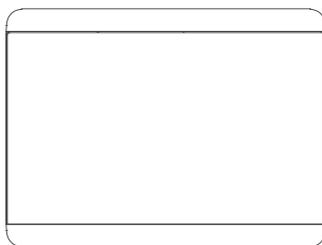


GARMIN®



GHC™ 50

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

Informations importantes relatives à la sécurité

⚠ AVERTISSEMENT

Le non-respect de ces avertissements, avis et mises en garde est susceptible de provoquer des blessures, d'endommager le bateau et l'appareil ou de dégrader les performances du produit.

Consultez le guide *Informations importantes sur le produit et la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations importantes sur le produit.

⚠ ATTENTION

Pour éviter les blessures, portez des lunettes de protection, un équipement antibruit et un masque anti-poussière lorsque vous percez, coupez ou poncez.

Pour éviter les éventuelles blessures et éviter d'endommager votre appareil ou votre bateau, débranchez l'alimentation du bateau avant d'installer l'appareil.

Avant de brancher l'appareil à sa source d'alimentation, pour éviter les éventuelles blessures et éviter d'endommager votre appareil ou votre bateau, veillez à ce que l'appareil soit relié à la masse en suivant les instructions du guide.

AVIS

Pour optimiser les performances, installez l'appareil en suivant ces instructions.

Lorsque vous percez ou coupez, commencez toujours par vérifier ce qui se trouve sur la face opposée de la surface de montage pour éviter d'endommager le bateau.

Outils requis

- Perceuse et forets
 - Préparation de la surface pour la coupe :
Foret de 9 mm ($\frac{3}{8}$ po)
 - Installation à l'aide de vis à bois :
Foret de 2,5 mm ($\frac{3}{32}$ po)
 - Installation à l'aide de la platine :
Foret de 3,5 mm ($\frac{9}{64}$ po)
Foret de 4 mm ($\frac{5}{32}$ po)
- Tournevis cruciforme numéro 2
- Scie sauteuse ou scie circulaire
- Lime et papier de verre
- Mastic d'étanchéité (recommandé)



Considérations relatives au montage

AVIS

Installez cet appareil à un emplacement qui n'est pas exposé à des températures ou des conditions extrêmes. La plage de températures pour cet appareil est indiquée dans les caractéristiques techniques du produit. Une exposition prolongée à des températures dépassant la plage de températures spécifiée, pendant le stockage ou en cours de fonctionnement, peut provoquer une panne de l'appareil. Les dommages dus aux températures extrêmes et leurs conséquences ne sont pas couverts par la garantie.

La surface de montage doit être plate pour éviter d'endommager l'appareil après son montage.

Lorsque vous sélectionnez un emplacement de montage, tenez compte des considérations suivantes.

- L'emplacement de montage doit être situé à hauteur de vos yeux ou à une hauteur inférieure afin d'offrir une visibilité optimale en cours de navigation.
- La surface de montage doit être assez solide pour supporter le poids de l'appareil et le protéger des vibrations ou des chocs excessifs.
- Pour éviter toute interférence avec un compas magnétique, l'appareil doit être installé à la distance de sécurité au compas indiquée dans les caractéristiques techniques du produit.
- L'espace de dégagement à l'arrière de la surface de montage doit être suffisant pour permettre la connexion des câbles.

Vous pouvez utiliser le modèle de découpe et le kit d'encastrement fournis pour encastrer l'appareil dans la console. Vous avez le choix entre deux options de montage selon la surface de montage.

- Vous pouvez percer des trous d'implantation et utiliser les vis à bois fournies.
- Vous pouvez percer des trous et utiliser les platines et les vis mécaniques fournies. Les platines assurent une meilleure fixation sur une surface fine.

Installation de l'appareil

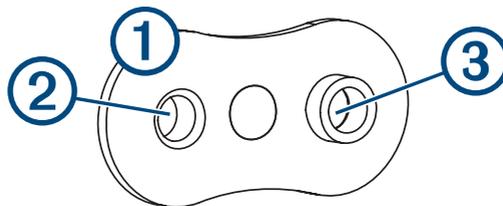
AVIS

Faites attention lorsque vous percez le trou pour encastrer l'appareil. Le dégagement entre le boîtier et les trous de fixation est très réduit et en perçant un trou trop grand, vous risquez de compromettre la stabilité de l'appareil après son installation.

Pour éviter d'endommager l'appareil, utilisez uniquement les vis fournies pour le fixer. Si vous utilisez d'autre vis, la garantie est nulle.

Vous pouvez utiliser le modèle de découpe et le kit d'encastrement fournis pour encastrer l'appareil dans la console. Vous avez le choix entre deux options de montage selon la surface de montage.

- Vous pouvez percer des trous d'implantation et utiliser les vis à bois fournies.
 - Vous pouvez percer des trous et utiliser les platines et les vis mécaniques fournies. Les platines assurent une meilleure fixation sur une surface fine.
- 1 Découpez le modèle et assurez-vous qu'il est adapté à l'emplacement de montage de l'appareil.
 - 2 Fixez le modèle sur l'emplacement choisi.
 - 3 À l'aide d'un foret de 9 mm ($\frac{3}{8}$ po), percez un ou plusieurs trous aux angles formés par la ligne continue du modèle afin de préparer la découpe du support de montage.
 - 4 A l'aide d'une scie sauteuse ou d'une foreuse rotative, découpez le support de montage le long de la ligne **interne** du modèle.
 - 5 Placez l'appareil dans la découpe pour vérifier l'ajustement.
 - 6 Au besoin, utilisez une lime et du papier de verre pour affiner le contour de la découpe.
 - 7 Lorsque l'appareil est bien ajusté au contour, assurez-vous que les trous de montage sur l'appareil s'alignent sur les trous du modèle.
 - 8 Si les trous de montage sur l'appareil ne sont pas alignés, repérez les nouveaux emplacements des trous.
 - 9 En fonction de la méthode de montage utilisée, percez les trous externes sur le modèle :
 - Percez des trous d'implantation de 2,5 mm ($\frac{3}{32}$ po) pour les vis à bois fournies et passez directement à l'étape 18.
 - Percez des trous de 3,5 mm ($\frac{9}{64}$ po) pour les platines et vis mécaniques fournies.
 - 10 Si vous utilisez les platines, en commençant dans un angle du modèle, placez une platine ① sur le trou ② percé à l'étape précédente.

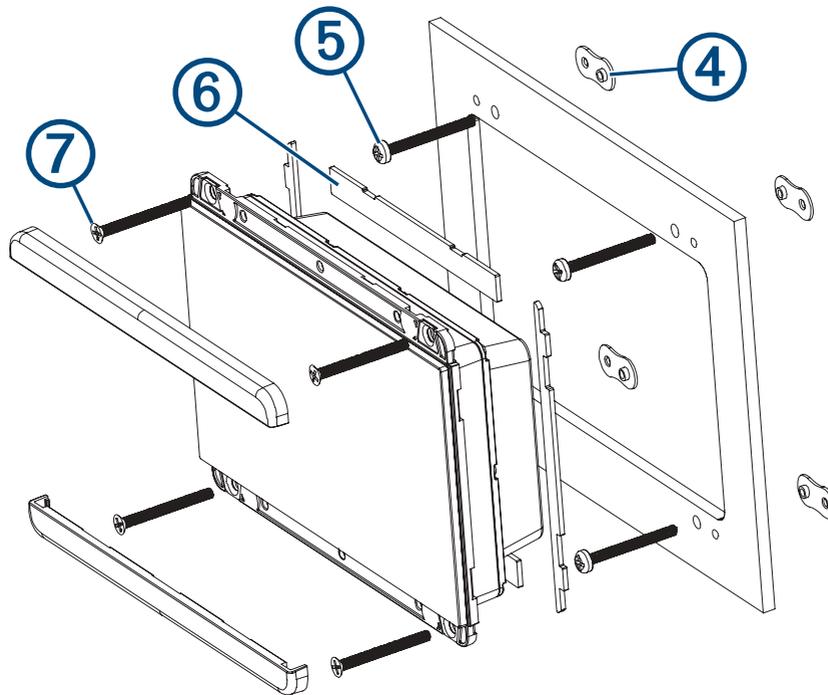


L'autre trou ③ de la platine doit être aligné sur le trou interne de 4 mm ($\frac{5}{32}$ po) du modèle.

- 11 Si le trou de 4 mm ($\frac{5}{32}$ po) sur la platine n'est pas aligné sur le trou interne du modèle, marquez le nouvel emplacement.
- 12 Répétez les étapes 10 et 11 pour toutes les platines.
- 13 À l'aide d'un foret de 4 mm ($\frac{5}{32}$ po), percez les trous internes.
- 14 Retirez le modèle de la surface de montage.

15 En commençant dans un angle de l'emplacement de montage, placez une platine **4** à l'arrière de la surface de montage, en alignant les trous internes et externes.

La partie surélevée de la platine doit s'ajuster dans le trou interne.



16 Fixez la platine à la surface de montage en insérant une vis M3 à tête cylindrique fournie **5** dans le trou interne de 4 mm ($\frac{5}{32}$ po).

17 Répétez les étapes 15 et 16 pour chaque platine au haut et au bas de l'appareil.

18 Installez les morceaux du joint **6** au dos de l'appareil.

L'arrière des joints en caoutchouc est adhésif. Veillez à retirer la protection adhésive avant de les installer sur l'appareil.

19 Si vous n'avez pas accès à l'arrière de l'appareil après son montage, raccordez tous les câbles nécessaires à l'appareil avant de le placer dans la découpe.

20 Placez l'appareil dans la découpe.

21 Fixez l'appareil à la surface de montage à l'aide des vis M3 à tête plate fournies ou des vis à bois **7** selon la méthode de montage utilisée.

22 Placez les caches au-dessus des vis.

Considérations relatives à la connexion

AVIS

Si vous connectez l'appareil à un réseau **existant** NMEA 2000®, localisez le câble d'alimentation NMEA 2000. Vous n'avez besoin que d'un seul câble d'alimentation NMEA 2000 pour faire fonctionner le réseau NMEA 2000. Il est conseillé d'utiliser un isolateur d'alimentation NMEA 2000 (010-11580-00) pour les installations où le fabricant du réseau NMEA 2000 n'est pas connu.

Si vous installez un câble d'alimentation NMEA 2000, vous devez le raccorder au commutateur d'allumage du bateau ou par l'intermédiaire d'un autre commutateur en ligne. Les appareils NMEA 2000 risquent de décharger votre batterie si le câble d'alimentation NMEA 2000 est branché directement sur cette dernière.

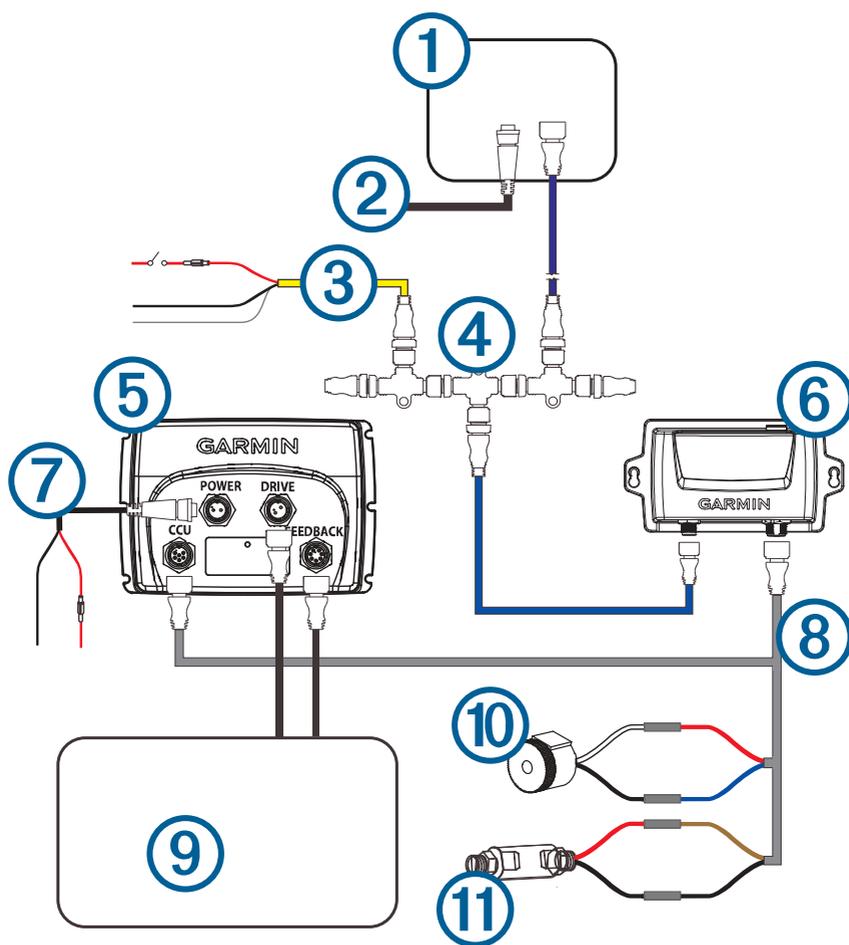
Le contrôleur de pilote doit se connecter au même réseau NMEA 2000 que les autres composants du pilote automatique pour que le système de pilote automatique fonctionne correctement. Le réseau NMEA 2000 alimente le contrôleur de pilote et permet la communication avec les autres composants du pilote automatique et à partir d'appareils NMEA 2000 tels qu'une antenne GPS ou une girouette anémomètre.

Cet appareil est alimenté par le réseau NMEA 2000 et aucune source d'alimentation séparée n'est requise.

Si le NMEA 2000 ne vous est pas familier, consultez le chapitre « Concepts fondamentaux sur le réseau NMEA 2000 » du *Référentiel technique pour les produits NMEA 2000*. Pour télécharger la référence, rendez-vous sur garmin.com/manuals/nmea_2000.

Vous pouvez également connecter cet appareil à un réseau d'appareils Marine Network Garmin® à l'aide d'un câble à neuf broches Marine Network Garmin (vendu séparément). Vous devez utiliser l'adaptateur inclus pour connecter votre appareil aux périphériques réseau Garmin dotés d'un connecteur plus grand. Cette connexion en option n'est pas nécessaire pour que le contrôleur de pilote fonctionne avec le système de pilote automatique, mais elle est recommandée pour les mises à jour logicielles si un traceur Garmin est présent sur le réseau. Cet appareil ne peut pas être mis à jour en utilisant uniquement une connexion réseau NMEA 2000.

Reportez-vous aux instructions d'installation fournies dans le coffret de votre système de pilote automatique pour obtenir des informations de connexion détaillées spécifiques au type de pilote automatique requis pour votre bateau. Ce schéma de connexion indique uniquement les besoins généraux de connexion du contrôleur de pilote.



- ① Contrôleur de pilote GHC 50
- ② Câble Marine Network Garmin (recommandé pour les mises à jour logicielles)
- ③ Câble d'alimentation NMEA 2000
N'installez ce câble que si vous voulez créer un réseau NMEA 2000. Ne l'installez pas si vous disposez déjà d'un réseau NMEA 2000 sur votre bateau.
Vous devez connecter le câble d'alimentation NMEA 2000 à une source d'alimentation de 9 à 16 V c.c.
- ④ réseau NMEA 2000
Vous devez connecter le contrôleur de pilote au même réseau NMEA 2000 que les autres composants du pilote automatique à l'aide des connecteurs en T fournis.
S'il n'y a pas de réseau NMEA 2000 sur le bateau, vous pouvez en créer un à l'aide des câbles et des connecteurs fournis dans le coffret du pilote automatique. Pour plus d'informations, reportez-vous aux instructions d'installation fournies dans le coffret de votre système de pilote automatique.
- ⑤ ECU du pilote automatique ou SmartPump (modèles hydrauliques, mécaniques et SmartPump)
Connexion du moteur (modèles pour direction à commande électrique)
- ⑥ CCU du pilote automatique
- ⑦ Câble d'alimentation ECU du pilote automatique ou SmartPump (modèles hydrauliques, mécaniques et SmartPump)

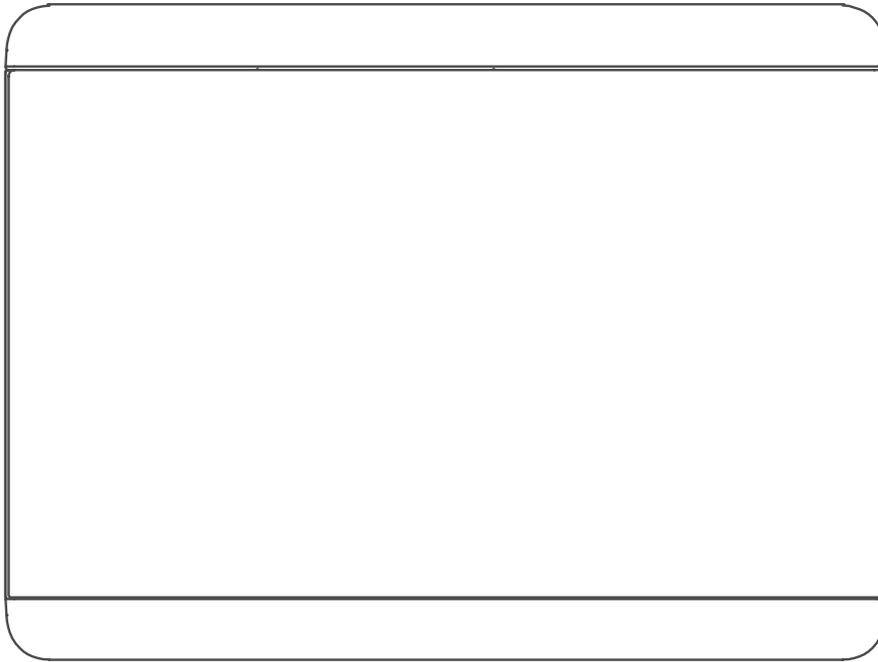
⑧	Pilote automatique Câble CCU
⑨	Pompe de pilote automatique ou unité de puissance (modèles hydrauliques et mécaniques)
⑩	Pilote automatique Alarme
⑪	Capteur Shadow Drive™ du pilote automatique

Caractéristiques

Dimensions sans capot de protection (H x L x P)	105 x 140 x 51 mm (4,13 x 4,51 x 2,01 po)
Dimensions avec capot de protection (H x L x P)	113 x 144 x 56 mm (4,45 x 5,67 x 2,20 po)
Poids sans pare-soleil	328 g (11,57 oz)
Poids avec pare-soleil	375 g (13,23 oz)
Plage de températures	De -15 à 55 °C (de 5 à 131 °F)
Distance de sécurité du compas	20 cm (7,87 po)
Matériau du boîtier	Polycarbonate hermétiquement fermé
Matériau du verre	Verre antireflet et antitrace
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX7 ¹
Luminosité	1200 cd/m ² (NIT)
Consommation principale	5,85 W max.
Tension d'entrée NMEA 2000	De 9 à 16 V CC
NMEA 2000 LEN à 9 V c.c.	13 (650 mA)

¹ L'appareil résiste à une immersion accidentelle dans un mètre d'eau pendant 30 minutes. Pour plus d'informations, rendez-vous sur www.garmin.com/waterrating.

GARMIN®



GHC™ 50

Manuel d'utilisation

© 2022 Garmin Ltd. ou ses filiales

Tous droits réservés. Conformément aux lois relatives au copyright en vigueur, toute reproduction du présent manuel, qu'elle soit partielle ou intégrale, sans l'autorisation préalable écrite de Garmin, est interdite. Garmin se réserve le droit de modifier ou d'améliorer ses produits et d'apporter des modifications au contenu du présent manuel sans obligation d'en avvertir quelque personne physique ou morale que ce soit. Consultez le site Web de Garmin à l'adresse www.garmin.com pour obtenir les dernières mises à jour, ainsi que des informations complémentaires concernant l'utilisation de ce produit.

Garmin® et le logo Garmin sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales, déposées aux États-Unis d'Amérique et dans d'autres pays. GHC™ et Shadow Drive™ sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales. Ces marques commerciales ne peuvent pas être utilisées sans l'autorisation expresse de Garmin.

NMEA 2000® et le logo NMEA 2000® sont des marques déposées de la National Marine Electronics Association.

Garmin Corporation

M/N: E3545

Table des matières

Introduction.....	1	Définition d'un retard de virement.....	7
Fonctionnement de base du pilote automatique.....	2	Activation de l'inhibiteur d'empannage.....	7
Ecran Cap.....	2	Réglage de l'angle de virement à partir du cap.....	8
Mode Veille.....	2	Réglage de la réactivité du pilote automatique.....	8
Activation du pilote automatique.....	3	Paramètres et configuration du pilote automatique.....	8
Désactivation du pilote automatique.....	3	Configuration du pilote automatique.....	8
Maintien de cap.....	3	Réglage des incréments.....	8
Réglage du cap.....	3	Sélection de la source de cap préférée.....	9
Utilisation du pilote automatique sur une vedette.....	4	Désactivation de la fonction Shadow Drive.....	9
Modèles de navigation.....	4	Télécommande de pilote automatique Reactor™.....	9
Suivi du modèle Demi-tour.....	4	Couplage d'une télécommande de pilote automatique Reactor.....	10
Configuration et suivi du modèle Cercle.....	4	Modification de la fonction des touches d'action de la télécommande du pilote automatique Reactor.....	10
Configuration et suivi du modèle Zigzag.....	4	Activation des commandes de pilote automatique sur une montre Garmin... ..	10
Suivi du modèle Manœuvre de Boutakov.....	4	Personnalisation des actions du bouton Pilote automatique.....	10
Suivi d'un modèle Orbite.....	4	Affichage des diagnostics du pilote automatique.....	10
Configuration et suivi du modèle Trèfle.....	5	Paramètres et préférences de l'appareil.....	10
Configuration et suivi du modèle Recherche.....	5	Paramètres système.....	11
Annulation d'un modèle de navigation.....	5	Paramètres de son et d'affichage....	11
Fonctionnement du pilote automatique sur un voilier.....	5	Paramètres GPS.....	11
Maintien sous le vent.....	6	Affichage des informations sur le logiciel du système.....	11
Activation de la fonction Maintien sous le vent.....	6	Affichage des informations légales et de conformité relatives à l'étiquetage électronique.....	12
Activation de la fonction Maintien sous le vent à partir de la fonction Maintien de cap.....	6	Paramètres des préférences.....	12
Réglage de l'angle de maintien sous le vent.....	7	Paramètres de communication.....	12
Virement de bord et empannage.....	7	Paramètres NMEA 2000.....	12
Virement de bord et empannage à partir du maintien de cap.....	7	Réseau Wi-Fi®.....	12
Virement et empannage à partir du maintien sous le vent.....	7	Réseau Garmin Marine Network.....	13
		Définition des alarmes.....	13
		Alarmes système.....	13
		Alarmes NMEA 2000.....	13

Mise à jour du logiciel..... 13

Introduction

AVERTISSEMENT

Consultez le guide *Informations importantes sur le produit et la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations importantes sur le produit.

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau. Le pilote automatique est un outil qui optimise votre capacité de pilotage. Il ne vous dégage pas de vos responsabilités en cas de non-respect de la sécurité à bord. Evitez tout danger de navigation et ne relâchez pas votre surveillance de la barre.

Apprenez à utiliser le pilote automatique sur une mer calme et sans danger.

Utilisez le pilote automatique avec précaution à proximité des points dangereux, tels que les quais et les autres bateaux.

Le pilote automatique contrôle en permanence la direction de votre bateau pour maintenir un cap constant. Outre la fonction de maintien du cap, le système propose une navigation manuelle et plusieurs modèles de navigation automatique.

Vous pouvez contrôler le pilote automatique avec le contrôleur de pilote. Grâce au contrôleur de pilote vous pouvez activer, diriger, configurer et personnaliser le pilote automatique.

Pour en savoir plus sur l'installation du contrôleur de pilote ou d'autres composants du système de pilote automatique, consultez les instructions d'installation fournies avec le contrôleur de pilote et le système de pilote automatique.

Fonctionnement de base du pilote automatique

Ecran Cap

L'état du pilote automatique est indiqué dans l'écran Cap.



Icône et informations sur l'état du pilote automatique.

- ① Les indicateurs d'état du mode Veille et du sont gris lorsque le pilote automatique est en mode veille. Les indicateurs de Maintien de cap et sont verts lorsque le pilote automatique est activé.

Informations numériques sur le cap magnétique.

- ② Indique le cap magnétique réel lorsque le pilote automatique est en mode veille.
Indique le cap magnétique souhaité lorsque le pilote automatique est activé.

- ③ Cap magnétique réel (lorsque le pilote automatique est activé).
La ligne magenta indique le cap magnétique réel sur la rose des vents.

- ④ Cap magnétique souhaité (lorsque le pilote automatique est activé).
La ligne jaune s'affiche lorsque vous utilisez le contrôleur de pilote pour régler le cap magnétique. Le pilote automatique dirige le bateau jusqu'à ce que le cap magnétique réel s'aligne sur le cap magnétique souhaité.

- ⑤ Indicateur de position de la barre.
REMARQUE : cette fonction est disponible uniquement lorsqu'un capteur d'angle de barre est connecté.

Mode Veille

ATTENTION

Le pilote automatique ne contrôle pas le bateau lorsqu'il est en mode veille. Vous êtes tenu de contrôler la barre lorsque le pilote automatique est en mode veille.

En mode veille, vous pouvez activer le pilote automatique et régler des paramètres.

Les indicateurs d'état du mode Veille et du situés en haut de l'écran du cap magnétique sont gris lorsque le pilote automatique est en mode veille.

Activation du pilote automatique

Lorsque vous activez le pilote automatique, ce dernier prend le contrôle de la barre et dirige le bateau afin de maintenir le cap.

Sur l'écran du cap magnétique dans le mode veille, sélectionnez **Activer**.

Les indicateurs de Maintien de cap et  situés en haut de l'écran du cap magnétique sont verts lorsque le pilote automatique est activé. Les informations sur votre cap magnétique réel et votre cap magnétique souhaité s'affichent au centre de l'écran du cap magnétique.

REMARQUE : lorsqu'il est installé sur un voilier, vous pouvez activer soit le maintien de cap standard, soit un maintien sous le vent si vous avez connecté une girouette anémomètre compatible au même réseau NMEA 2000® (*Maintien sous le vent*, page 6).

Désactivation du pilote automatique

Lorsque vous désactivez le pilote automatique, ce dernier cesse de contrôler la barre et vous devez diriger le bateau pour maintenir votre cap magnétique.

Sur l'écran du cap magnétique, en attente de cap, sélectionnez le mode **Veille**.

Les indicateurs d'état du mode Veille et du  situés en haut de l'écran du cap magnétique sont gris lorsque le pilote automatique est en mode veille.

ATTENTION

Le pilote automatique ne dirige pas le bateau lorsqu'il est en mode veille. Vous êtes tenu de contrôler la barre lorsque le pilote automatique est en mode veille.

Maintien de cap

Vous pouvez activer la fonction de maintien de cap du pilote automatique afin de maintenir le cap en cours sans actionner la barre ou le gouvernail.

Réglage du cap

Lorsque le pilote automatique est activé, vous pouvez régler le cap à l'aide des touches du contrôleur de pilote ou avec la barre si votre pilote automatique est doté de la technologie Shadow Drive™.

Réglage du cap magnétique à l'aide du contrôleur de pilote

Avant de pouvoir diriger votre bateau à l'aide du contrôleur de pilote, vous devez activer le pilote automatique.

- Sélectionnez <1° ou 1°> pour régler le cap magnétique par incréments de 1°.

REMARQUE : maintenir <1° ou 1°> déclenche la direction de la barre (uniquement pour les bateaux à moteur à coque planante ou à coque à déplacement).

REMARQUE : vous pouvez régler les paramètres pour modifier le comportement de la direction par étape et de la direction de la barre.

- Sélectionnez <<10° ou 10°>> pour régler le cap magnétique par incréments de 10°.

REMARQUE : vous pouvez régler les paramètres pour que la taille du pas de rotation soit inférieure ou supérieure à 10°.

Réglage du cap magnétique à l'aide de la barre

REMARQUE : vous devez activer la fonction Shadow Drive pour pouvoir régler le cap magnétique à l'aide de la barre lorsque le pilote automatique est activé.

Lorsque le pilote automatique est activé, dirigez manuellement le bateau à l'aide de la barre.

Les indicateurs d'état de Shadow Drive et du  situés en haut de l'écran du cap magnétique sont jaunes. Vous avez le contrôle total du pilotage à l'aide de la barre.

Lorsque vous relâchez la barre après avoir maintenu un cap magnétique spécifique pendant quelques secondes, le pilote automatique maintient ce nouveau cap magnétique.

Utilisation du pilote automatique sur une vedette

Modèles de navigation

AVERTISSEMENT

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau. Ne lancez un modèle de navigation qu'après avoir acquis la certitude qu'aucun obstacle immergé ne risque de gêner la navigation.

Le pilote automatique peut contrôler le bateau selon des modèles de navigation spécifiques pour certains types de pêche et peut effectuer d'autres manœuvres telles que des demi-tours et des manœuvres de Boutakov.

Certains modèles de navigation sont basés sur le GPS et ne peuvent pas être utilisés sans une antenne GPS ou un appareil connecté au même réseau NMEA 2000 que le contrôleur de pilote.

Suivi du modèle Demi-tour

Vous pouvez utiliser le modèle Demi-tour pour tourner le bateau à 180 degrés et maintenir le nouveau cap.

- 1 Dans l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Demi-tour**.
- 2 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Configuration et suivi du modèle Cercle

Vous pouvez utiliser le modèle Cercle pour diriger le bateau en décrivant un cercle continu, dans une direction et selon un intervalle temporel précis.

- 1 Dans l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Cercle**.
- 2 Si besoin, sélectionnez **Heure** et sélectionnez la durée pendant laquelle le pilote automatique décrit un cercle complet.
- 3 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Configuration et suivi du modèle Zigzag

Vous pouvez utiliser le modèle Zigzag pour diriger le bateau de bâbord à tribord, et inversement, sur une durée et à un angle précis, pendant votre cap actuel.

- 1 Dans l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Zigzag**.
- 2 Si besoin, sélectionnez **Amplitude** et choisissez un degré.
- 3 Si besoin, sélectionnez **Période** et sélectionnez une durée.
- 4 Sélectionnez **Activer modèle Zigzag**.

Suivi du modèle Manœuvre de Boutakov

Vous pouvez utiliser le modèle Manœuvre de Boutakov pour diriger le bateau dans la direction opposée afin de revenir sur le point auquel vous avez déclenché le modèle. Le modèle Manœuvre de Boutakov peut être utilisé en cas d'homme à la mer.

- 1 Dans l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Manœuvre de Boutakov**.
- 2 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Suivi d'un modèle Orbite

Avant de pouvoir utiliser ce modèle de navigation, vous devez connecter le contrôleur de pilote au même réseau NMEA 2000 qu'un traceur Garmin® compatible et une source GPS.

Vous pouvez utiliser le modèle Orbite pour diriger le bateau dans un cercle continu autour du waypoint actif. La taille du cercle est définie par la distance du bateau par rapport au waypoint actif au moment où le modèle Orbite est déclenché.

Reportez-vous au manuel d'utilisation de votre traceur Garmin pour plus d'informations sur la définition et l'utilisation des waypoints.

- 1 Sur l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Orbite**.
- 2 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Configuration et suivi du modèle Trèfle

Avant de pouvoir utiliser ce modèle de navigation, vous devez connecter le contrôleur de pilote au même réseau NMEA 2000 qu'un traceur Garmin compatible et une source GPS.

Vous pouvez utiliser le modèle Trèfle pour diriger le bateau afin de passer plusieurs fois sur un waypoint actif. Lorsque vous lancez le modèle Trèfle, le pilote automatique manœuvre le bateau vers le waypoint actif, puis déclenche le modèle au moment opportun.

Vous pouvez régler la distance entre le waypoint et la position à laquelle le pilote automatique effectue un virage pour passer à nouveau sur le waypoint. Si vous utilisez la valeur par défaut, le pilote automatique effectuera un virage à une distance de 300 m (1 000 pieds) du waypoint actif.

Reportez-vous au manuel d'utilisation de votre traceur Garmin pour plus d'informations sur la définition et l'utilisation des waypoints.

- 1 Sur l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Trèfle**.
- 2 Si besoin, sélectionnez **Longueur** et choisissez une distance.
- 3 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Configuration et suivi du modèle Recherche

Avant de pouvoir utiliser ce modèle de navigation, vous devez connecter le contrôleur de pilote au même réseau NMEA 2000 qu'un traceur Garmin compatible et une source GPS.

Vous pouvez utiliser le modèle Recherche pour diriger le bateau selon des cercles de plus en plus grands (en spirale) en partant du waypoint actif. Lorsque vous lancez le modèle Recherche, le pilote automatique dirige le bateau vers le waypoint actif, puis déclenche le modèle.

Reportez-vous au manuel d'utilisation de votre traceur Garmin pour plus d'informations sur la définition et l'utilisation des waypoints.

Vous pouvez régler la distance des cercles les uns par rapport aux autres. La distance par défaut entre les cercles est de 20 m (50 pieds).

- 1 Sur l'écran Pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Type de manœuvre** > **Rechercher**.
- 2 Si besoin, sélectionnez **Espacement Recherche** et sélectionnez une distance.
- 3 Sélectionnez **Activer bâbord** ou **Activer tribord**.

Annulation d'un modèle de navigation

- Dirigez manuellement le bateau.

REMARQUE : la fonction Shadow Drive doit être activée pour pouvoir annuler un modèle de navigation en dirigeant manuellement le bateau.

- Sélectionnez **Veille**.

Fonctionnement du pilote automatique sur un voilier

ATTENTION

Lorsqu'il est activé, le pilote automatique commande uniquement la barre. Vous et votre équipage restez responsables des voiles pendant toute la durée d'utilisation du pilote automatique.

Outre le maintien du cap, vous pouvez utiliser le pilote automatique pour maintenir le voilier sous le vent. Vous pouvez également utiliser le pilote automatique pour commander la barre pendant les manœuvres de virement et d'empannage.

Maintien sous le vent

Vous pouvez régler le pilote automatique pour maintenir un cap précis par rapport à l'angle de vent réel ou apparent. Vous devez connecter une girouette anémomètre compatible au même réseau NMEA 2000 que le pilote automatique pour effectuer un maintien sous le vent ou des manœuvres de direction basées sur le vent.



Icône et informations sur l'état du pilote automatique.

- ① Les indicateurs d'état du mode Veille et du  sont gris lorsque le pilote automatique est en mode veille. Maint. /s vent et  sont verts lorsque le pilote automatique est activé.

- ② Jauge vent
Indique la vitesse du vent réel (TWS) ou la vitesse du vent apparent (AWS).

- ③ Indicateur de position de la barre.
REMARQUE : cette fonction est disponible uniquement lorsqu'un capteur d'angle de barre est connecté.

Activation de la fonction Maintien sous le vent

Pour pouvoir activer le maintien sous le vent, vous devez connecter une girouette anémomètre NMEA 2000.

- 1 Lorsque le pilote automatique est en mode veille, sélectionnez **•••**.
- 2 Sélectionner une option :
 - Pour activer le maintien sous le vent apparent, sélectionnez **Act. fonct. maintien sous vent app..**
 - Pour activer le maintien sous le vent réel, sélectionnez **Activez la fonction de maintien sous le vent réel.**

ASTUCE : vous pouvez activer rapidement le dernier type de maintien sous le vent utilisé en sélectionnant  depuis le mode veille.

Changement du type de maintien sous le vent

Une fois la fonction de maintien sous le vent activée, sélectionnez **••• > Type Maintien sous le vent.**

Le type de maintien sous le vent passe de Apparent à Réel, ou vice versa.

Activation de la fonction Maintien sous le vent à partir de la fonction Maintien de cap

Pour pouvoir activer le maintien sous le vent, vous devez connecter une girouette anémomètre NMEA 2000.

- 1 Lorsque le maintien de cap est activé, sélectionnez **•••**.
- 2 Sélectionner une option :
 - Pour passer du maintien du cap au maintien sous le vent apparent, sélectionnez **Act. fonct. maintien sous vent app..**
 - Pour passer du maintien du cap au maintien sous le vent réel, sélectionnez **Activez la fonction de maintien sous le vent réel.**

Réglage de l'angle de maintien sous le vent

Lorsque la fonction Maintien sous le vent est activée, vous pouvez régler l'angle de maintien sous le vent sur le pilote automatique.

- Pour régler l'angle de maintien sous le vent par incréments de 1°, sélectionnez <1° ou 1°>. **REMARQUE** : si vous maintenez le bouton <1° ou 1°> enfoncé pendant quelques secondes, le pilote automatique passe automatiquement du mode Maint. /s vent au mode Maintien de cap et lance le mode de navigation par incrémentation linéaire (*Maintien de cap*, page 3).
- Pour régler l'angle de maintien sous le vent par incréments de 10°, sélectionnez <<10° ou 10°>>. **REMARQUE** : vous pouvez régler les paramètres pour que la taille du pas de rotation soit inférieure ou supérieure à 10°.

Virement de bord et empannage

Vous pouvez régler le pilote automatique pour effectuer un virement de bord ou un empannage pendant que la fonction Maintien de cap ou Maintien sous le vent est activée.

Virement de bord et empannage à partir du maintien de cap

- 1 Activez le maintien de cap (*Activation du pilote automatique*, page 3).
- 2 Sélectionnez •••.
- 3 Sélectionnez une option.
Le pilote automatique barre le bateau en effectuant un virement de bord ou un empannage.

Virement et empannage à partir du maintien sous le vent

Pour pouvoir activer le maintien sous le vent, une girouette anémomètre doit être installée.

- 1 Activez le maintien sous le vent (*Activation de la fonction Maintien sous le vent*, page 6).
- 2 Sélectionnez •••.
- 3 Sélectionnez une option.
ASTUCE : vous pouvez entamer une manœuvre de virement de bord ou d'empannage directement à partir du maintien sous le vent en utilisant les boutons dédiés sur l'écran.
Le pilote automatique dirige le bateau pendant le virement ou l'empannage et des informations sur la progression de la manœuvre sont affichées à l'écran.

Définition d'un retard de virement

Le retardateur pour le virement vous permet de retarder un virement de bord après le lancement de cette manœuvre.

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez ••• > **Configuration du pilote automatique > Réglage voile > Retard virement.**
- 2 Sélectionnez la durée du retard.
- 3 Si nécessaire, sélectionnez **Terminé.**

Activation de l'inhibiteur d'empannage

REMARQUE : l'inhibiteur d'empannage ne vous empêche pas d'effectuer un empannage manuel à l'aide de la barre ou de la navigation par incrémentation.

L'inhibiteur d'empannage permet d'empêcher le pilote automatique d'effectuer un empannage.

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez ••• > **Configuration du pilote automatique > Réglage voile > Inhibiteur empannage.**
- 2 Sélectionnez **Activé.**

Réglage de l'angle de virement à partir du cap

Par défaut, l'angle de cap lors d'une manœuvre de virement de bord est de 45 degrés. Vous pouvez modifier cet angle.

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Configuration du pilote automatique > Réglage voile > Angle de virage**.
- 2 Réglez l'angle.
- 3 Si nécessaire, sélectionnez **Terminé**.

Réglage de la réactivité du pilote automatique

Le réglage Réponse vous permet d'ajuster la réactivité du pilote automatique à l'état de la mer et aux conditions de vent.

Pour obtenir des informations sur la configuration avancée du pilote automatique, reportez-vous au guide de configuration accompagnant ce dernier.

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Réponse**.
- 2 Ajuster la réactivité de la barre.
Si vous voulez une meilleure réactivité de la barre et qu'elle se déplace plus rapidement, augmentez la valeur. Si la barre réagit et se déplace trop vite, diminuez la valeur.

Paramètres et configuration du pilote automatique

Le système de pilotage automatique doit être mis en service par un professionnel au moment de l'installation. Aucune autre configuration n'est nécessaire.

Vous pouvez régler certaines préférences et certains paramètres sur le contrôleur de pilote si nécessaire.

Configuration du pilote automatique

AVIS

Pour éviter toute détérioration du bateau, le pilote automatique doit être installé et configuré par un professionnel qualifié. Des connaissances spécifiques sur les systèmes de direction et les systèmes électriques marins sont nécessaires pour une installation et une configuration correctes.

Le système de pilote automatique doit être configuré pour fonctionner correctement avec votre bateau. Vous pouvez configurer le pilote automatique à l'aide d'un traceur sur le même réseau NMEA 2000 que le pilote automatique. Pour obtenir des instructions de configuration, rendez-vous sur le site support.garmin.com et téléchargez le guide de configuration correspondant à votre modèle de pilote automatique.

Réglage des incréments

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Configuration du pilote automatique > Taille de virage par étapes**.
- 2 Sélectionnez un incrément.

Sélection de la source de cap préférée

AVIS

Pour obtenir de meilleurs résultats, utilisez le compas intégré au CCU du pilote automatique comme source de cap. L'utilisation d'un compas GPS tiers peut entraîner une transmission irrégulière des données et des retards excessifs. Le pilote automatique a besoin de recevoir des informations instantanément. C'est pour cela qu'il ne peut souvent pas exploiter les données des compas GPS tiers pour la vitesse ou la localisation par GPS. Si vous utilisez quand même un compas GPS tiers, votre pilote automatique vous signalera probablement qu'il a temporairement perdu sa source de données de navigation et de vitesse.

Si votre réseau comprend plus d'une source de cap, vous pouvez sélectionner votre source préférée. La source peut-être un compas GPS compatible ou un compas électronique magnétique.

1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Configuration du pilote automatique > Sources préférées**

2 Sélectionnez une source.

Si la source de cap sélectionnée n'est pas disponible, l'écran du pilote automatique n'affiche aucune donnée.

Désactivation de la fonction Shadow Drive

REMARQUE : la fonction Shadow Drive n'est pas disponible sur tous les modèles de pilotes automatiques.

1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Configuration du pilote automatique > Réglage Shadow Drive**.

2 Sélectionnez **Shadow Drive** pour désactiver la fonction Shadow Drive.

La fonction Shadow Drive est désactivée. Vous pouvez répéter ces étapes pour réactiver la fonction.

AVIS

Si le capteur Shadow Drive est désactivé, la navigation manuelle du bateau ne désactive pas le système de pilote automatique. Vous devez utiliser le contrôleur de pilote ou le traceur connecté pour désactiver le système de pilote automatique.

Réglage de la sensibilité de la fonction Shadow Drive

Vous pouvez régler la sensibilité de la fonction Shadow Drive pour modifier l'amplitude du mouvement manuel de la barre nécessaire pour désactiver le pilote automatique. Plus la sensibilité est élevée, moins l'amplitude nécessaire pour désactiver le pilote automatique est grande.

REMARQUE : la fonction Shadow Drive n'est pas disponible sur tous les modèles de pilotes automatiques.

1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **••• > Configuration du pilote automatique > Shadow Drive > Sensibilité**.

2 Augmentez ou réduisez la sensibilité.

Télécommande de pilote automatique Reactor™

⚠ AVERTISSEMENT

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau. Le pilote automatique est un outil qui optimise votre capacité de pilotage. Il ne vous dégage pas de vos responsabilités en cas de non-respect de la sécurité à bord. Évitez tout danger de navigation et ne relâchez pas votre surveillance de la barre.

Vous pouvez connecter une télécommande de pilote automatique Reactor à votre traceur via le réseau sans fil afin de contrôler le pilote automatique Reactor compatible.

Pour en savoir plus sur la manière d'utiliser la télécommande, consultez les instructions sur la télécommande de pilote automatique Reactor disponibles à l'adresse garmin.com.

Couplage d'une télécommande de pilote automatique Reactor

- 1 Sur le contrôleur de pilote, sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Périphériques sans fil** > **Télécommandes sans fil** > **Télécommande du pilote automatique**.
- 2 Si besoin, sélectionnez **Activer**.
- 3 Sélectionnez **Nouvelle connexion**.
- 4 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Pair with MFD**.
Le contrôleur de pilote émet un bip et affiche un message de confirmation.
- 5 Sur le contrôleur de pilote, sélectionnez **Oui** pour terminer le processus de couplage.

Modification de la fonction des touches d'action de la télécommande du pilote automatique Reactor

Vous pouvez changer les circuits ou actions associés aux touches d'action de la télécommande du pilote automatique Reactor.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Périphériques sans fil** > **Télécommandes sans fil** > **Télécommande du pilote automatique** > **Actions bouton**.
- 2 Sélectionnez une touche d'action à modifier.
- 3 Sélectionnez un modèle ou une action à associer à la touche d'action.

Activation des commandes de pilote automatique sur une montre Garmin

Vous pouvez contrôler le pilote automatique Garmin avec une montre Garmin compatible. Rendez-vous sur le site garmin.com pour obtenir la liste des montres compatibles Garmin.

REMARQUE : les Smart Notifications ne sont pas disponibles sur votre montre lorsque la télécommande du pilote automatique est activée.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Périphériques sans fil** > **Applications Connect IQ™** > **Commande du pilote automatique** > **Activer** > **Nouvelle connexion**.
- 2 Suivez les instructions présentées à l'écran.

Personnalisation des actions du bouton Pilote automatique

Avant de définir les actions du bouton Pilote automatique, vous devez installer et configurer un pilote automatique Garmin compatible.

Vous pouvez sélectionner jusqu'à trois actions de pilote automatique sur votre montre Garmin.

REMARQUE : les actions de pilote automatique disponibles varient en fonction du pilote automatique installé.

- 1 Sur le traceur, sélectionnez **Communications** > **Périphériques sans fil** > **Applications Connect IQ™** > **Commande du pilote automatique** > **Actions bouton**.
- 2 Sélectionnez un bouton.
- 3 Sélectionner une action.

Affichage des diagnostics du pilote automatique

Vous pouvez afficher un rapport de diagnostic du système de pilote automatique pour faciliter la configuration et le dépannage.

- 1 Sur l'écran du pilote automatique, sélectionnez **•••** > **Configuration du pilote automatique** > **Diagnostic**
- 2 Sélectionnez **<** et **>** pour afficher les pages de diagnostic.

ASTUCE : vous pouvez sélectionner Enregistrer sur carte pour enregistrer les informations de diagnostic sur la carte mémoire d'un traceur ou d'un lecteur de carte connectés.

Paramètres et préférences de l'appareil

Vous pouvez régler les paramètres et les préférences spécifiques de ce contrôleur de pilote, notamment les sons et les unités de mesure.

Paramètres système

Sélectionnez **••• > Paramètres globaux > Système.**

Son et affichage : permet de régler les paramètres d'affichage et les paramètres audio (si disponibles).

GPS : fournit des informations sur les satellites GPS et les paramètres GPS.

Informations système : fournit des informations sur les périphériques présents sur le réseau et la version du logiciel.

Allumage automatique : permet de définir quels appareils s'allument automatiquement lors de la mise sous tension.

Extinction automatique : éteint automatiquement le système lorsqu'il est resté en veille pendant un temps défini.

Simulateur : active ou désactive le simulateur et vous permet de définir l'heure, la date, la vitesse et la position simulée.

Paramètres de son et d'affichage

Sélectionnez **••• > Paramètres globaux > Système > Son et affichage.**

Bip sonore : active et désactive la sonnerie qui retentit pour les alarmes et sélections.

Rétroéclairage : permet de régler la luminosité du rétroéclairage.

Synchronisation du rétroéclairage : synchronise la luminosité du rétroéclairage d'autres traceurs et instruments de la station.

Mode Couleur : permet de choisir l'affichage des couleurs jour ou nuit. Vous pouvez sélectionner l'option Auto pour laisser l'appareil régler automatiquement les couleurs en fonction de l'heure.

Image de démarrage : permet de définir l'image qui apparaît lorsque vous allumez l'appareil.

Paramètres GPS

REMARQUE : les paramètres et les informations GPS sont disponibles uniquement lorsque le contrôleur de pilote est connecté à une antenne GPS ou à un appareil doté de la fonction GPS.

Sélectionnez **••• > Paramètres globaux > Système > GPS.**

Vue du ciel : affiche la position relative des satellites GPS dans le ciel.

GLONASS : permet d'activer ou de désactiver les données GLONASS (système satellite russe). Lorsque vous utilisez ce système dans des conditions de faible visibilité sur le ciel, vous pouvez activer les données GLONASS en plus du GPS afin d'obtenir des informations de position plus précises.

WAAS/EGNOS : permet d'activer ou de désactiver les données WAAS (en Amérique du Nord) ou EGNOS (en Europe), pour obtenir des informations de position GPS plus précises. Lorsque vous utilisez les données WAAS ou EGNOS, l'appareil peut mettre plus de temps à capter les signaux satellites.

Galileo : permet d'activer ou de désactiver les données Galileo (système satellite de l'Union européenne). Lorsque vous utilisez ce système dans des conditions de faible visibilité sur le ciel, vous pouvez activer les données Galileo en plus du GPS afin d'obtenir des informations de position plus précises.

Filtre de vitesse : calcule la vitesse moyenne de votre navire sur une courte période pour donner des valeurs plus homogènes.

Source : vous permet de sélectionner la source préférée pour les données GPS.

Affichage des informations sur le logiciel du système

Vous pouvez afficher la version du logiciel et le numéro d'identification de l'appareil. Ces informations seront peut-être requises pour mettre à jour le logiciel du système ou à des fins de dépannage.

Sélectionnez **••• > Paramètres globaux > Système > Informations système > Informations sur le logiciel.**

Affichage du journal d'événements

Le journal des événements affiche une liste des événements système.

Sélectionnez **••• > Paramètres globaux > Système > Informations système > Journal d'événements.**

Affichage des informations légales et de conformité relatives à l'étiquetage électronique

L'étiquette de l'appareil est fournie sous forme électronique. L'étiquette électronique peut contenir des informations légales, comme les numéros d'identification fournis par la FCC ou des marques de conformité régionales, ainsi que des informations relatives au produit et à sa licence. Disponible sur certains modèles uniquement.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux**.
- 2 Sélectionnez **Système**.
- 3 Sélectionnez **Informations légales**.

Paramètres des préférences

Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Préférences**.

Unités : définit les unités de mesure.

Langue : définit la langue du texte à l'écran.

Filtres : permet de lisser les valeurs affichées dans les champs de données, ce qui peut réduire le bruit ou afficher les tendances à long terme. En augmentant la valeur du filtre, vous augmentez le lissage et en la diminuant, vous réduisez le lissage. Si vous choisissez la valeur 0, le filtre se désactive et la valeur affichée sera la valeur brute de la source. Vous pouvez également synchroniser ces paramètres sur tous les périphériques dotés du paramètre Synchroniser les filtres.

Configuration du clavier : organise les touches sur le clavier virtuel.

Capture d'écran : permet à l'appareil d'enregistrer les images de l'écran.

Paramètres de communication

Paramètres NMEA 2000

Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Configuration NMEA 2000**.

Liste des appareils : affiche la liste des appareils connectés au réseau et permet de définir les options de certaines sondes connectées à l'aide du réseau NMEA 2000.

Nommer appareils : modifie le nom des appareils connectés disponibles.

Nom des appareils et capteurs sur le réseau

Vous pouvez donner un nom aux appareils et capteurs connectés au réseau Garmin Marine Network et au réseau NMEA 2000.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications**.
- 2 Sélectionnez **Réseau marin** ou **Configuration NMEA 2000** > **Liste des appareils**.
- 3 Sélectionnez un appareil dans la liste sur la gauche.
- 4 Sélectionnez **Modifier le nom**.
- 5 Entrez le nom et sélectionnez **Terminé**.

Réseau Wi-Fi

Configuration du réseau Wi-Fi

Cet appareil peut constituer un réseau Wi-Fi auquel vous pouvez connecter différents périphériques sans fil. La première fois que vous accédez aux paramètres du réseau sans fil, vous êtes invité à le configurer.

REMARQUE : vous ne pouvez pas configurer un réseau Wi-Fi si le contrôleur de pilote est connecté au même réseau Garmin Marine Network qu'un traceur doté de fonctions Wi-Fi. Sur un réseau Garmin Marine Network, un traceur doit héberger le réseau Wi-Fi.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Réseau Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Activé** > **OK**.
- 2 Si besoin, saisissez un nom pour ce réseau sans fil.
- 3 Saisissez un mot de passe.

Ce mot de passe sera nécessaire pour accéder au réseau depuis un périphérique sans fil. Le mot de passe est sensible à la casse.

Connexion d'un périphérique sans fil au contrôleur de pilote

Avant de pouvoir connecter un appareil sans fil au réseau sans fil du contrôleur de pilote, vous devez configurer ce réseau sur le contrôleur de pilote ([Configuration du réseau Wi-Fi, page 12](#)).

Vous pouvez connecter plusieurs périphériques sans fil au contrôleur de pilote pour partager des données.

- 1 À partir de l'appareil sans fil, activez la technologie Wi-Fi et recherchez des réseaux sans fil.
- 2 Sélectionnez le nom du réseau de votre contrôleur de pilote sans fil ([Configuration du réseau Wi-Fi, page 12](#)).
- 3 Saisissez le mot de passe du réseau sans fil.

Modification du canal

Vous pouvez modifier le canal si vous avez des difficultés à le détecter ou à connecter un appareil, ou si vous faites face à des problèmes d'interférences.

- 1 Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Réseau Wi-Fi** > **Avancé** > **Canal**.
- 2 Entrez un nouveau canal.

Vous n'avez pas besoin de modifier le canal sans fil des appareils connectés à ce réseau.

Réseau Garmin Marine Network

Le réseau Garmin Marine Network permet de partager des données provenant des périphériques Garmin avec des traceurs de façon aisée et rapide. Vous pouvez connecter un appareil au réseau Garmin Marine Network pour recevoir des données et les partager avec d'autres appareils et traceurs compatibles avec le réseau Garmin Marine Network.

Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Communications** > **Réseau marin**.

Définition des alarmes

ATTENTION

Le paramètre Bip sonore doit être activé pour que les alarmes soient audibles ([Paramètres de son et d'affichage, page 11](#)). Si vous ne pouvez pas entendre les alarmes, vous risquez de vous blesser ou d'endommager votre équipement.

Alarmes système

Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Alarmes** > **Système**.

Tension appareil : émet une alarme sonore lorsque la batterie atteint le niveau de tension faible spécifié.

Précision GPS : définit une alarme sonore qui retentit lorsque la précision GPS est différente de la valeur spécifiée par l'utilisateur.

Alarmes NMEA 2000

Sélectionnez **•••** > **Paramètres globaux** > **Alarmes** > **Réseau**.

Alertes NMEA 2000 : active et désactive les alertes concernant le réseau NMEA 2000 et les périphériques connectés.

Mise à jour du logiciel

Vous devrez peut-être mettre à jour le logiciel de l'appareil lorsque vous l'installerez ou que vous ajouterez un accessoire.

Pour mettre à jour le logiciel, vous devez disposer soit d'un lecteur de carte mémoire Garmin, soit d'un autre traceur Garmin connecté au réseau Garmin Marine Network.

Rendez-vous sur le site garmin.com/support/software/marine.html pour obtenir plus d'informations.





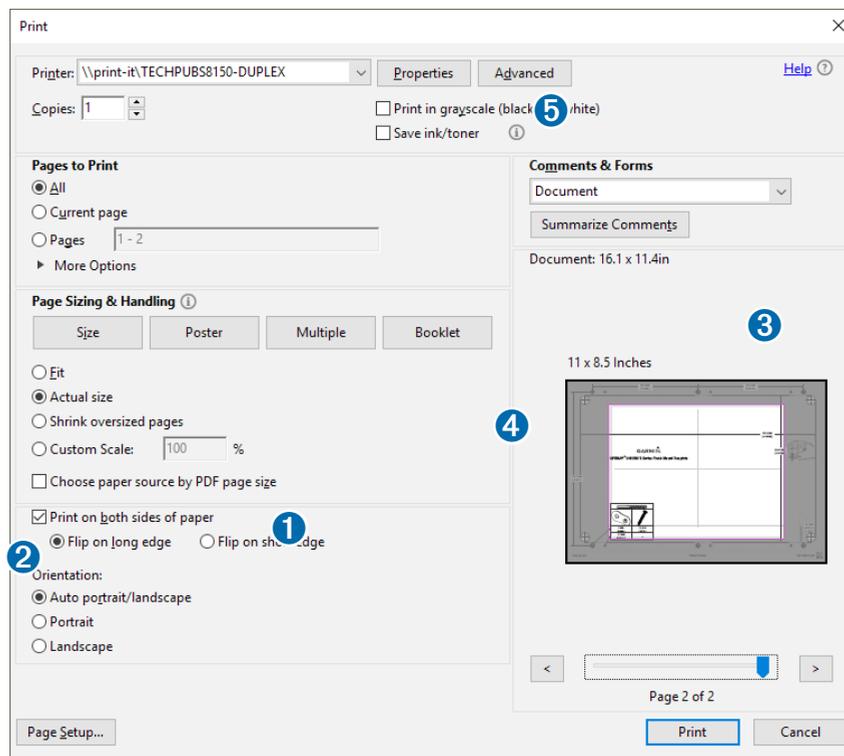
Printing a Mounting Template

NOTICE

It is not recommended that you print a mounting template on your own. Use the template that came in the product box.

If you do print the template, you must follow these instructions for printing a mounting template precisely. To print large templates, you need large enough paper and printer. Failure to have the correct sized paper and printer, or a failure to follow these instructions, may result in an incorrectly sized template and therefore an incorrect cutout (too large or too small) on the mounting surface of your boat.

1 Select File > Print.



2 Select **None** for **Page Scaling** ①.

3 Ensure the check mark is next to **Auto-Rotate and Center** ②.

4 Drag the arrow ③ to the right, to view page 2 in the window below.

4 Verify that the paper size is larger than the template ④.

In this example, the paper is not larger than the template.

5 If the paper size is not large enough, select **Properties** ⑤ and select a **Page Size** that is larger than the template.

NOTICE

Fusion is not responsible for any damages or expenses resulting from a miscut mounting surface arising from a failure to follow these instructions.

