connectés le permet).



Remarque : plus la valeur est petite, plus la précision de navigation sera élevée, ce qui signifie que le bateau pourra être plus proche du point cible. Mais si la force du signal satellite n'est pas assez bonne et la valeur est trop petite (par exemple 1 mètre), le bateau ne trouve pas le point cible. Par conséquent, le point cible (croix rouge) à l'écran « dérivera » toujours dans la zone d'affichage de la boussole.



Alarme de sortie de parcours (offcourse)

Le terme « offcourse » signifie que le bateau s'écarte de l'itinéraire prédéfini. Dans ce cas l'appareil émettra une alarme et un message s'affichera à l'écran : « offcourse » (itinéraire dévié).



Tension principale (main voltage)

Lorsque la tension d'alimentation de l'appareil principal est inférieure à la valeur définie, l'échosondeur émettra une alarme. En fonction de la batterie utilisée, nous recommandons les réglages suivants :

Type d'alimentation	Tension recommandé
8 x piles AA	7.5V
Batterie lithium 14.8V (3S)	12V
Batterie plomb 12V	10.5V

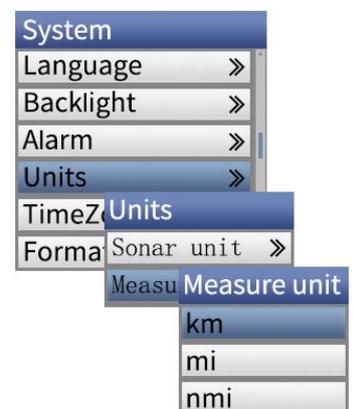
Tension du bateau (boat voltage)

Lorsque la batterie du bateau est utilisée pour alimenter le boîtier de commande, la valeur de tension est indiquée dans le coin inférieur gauche de l'écran. Lorsque la tension est inférieure à la valeur définie, le sondeur émet une alarme. Une fois que l'alarme retentit, la batterie doit être rechargée au plus vite afin de ne pas affecter la durée de vie de la batterie.

Unités (units)

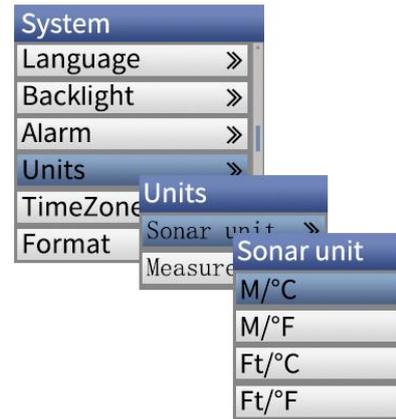
Unité de mesure (measure unit)

Définissez toutes les unités de mesure liées à la distance.



Unité de sondeur (sonar unit)

Réglez l'unité de profondeur et de température.



Fuseau horaire (time zone)

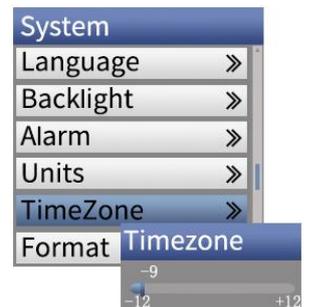
Veillez choisir un fuseau horaire correspondant au pays dans lequel vous utilisez le LBT-1-GPS.

Par exemple :

1. France, Belgique, Espagne, Allemagne, Pays-Bas, Italie, Pologne
2. Bulgarie, Roumanie, Ukraine, Grèce
3. Russie

Pour plus de fuseau horaire, veuillez-vous référer au site suivant :

<http://www.worldtimezone.com>

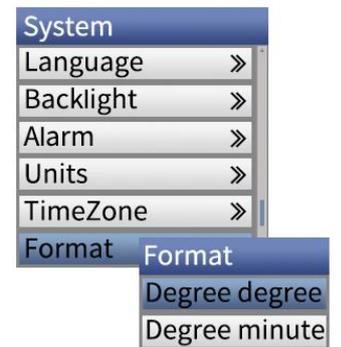


Format

Réglez l'unité utilisée pour déterminer la latitude et longitude.

Réglage de la direction (direction setting)

Utilisez cette fonction pour redéfinir le Nord.



Réglage d'usine (factory set)

Cette fonction vous permet de restaurer les réglages par défaut en sortie d'usine, tels que rétroéclairage, les paramètres du sondeur, etc... Si vous restaurez les réglages, tous les paramètres que vous aurez pu modifier au préalable seront effacés.

À propos (about)

Affichez les informations relatives à la version du produit acheté.

PROBLEMES COURANTS ET SOLUTIONS

Problèmes	Solutions
<p>Écran d'affichage indique : « Please turn on the sensor » (veuillez allumer le boîtier de commande)</p>	<p>1) Veuillez d'abord allumer le boîtier de commande avant d'allumer le récepteur (l'écran) faute de quoi ce message s'affichera à l'écran. 2) Veuillez-vous assurer que l'environnement radio est favorable (pas trop proche d'appareils Bluetooth/Wifi qui pourraient provoquer des perturbations de connexion sans fil).</p>
<p>L'appareil perd le signal dans les 20 mètres et l'écran affiche : « No signal » (pas de signal)</p>	<p>1) Veuillez-vous assurer que l'antenne et le boîtier de commande sont correctement connectés. 2) Veuillez-vous assurer que l'environnement radio est favorable (pas trop proche d'appareils Bluetooth/Wifi qui pourraient provoquer des perturbations de connexion sans fil).</p>
<p>Inexactitude du positionnement GPS (Inaccuracy of GPS positioning)</p>	<p>1) La précision du positionnement GPS dépend du nombre de satellites connectés. Lors de conditions climatiques difficiles tels que par temps nuageux, pluvieux ou brumeux, les signaux satellites peuvent devenir plus faibles. Durant l'utilisation, le fait de passer sous un pont ou sous des arbres peut affecter la précision du positionnement GPS. 2) Si votre bateau est immobile à la surface de l'eau, les coordonnées de position peuvent dériver. La précision d'erreur du GPS peut atteindre 15 mètres ou même plus. Cependant, si votre bateau se déplace à 0,5m/s ou plus, le positionnement la précision deviendra meilleure. 3) Veuillez-vous assurer que le récepteur GPS installé sur le bateau est à au moins 30cm de toute autre antenne. 4) Dans certains pays ou régions, compte tenu des mesures de sécurité, les dirigeants locaux peuvent prendre certaines mesures pour interférer les signaux des satellites GPS. Par conséquent, Les décalages de coordonnées GPS peut être différents selon les régions ou les périodes.</p>

Problèmes	Solutions
<p>La boussole n'indique pas la bonne direction</p>	<p>1) Le bon fonctionnement de la boussole sera impacté par la présence de matériaux magnétiques. Par conséquent, lors de l'installation du récepteur GPS, tenez-le à l'écart des matériaux magnétiques suivants : aimants, fer, nickel, etc. La distance minimum recommandée est de 30cm.</p> <p>2) La précision de la boussole électronique est généralement dans la plage de +/- 15 degrés. Par conséquent, dans des circonstances d'utilisations normales, la boussole aura un petit décalage, ce qui est normal.</p> <p>Mettre à jour les données GPS de la direction du bateau à 2 Hz (deux fois par seconde). Si le bateau braque (tourne) trop vite, il peut y avoir un court décalage entre la direction du bateau et la direction de la boussole affichée sur l'écran.</p>
<p>L'image du sondeur est floue et désordonnée</p>	<p>1) La sonde doit être installée sous le bateau, loin de tout appareil susceptible de générer des bulles, comme les moteurs ou les hélices. Nous recommandons d'installer la sonde à un tiers de la longueur de la coque, au niveau de la proue (avant) du bateau.</p> <p>2) Les bulles sont la principale source d'interférence de tout équipement « sonar ». Idéalement, la sonde doit avoir un tirant d'eau d'au moins 15cm au-dessous de la surface de l'eau. Si le tirant d'eau de la sonde est inférieur à 15cm, la surface de l'eau affectera la qualité de l'image du sondeur. Afin de compenser cette interférence, vous pouvez ajuster la sensibilité de l'appareil entre le niveau 4 et 6.</p>

Problèmes	Solutions
<p>Aucuns poissons détectés (si vous être sûr que des poissons sont présents sous le bateau)</p>	<p>Tout équipement sonar possède 2 angles morts. Le premier est l'angle mort situé à 50cm sous la surface de l'eau alors que le second est situé à 30cm du fond.</p> <p>Si le poisson est dans un des angles morts, le sondeur détecte difficilement le poisson. Par conséquent, si l'eau est trop peu profonde, la plupart des poissons sont dans l'angle mort. Par conséquent, afin d'obtenir un meilleur effet de détection des poissons, nous recommandons que vous utilisiez ce produit dans des eaux d'au moins 1.5m.</p>
<p>Il n'y a pas de lecture de profondeur à l'écran lorsque la profondeur d'eau dépasse 60 mètres</p>	<p>1) Divers débris flottants, de l'huile ou une forte turbidité de l'eau peut former un film sur la partie basse de la sonde, réduisant ainsi son efficacité de détection. Veuillez nettoyer la sonde (présente sous la coque) avec un chiffon doux et propre (de préférence trempé dans de l'alcool ou une solution dégraissante).</p> <p>2) Sa capacité de détection peut théoriquement atteindre 60m de profondeur. Cependant, cela dépend des conditions présentes au fond de l'eau. Par exemple, beaucoup de limon sur fond aurait pour effet de générer des échos faibles et réduirait la capacité de détection de l'appareil.</p>
<p>Pourquoi avoir besoin de la boussole ? La navigation GPS n'est-elle pas suffisante ?</p>	<p>1) Lorsque le bateau se déplace à grande distance (au-delà de 200 mètres), de nuit, par temps brumeux, etc... les conditions ne vous permettent pas de voir la direction que prend votre bateau. Grâce à la fonction boussole, vous pourrez clairement connaître la direction prise par votre bateau à l'écran.</p> <p>2) Si la vitesse du bateau est inférieure à 0.6 m/s, les informations fournies par les données GPS seront erronées. Lorsque votre bateau navigue grâce au GPS et qu'il s'approche du point cible avec une vitesse très lente, la fonction boussole peut vous aider à contrôler avec précision votre bateau pour atteindre l'emplacement cible.</p> <p>À l'aide de la boussole, vous pouvez observer avec précision la direction (le cap) de votre bateau, même s'il se déplace lentement.</p>

Fonctions GPS et sans fil	Précision du positionnement par GPS	Probabilité d'erreur circulaire : 2.5m	
		Précision de mesure réelle : 1m	
	Waypoint	500	
	Route	30	
	Fréquence sans fil	433MHz	
	Portée du signal	300m	
	Affichage de la vitesse de bateau	Oui	
	Affichage de la latitude et de la longitude	Oui	
	Satellite		50 canaux
			Temps de mise à jour : 1 seconde
		Temps de démarrage à chaud < 1 seconde (en milieu ouvert)	
		Temps de démarrage à froid < 48 secondes (en milieu ouvert)	
Caractéristiques du sondeur	Fréquence	125Khz	
	Profondeur maxi	60m	
	Angle sonde	90°	
Boussole électronique	Boussole GPS intégré	Oui	
Alimentation	Puissance de l'appareil	10-13v	
	Puissance du boîtier de contrôle	Peut-être alimenté par la batterie du bateau > 9.5-13v	
Écran	Taille de l'écran	3.5 inch (8.9cm) écran couleur haute définition TFT > visible en plein soleil	
	Résolution	480x320 pixels ; 65536 couleurs	
	Dimensions du boîtier de contrôle	130mm x 130mm x 30mm	

Divers	Dimensions de la base portable	230mm x 195mm x 100mm
Divers	Longueur de câble du module GPS	70cm
	Longueur du câble de la sonde	60cm
	Température de fonctionnement	Entre -10°C et +50°C
GPS et Boussole	Affichage des données GPS	Les données suivantes peuvent être affichées : distance au point cible, distance du point de départ, vitesse du bateau, temps pour atteindre le point cible (waypoint), nombre de satellites, angle, route en mémoire, date, tension de l'appareil, etc...
		La boussole électronique affiche visuellement le cap en temps réel du bateau.
		Le "+" rouge affiché à l'écran représente le point cible (waypoint) de la navigation en cours.
		Affiche la distance du bateau par rapport au point cible (waypoint) et point de départ (berge).
		Alarme d'arrivée du bateau (vous pouvez définir à quelle distance du point cible l'alarme se déclenche).
		Alarme de perte de signal.
		La barre d'état des satellites indique le nombre de satellites connectés.
		Rouge (0-3) ; Jaune (4-6) ; Bleu (6 et +).
		Peut afficher la latitude et la longitude du point actuel du bateau.
		Diverses informations sur les points de cheminement peuvent être personnalisées, y compris les symboles, dates, noms, profondeurs, etc...
		Fonction de zoom avant / arrière de l'affichage de piste.

Section sondeur digital	La précision de la détection a été grandement améliorée par rapport aux sondeurs traditionnels. Peut détecter avec précision les poissons, les herbiers et les diverses structures du fond.
	Affichage en temps réel des informations du sondeur.
Section sondeur digital	La fonction de reconnaissance des poissons (Fish Icon) peut vous aider à définir la taille des poissons dans un banc en fonction de vos objectifs de pêche (recherche des gros poissons ou seulement des petits).
	La profondeur peut être affichée avec l'icône du poisson afin de permettre au pêcheur d'adapter sa technique de pêche.
	Type d'alarme : alarme poisson / alarme eau peu profonde / alarme de basse tension.
	Trois couleurs d'affichage d'arrière-plan.
	Le capteur de température de l'eau intégré peut afficher la température de l'eau.
Divers	Style de menu Windows, intuitif et facile à utiliser.
	Garantie légale de 2 ans.