

Références

Remise à zéro générale (RAZ)

Il existe deux méthodes pour restaurer les réglages usine par défaut de votre appareil.

Remise à zéro partielle : Restaure tous le réglages usine en sauvegardant les waypoints et les routes.

Remise à zéro générale : Restaure tous les réglages usine sans sauvegarder les waypoints et les routes.

Remise à zéro partielle

Appareil arrêté, appuyer simultanément sur les touches PWR et 2. Apelo 6700 s'affiche brièvement indiquant qu'une remise à zéro a été effectuée. Tous les réglages par défaut sont restaurés et les waypoints et routes sont sauvegardés.

Remise à zéro générale

Appareil arrêté, appuyer simultanément sur les touches PWR et 1. Apelo 6700 s'affiche brièvement indiquant qu'une remise à zéro a été effectuée. Tous les réglages par défaut sont restaurés et les waypoints et routes sont annulés.

Réglages par défaut après RAZ :

Déclinaison	auto
ASF	off
Sélection Stations	auto
Unités	NM, KT
Décalage L/L	aucun
Amortissement	Med
Alarmes	0, 00 NM (off)
Mode GPS	2D
Référence géodésique	WGS - 84



- 1 WGS-84
- 2 NAD-83*
- 3 WGS-72 (Loran-C)
- 4 JAPAN (BESSEL)
- 5 NAD-27 (Anciennes cartes NOAA)
- 6 CANADA (Canada/Alaska)
- 7 EURO 50 (Europe)
- 8 AUST 66 (Australie)
- 9 OSGB 36 (Amirauté Britannique)

Référence géodésique et Unité Hauteur d'Antenne

Sélectionner et faire défiler les 50 références géodésiques à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.

Sélectionner les unités hauteur d'antenne - FT (pieds) ou MT (mètres) - à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu.

Puis, sélectionner NEXT.

Heure et Date

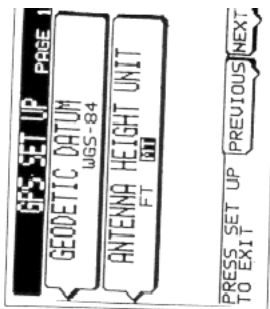
Sélectionner l'heure locale ou UTC à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.

Effectuer une recherche satellite en appuyant sur la touche milieu.

L'appareil se met en recherche satellites avec les données nouvellement attribuées.

Heure locale/UTC

Bien que les satellites GPS utilisent l'heure UTC (Heure Universelle ou Heure du méridien de Greenwich) comme référence, il vous suffit d'entrer l'heure locale et la date (à 15 min. près). Lorsque le GPS calcule un Fix, les satellites corrigent automatiquement votre heure locale.



Avant d'établir l'Alarme mouillage

Pour établir une Alarme mouillage vous devez tout d'abord désigner la position présente du mouillage comme waypoint et la sélectionner comme destination en procédant de la manière suivante :

- Mouiller puis sélectionner le mode POS.
- Lorsque votre position est stabilisée, appuyer sur EVENT. Le numéro de waypoint dans lequel votre waypoint est mémorisé s'affiche.
- Appuyer sur GOTO, entrer le numéro du waypoint que vous voulez de mémoriser et appuyer sur ENTER.

L'appareil possède maintenant une référence par rapport à laquelle il pourra détecter un dérapage éventuel.

Dès lors, tout ce qu'il vous reste à faire est de sélectionner la page ANC, entrer la distance de l'alarme, et appuyer sur ENTER. L'appareil active automatiquement l'alarme mouillage et passe en mode POS.

Attention : Il est conseillé de régler l'alarme avec une valeur inférieure à 0,5 mil énantique (0,01 mile correspond approximativement à 60 pieds).

Mode GPS Set-up (Réglages GPS)

A partir de la page GPS Status, appuyer sur SETUP pour accéder au mode GPS Set-up.

Référence géodésique

Lors de la préparation des cartes, les cartographes utilisent un système de référence géodésique particulier ou "système d'échelle" pour calculer la structure des coordonnées sur leurs cartes. Cette référence est normalement indiquée en marge de la carte. Les utilisateurs peuvent trouver des erreurs considérables (jusqu'à 200 mètres) en portant la position de leur bateau si leur GPS n'utilise pas la même référence géodésique que la carte. La référence habituellement utilisée par le Loran/GPS 6700 est le WGS-84 mais vous pouvez programmer votre appareil avec 50 références différentes incluant :

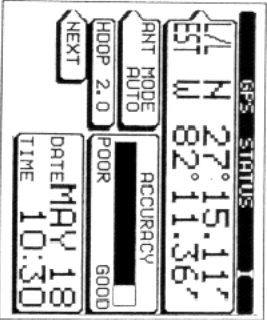


Table des matières

1 Introduction	1
GPS 6700	1
Déballage et vérifications	1
2 Montage	3
Installation du boîtier de commande	3
Option montage encasturé	3
Branchements électriques	6
Alimentation continue	6
Branchement de la sortie données (prise DATA)	6
Montage de la prise	7
Montage de l'antenne GPS	8
Choix de l'emplacement	9
Montage du capteur GPS	10
Montage de l'option récepteur de balises différentielles	10
Branchement du récepteur de balises	10
3 Fonctionnement	11
Utilisation des touches	11
Initialisation de l'appareil	12
Mise en marche/arrêt	12
Mode NAV Status (Etat Navigation)	12
Initialisation du GPS	13
Entrée de la L/L estimée	13
Entrée de la hauteur d'antenne	14
Entrée de l'heure et de la date	15
Mode GPS Signal Status	15
Pages du Mode Navigation	16
Mode NAV1 (indicateur relèvement/distance)	16
Mode NAV2 (indicateur de déviation de route)	17
Mode Plot (Trace)	18
Fonctions Navigation	19
Utilisation de la fonction EVENT	19
Fonction GOTO (Destination)	20
Mode Man - Overboard (Homme à la mer)	21
Mode MOB	21
Mode Waypoints	22
Entrée d'un waypoint en L/L	22
Entrée d'un waypoint en L/L	22
Entrée d'un waypoint en TDS (Différences de temps)	25
Entrée d'un waypoint sous forme de Cap et distance	25
Baptême d'un Waypoint	26
Mode Route	27
Planification des routes	27

Sélection d'une route	28
Programmation d'une route	29
Annulation d'une Route	31
Visualisation d'une Route	32
Édition d'une Route	33
Modes Set-Up (Réglages)	36
Système Mode Set-up (Réglages)	36
Contraste	36
Page L/L et Entrées NAV	37
Langues et unités de vitesse	37
Sortie données et Simulateur	37
Mode NAV Set-up (Réglages Nav)	38
Quel type de correction appliquer à la position?	38
Déclinaison et correction ASF	38
Mode Plot Set-up (Réglages Plot)	39
Alarme sonore et effacement du tracé	39
Recentrage et intervalles de la trace	40
Mode Waypoint List/Route Set-up	40
Waypoints et classement des waypoints	40
Déplacement et annulation de waypoints	41
Relèvement/Distance entre Waypoints et réglage des Alarmes	41
Mode GPS Set-up (Réglages GPS)	42
Référence géodésique	42
Référence géodésique et Unité Hauteur d'Antenne	43
Heure et Date	43
Heure locale/UTC	43
Références	44
Remise à zéro générale(RAZ)	44
Remise à zéro partielle	44
Remise à zéro générale	44
Réglages par défaut après RAZ	44

Sélectionner ERASE WAYPOINT à l'aide de la touche $\rightarrow$ initialiser.
Entrer le numéro de case mémoire du waypoint à annuler, puis sélectionner ENTER.

- Puis, sélectionner NEXT (ou PREVIOUS).

Waypoint protégé

Il n'est pas possible de changer les coordonnées d'un waypoint en service util comme but ou faisant partie d'une route sélectionnée. Au cas où vous essayez de le faire, l'indication NOW USING s'affichera sur l'écran.

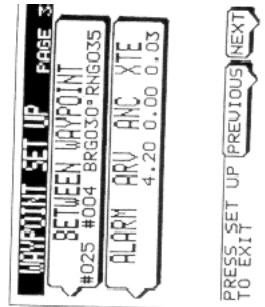
Relèvement/Distance entre Waypoints et réglage des Alarmes

Appuyer sur la touche $\rightarrow$

supérieure pour obtenir le Relèvement/Distance entre deux waypoints.

- Entrer le premier numéro de waypoint, puis sélectionner ENTER.

Entrer le second numéro de waypoint, puis sélectionner ENTER. Le relèvement/distance entre les deux waypoints s'affiche à l'écran.



Sélectionner l'alarme ARV, ANC, ou XTE à l'aide de la touche $\rightarrow$ milieu.
Entrer la valeur de l'alarme au clavier à l'0ème de mile près.

- Appuyer ensuite sur SETUP pour revenir en page Waypoint List/Route, ou sélectionner PREVIOUS pour visualiser vos autres sélections.

Réglage des Alarmes

Trois types d'alarmes sont disponibles:

- Alarme arrivée (ARV): Vous prévient si votre bateau atteint une distance spécifiée par rapport au waypoint but.
 - Alarme écart de route (XTE): Vous prévient si votre bateau s'est écarté de la route programmée.
 - Alarme mouillage (ANC): Vous alerte si votre bateau a dérivé au-delà d'une distance spécifiée par rapport à votre mouillage.
- Dès qu'une alarme se déclenche, un biper sonne et un message apparaît sur l'écran indiquant le type d'alarme.

Recentrage et intervalles de la trace

Recentrer votre bateau sur la page Plot à l'aide de la touche $\rightarrow$ supérieure.

Choisir des intervalles de tracé de 0,2 NM, 0,5 NM ou aucun intervalle.

- Appuyer sur SET UP pour revenir à la page Plot, ou sélectionner PREVIOUS pour visualiser vos autres sélections



Mode Waypoint List/Route Set-up

A partir de la page Waypoint List/Route, appuyer sur SET UP pour accéder au mode waypoint list/route set-up.

Waypoints et classement des waypoints

Sélectionner les coordonnées L ou TD des waypoints à l'aide de la touche $\rightarrow$ supérieure.

Classer les waypoints par ordre alphabétique à l'aide de la touche $\rightarrow$ milieu.

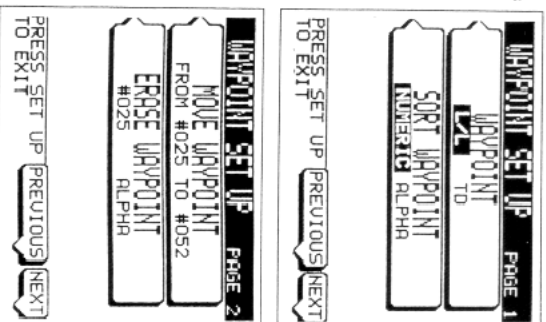
- Puis sélectionner NEXT.

Déplacement et annulation de waypoints

Sélectionner MOVE WAYPOINT à l'aide de la touche $\rightarrow$ milieu.

- Entrer le numéro de case mémoire du waypoint à déplacer, puis sélectionner ENTER.

- Entrer le numéro de case mémoire à attribuer au waypoint, puis sélectionner ENTER.



1 Introduction

GPS 6700

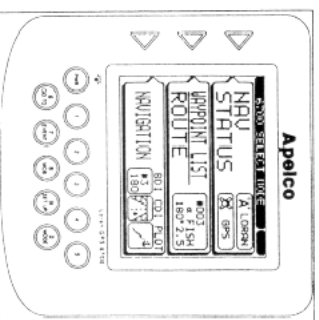
Le GPS 6700 associe la technologie du GPS et celle toute récente du DGPS (Récepteur de balises différentielles) de façon à rendre vos navigations aussi simples et précises que possible.

Les fonctions automatiques aussi que l'écran à guidage intuitif en facilitent l'utilisation. Pressez simplement une touche, et les données les plus importantes s'affichent en caractères lisibles et de bonne taille sur un écran à fort contraste.

Le système 6700 standard se compose d'un boîtier de commande compact et de l'autenne GPS ANT 180 permet d'utiliser le GPS.

Les options antenne GPS et récepteur de balises différentielles BR 101 sont nécessaires pour bénéficier des capacités du DGPS.

Vous apprécierez la compacité du 6700, son boîtier étanche, son design agréable aussi que son utilisation faisant appel au bon sens. Beaucoup de soins et d'efforts y ont été consacrés dans le but de vous faire bénéficier d'un produit de qualité qui vous mettra à l'abri des pannes pendant de nombreuses années.



Déballage et vérifications

Les articles suivants doivent être présents dans l'emballage. Si une pièce venait à manquer, signalez-le immédiatement à votre revendeur Apeico.

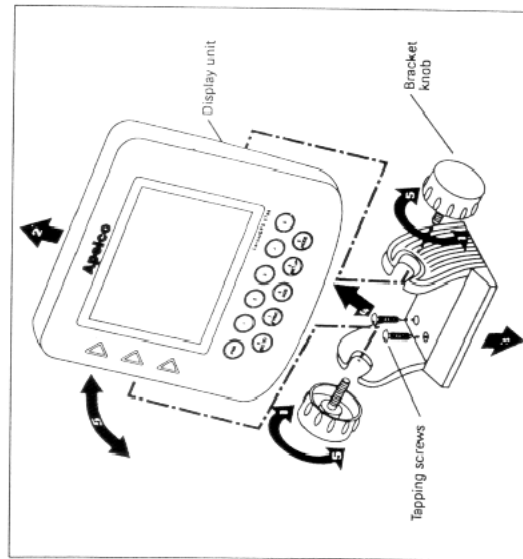
Équipement standard

Description	Art. N°
Boîtier de commande 6700	M93.S01 6700 (avec support et motelles)
Câble d'alimentation (1)	CFQ.4737
Mode d'emploi (1)	DC-53-JNA-850R
Fusible de rechange (1)	SZFAD00015
Visserie	BR1003052

Options

Description	Art. N°
ANT 180	M93-S05
Récepteur de balises BR 101	M93-S16
Kit pour montage encastré	M99-111
Support articulé	M99-129
Sacoche de rangement	M99-115
Cache de protection pour montage encastré	M99-121
Câble en Y	M99-107

Les options et pièces peuvent être directement commandées chez votre revendeur.



- Entrer les corrections L/L à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ inférieure pour sélectionner respectivement N (NORD) ou S (SUD), et E (Est) ou W (OUEST).

- Sélectionner le temps de réponse à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu.

LOW : 10 nœuds ou moins
MED : De 10 à 25 nœuds
HIGH : > à 25 nœuds

- Appuyer sur SETUP pour revenir en page NAV2, ou sélectionner PREVIOUS pour visualiser vos autres sélections.

Déclinaison

Que vous appliquiez la déclinaison manuellement ou automatiquement, M s'affichera.

Mode Plot Set-up (Réglages Plot)

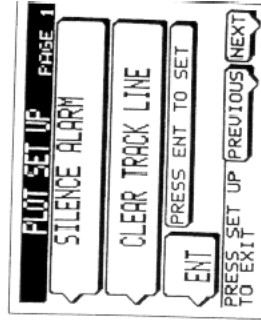
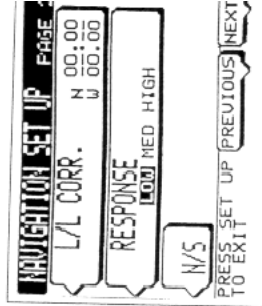
A partir de la page plot, appuyer sur SETUP pour accéder au mode Plot Set-up.

Alarme sonore et effacement du tracé

Mettre l'alarme sonore en service ou la désactiver à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure, puis sélectionner ENT.

Appuyer sur la touche $\leftrightarrow$ milieu pour effacer le tracé, puis sélectionner ENT.

- Les tracés de la page Plot matérialisent la route suivie par votre bateau.



Mode NAV Set-up (Réglages Nav)

Quel type de correction appliquer à la position?

Avant de décider quel type de correction appliquer à votre position, vous devez considérer le type de navigation envisagée.

ASF: Ce type de corrections s'applique aux navigations off-shore (3 milles minimum) et aux croisières lentes ne nécessitant pas une précision élevée. L'ASF n'est pas adaptée aux corrections de navigations terrestres.

Décalage L/L: Cette méthode est utilisée pour affiner votre position. Ce type de corrections est plutôt utilisé si vous disposez de cartes et de traceurs. C'est la méthode la plus précise pour bénéficier d'une précision répétitive dans une zone de navigation d'une cinquantaine de Milles Nautiques.

Pour déterminer une valeur de décalage, vous rendre en un point repéré sur la carte et lire la position L/L actuelle. Calculer la différence entre la valeur lue et la valeur portée sur la carte, puis, corriger la valeur affichée dans la direction opposée comme indiqué dans l'exemple ci-après.

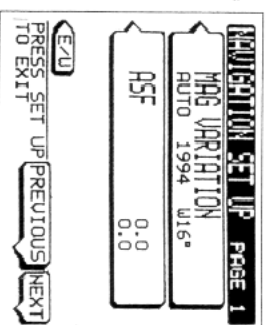
Position lue	N25°31,29'	W83°41,29'
Valeur carte	N25°31,21'	W83°41,76'
Différence	-0,41'	+0,47'
Correction	S 0,41'	W 0,47'

A partir de NAV1 ou NAV2, appuyer sur SETUP pour accéder au mode NAV Set-up.

Déclinaison et correction ASF

Sélectionner la déclinaison à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.

- La déclinaison est déterminée par l'année. Sélectionner l'année en cours et la valeur de la déclinaison s'affiche.
- Sélectionner ASF à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu. Entrer l'ASF au clavier. Sélectionner + ou - à l'aide de la touche inférieure, puis sélectionner ENTER.
- Sélectionner L/L CORR à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.



2 Montage

Installation du boîtier de commande

Le boîtier de commande peut être monté sur n'importe quelle surface plane, grâce au kit de montage fourni. Vous pouvez réaliser un montage encastré en utilisant le kit MP9-111.

Les écrans LCD possèdent la particularité d'offrir une bonne vision sous certains angles. Aussi, avant de porter votre choix sur l'emplacement du boîtier de commande, mettez l'appareil sous tension et observez l'écran sous des angles différents.

Pour installer le boîtier de commande:

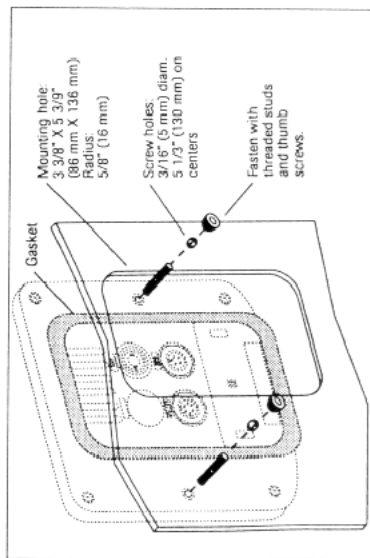
1. Deserrer les molettes situées de part et d'autre du boîtier du monteur.
 2. Retirer le support de l'appareil.
 3. Fixer le support à l'aide des vis fournies.
 4. Glisser le boîtier dans le support.
 5. Serrer les molettes après avoir réglé l'inclinaison du boîtier.
- Avant de réaliser le montage final, assurez-vous d'avoir un angle de vision optimum sur l'écran LCD du boîtier de commande.
- Vous pouvez aussi utiliser le kit de montage sur palier articulé MP9-129.

Option montage encastré

Utiliser le kit prévu:

1. Choisir de l'emplacement: Surface dégagée et plane d'au moins 152mm x 152mm de côté avec profondeur de dégagement de 152mm sur l'arrière.
2. S'assurer de l'absence de câblages.
3. Tracer l'emplacement du boîtier à l'aide du gabarit.
4. Percer deux trous guide (12,7mm) au sommet et à la base de la partie à découper.
5. Découper en suivant l'extérieur du tracé.
6. Percer comme en 3 en utilisant une mèche de 7,32 (5,5mm) pour les entreecasses filetés.
7. Retirer le support ainsi que les molettes du boîtier, fixer fermement les entreecasses filetés sur la face arrière de celui-ci, et vérifier que ce dernier s'insère parfaitement dans l'emplacement.
8. Brancher les câbles d'alimentation, de données, la masse et l'antenne sur la face arrière du boîtier.

- 9 Présenter l'appareil dans son emplacement (sans oublier le joint) et serrer fermement les vis filetées sur les entretoises de fixation pour maintenir le boîtier en place.



Attention

Vérifier l'absence de câbles à l'arrière de l'emplacement avant de découper celui-ci. Vérifier également le libre accès pour les opérations de montage et de câblage.

Page L/L et Entrées NAV

Sélectionner une échelle L/L de 0,01 ou 0,001 pour l'affichage GPS à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.

Sélectionner GPS à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu.

- Puis, sélectionner NEXT (ou PREVIOUS).



Langues et unités de vitesse

Sélectionner la langue à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure. Les différentes langues se déroulent dans l'ordre ci-après :

Anglais $\leftrightarrow$ Allemand $\leftrightarrow$ Norvégien $\leftrightarrow$ Français $\leftrightarrow$ Espagnol $\leftrightarrow$ Italien $\leftrightarrow$ Anglais.

Sélectionner les unités de vitesse, MPH (Miles à l'heure), KPH (Kilomètres à l'heure) ou KTS (Nœuds) à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu.

- Puis, sélectionner NEXT (ou PREVIOUS).

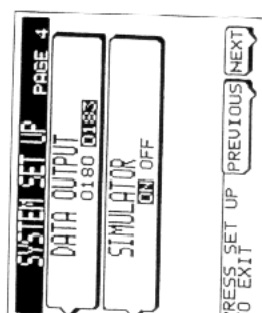


Sortie données et Simulateur

Sélectionner NMEA 0180/0182 ou 0183 à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ supérieure.

Utiliser la touche $\leftrightarrow$ milieu pour mettre le simulateur en marche ou le stopper.

- Appuyer sur SETUP pour sortir du mode Set-up, ou sélectionner PREVIOUS pour vérifier vos réglages.



Modes Set-Up (Réglages)

Il existe cinq modes de réglage (Set-up). Dans le mode réglage système, vos sélections affectent chaque utilisation. Les quatre autres modes de réglage n'affectent que leurs modes respectifs. Ce sont les modes NAV Set-up, Plot Set-up, Waypoint List / Route Set-up, et GPS Set-up. Sélectionner PREVIOUS et NEXT pour faire défiler les différentes pages de réglage. Appuyer sur SETUP pour accéder à un mode de réglage à partir de n'importe quelle page. Pour quitter le mode, appuyer à nouveau sur SETUP.

À partir de ce mode il est possible d'effectuer divers réglages. Les fonctions sont réglées par défaut en usine et répondent à la plupart des conditions et zones de navigation. Vous pouvez également intervenir sur certaines fonctions automatiques.

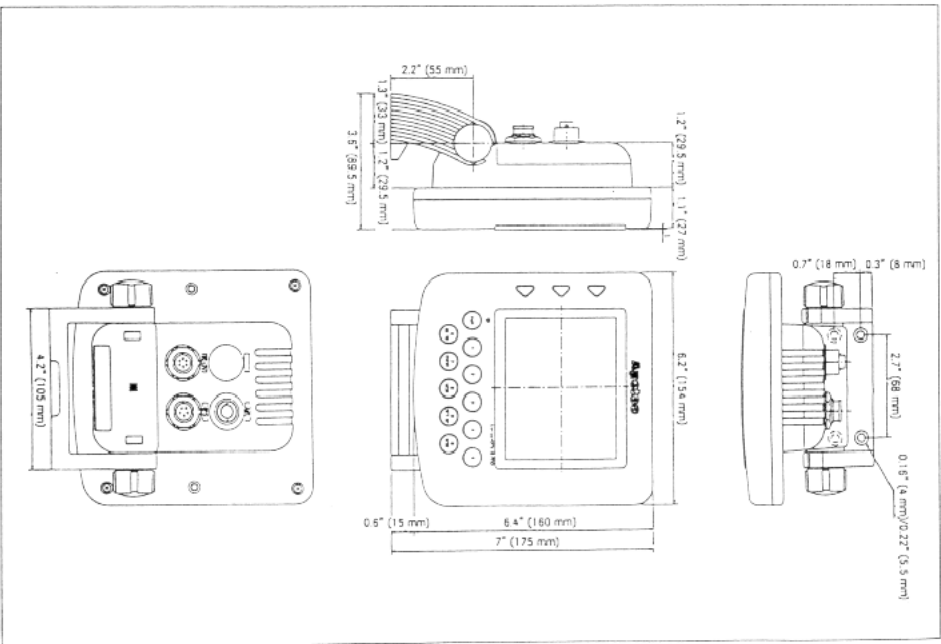
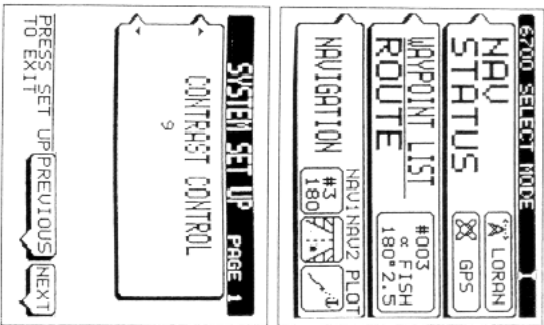
Les réglages effectués après l'installation de l'appareil sont mémorisés.

Système Mode Set-up (Réglages)

À partir de la page du Menu Principal, appuyer sur SETUP pour accéder à ce mode.

Contraste

Régler le contraste à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu, puis sélectionner NEXT.

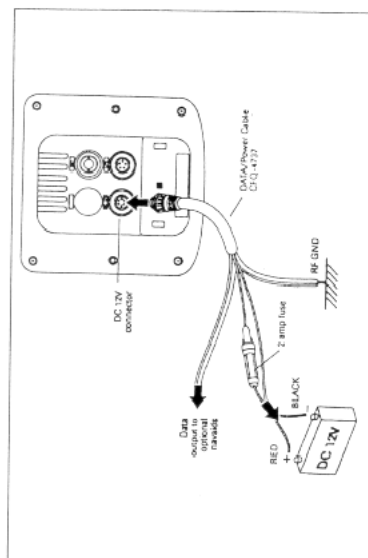


Branchements électriques

L'appareil est muni de plusieurs prises électriques. Pour qu'il fonctionne vous devrez réaliser des branchements standard. Les sorties GPS et données ne sont utilisées que si l'appareil est interfacé avec d'autres navigateurs. Si le boîtier n'est pas interfacé avec d'autres appareils, ne pas ôter les capuchons de protection des prises femelles GPS et données de façon à préserver l'étanchéité du boîtier.

Alimentation continue

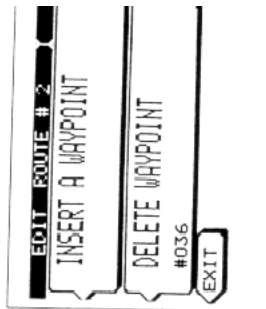
L'appareil requiert une alimentation de 13,5 Vc avec négatif à la masse. La source doit être capable de fournir 1,5 amp. Un fusible de 2 amp. sera monté sur le câble d'alimentation. Respecter les polarités, rouge (+), noir (-). La prise d'alimentation est repérée DC 12V. Un câble d'alimentation de 1,50 m. est livré avec l'appareil. La consommation de ce dernier est inférieure à 3 watts. Cependant si le câble d'alimentation doit être rallongé de plus de 3m sa section devra être augmentée pour minimiser les pertes en ligne. Utiliser un câble n° 12AWG pour une longueur de 6-10 m.



Eloigner autant que possible le câble des autres appareils pour éviter les interférences électriques. Eviter de grouper l'alimentation de l'appareil avec celles d'un radar, d'un pilote automatique ou autre sur le même disjoncteur.

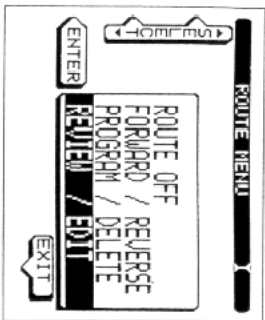
Branchement de la sortie données (prise DATA)

- 5 Sélectionner INSERT A WAYPOINT pour insérer un waypoint dans la branche sélectionnée, ou DELETE WAYPOINT pour annuler le waypoint sélectionné.
- Sélectionner EXIT pour revenir à la page Route Menu.
- Si vous insérez un waypoint, entrez le nouveau waypoint, puis sélectionnez ENTER.

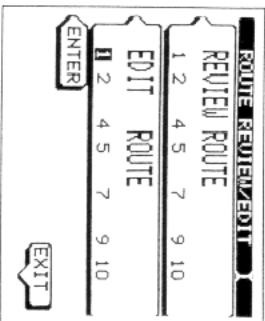


- Le relèvement/distance des branches s'affiche à l'écran comme pour la programmation d'une route.

2. Sélectionner REVIEW / EDIT à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu, puis appuyer sur ENTER.

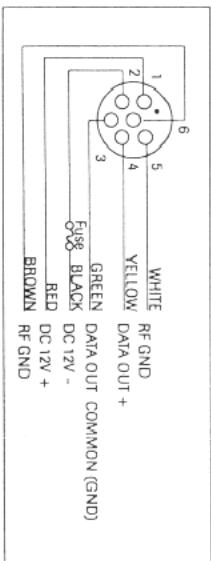
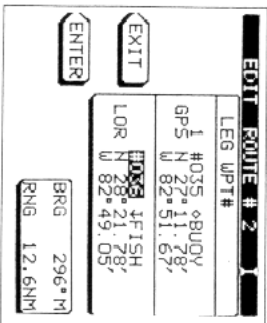


3. Sélectionner la route à éditer à l'aide de la touche $\leftarrow$ milieu, puis sélectionner ENTER.



4. Dérouler les branches de la route à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu.

- Sélectionner la branche dans laquelle insérer un waypoint ou enlevant le waypoint à annuler, puis sélectionner ENTER.

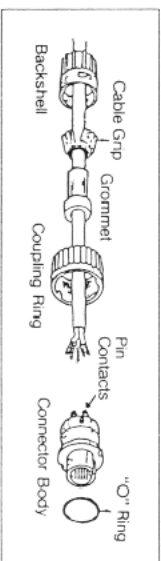


Il est possible d'interfacer votre appareil avec un pilote automatique, etc. Le standard des données en sortie est le standard NMEA 0183 ou NMEA 0180/0182.

Il est inutile d'intervenir sur la sortie données car les données NMEA 0183 sont toujours présentes sur la broche données lorsque l'appareil est en marche.

Montage de la prise

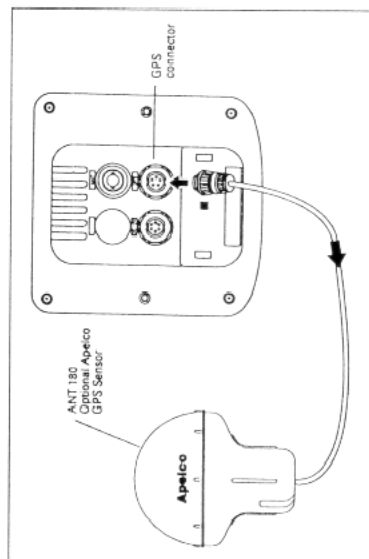
1. Faire passer l'extrémité du câble à travers la rondelle isolante, la bague arrière et la bague de liaison.
2. Démêler le câble et commencer à souder les conducteurs aux broches. Commencer par la broche n° 1, passer à la broche supérieure, et continuer dans le sens des aiguilles d'une montre.
3. Faire glisser la bague d'assemblage sur le corps de la prise, et dépasser les saillies de blocage situées de chaque côté. Faire tourner la bague pour lui permettre de passer.
4. Glisser la rondelle isolante vers l'avant aussi loin que possible de façon à la plaquer contre le corps de la prise.
5. Procéder de la même façon pour la bague arrière. Celle-ci doit glisser par dessus la rondelle isolante de façon à réaliser l'étanchéité. La verrouiller sur les deux saillies de blocage du corps du connecteur en exerçant une torsion. Appuyer avant d'insérer et verrouiller la prise dans son emplacement sur le châssis de l'appareil de façon à disposer d'un appui.



Montage de l'antenne GPS

Le capteur ne se compose pas seulement de l'antenne. Il comprend également le récepteur GPS alimenté en 12Vc à partir du boîtier de commande qui recherche et poursuit les satellites et procure des positions en L/L sans avoir recours à d'autres équipements.

Enficher la prise d'antenne mâle à 6 broches sur la prise femelle GPS. Les données GPS au standard NMEA 0183 peuvent être dirigées vers des équipements extérieurs via le câble de données.



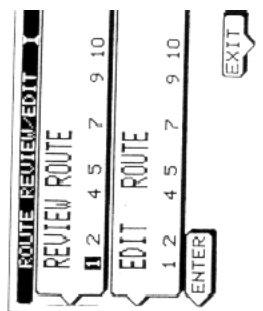
L'antenne GPS peut également être utilisée avec un autre équipement acceptant les données entrée GPS (Pas nécessairement utiles pour votre appareil).

Connecter le câble antenne à une barrette à bornes puis effectuer le câblage approprié. Pour une utilisation avec d'autres équipements Apelco acceptant les données entrée GPS, utiliser le câble en Y (art. n° M99-107) pour éviter d'avoir à couper des câbles.

Brancher l'alimentation sur le capteur via un interrupteur ou un disjoncteur. La tension devra se situer dans une fourchette de 11 à 16 Vc. Il est important de respecter ces limites afin de ne pas détériorer le capteur.

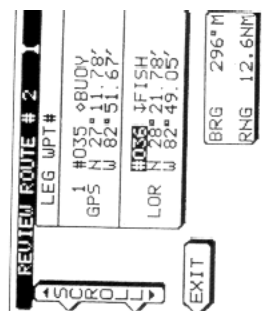
La sortie données du capteur alimente l'équipement de navigation externe en parallèle et peut également être dirigée vers le boîtier de commande via la prise mâle à 5 broches de l'antenne.

3 Sélectionner la route à vérifier à l'aide de la touche $\rightarrow$ supérieure, puis appuyer sur ENTER



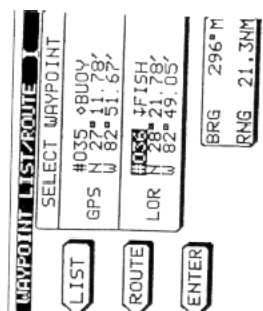
4 Dérouler les branches de la route à l'aide des touches $\rightarrow$ supérieure et milieu.

- Le Relèvement/Distance entre les waypoints s'affiche à l'écran.
- Sélectionner EXIT pour quitter le programme



Edition d'une Route

- 1 A partir de la Page Main Menu, sélectionner WAYPOINT LIST / ROUTE pour accéder à la page Waypoint List / Route.
- Sélectionner Route pour accéder à la page Route Menu.



- 3 Sélectionner la route à annuler à l'aide de la touche $\leftarrow$ milieu, puis sélectionner ENTER.
- Sélectionner ENTER une nouvelle fois pour confirmer l'annulation.

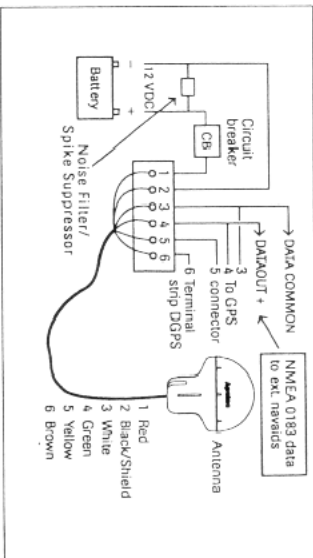
Visualisation d'une Route

- 1 À partir de la Page Main Menu, sélectionner WAYPOINT LIST / ROUTE pour accéder à la page Waypoint List / Route.
- Sélectionner Route pour accéder à la page Route Menu

ROUTE PROGRAM/DELETE									
PROGRAM ROUTE									
3 6 8									
DELETE ROUTE									
1	2	4	5	7	9	10			
PRESS ENTER TO DELETE ROUTE 2									
EXIT									

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	#035 0BUOY
GPS	N 27° 11.78'
ROUTE	W 82° 51.67'
	103.3 4FT 15H
	LOR N 28° 21.78'
	W 82° 49.05'
ENTER	BRG 296° M
	RNG 21.3NM

ROUTE MENU	
ROUTE OFF	
FORWARD / REVERSE	
PROGRAM / DELETE	
ENTER	REVIEW / EDIT
EXIT	



Exemple type de branchement GPS sur une batterie à borne.

Nota : Vérifier que les câbles d'entrée de données de l'équipement externe ne sont pas à la masse.

La sortie antenne ne peut être branchée directement qu'à 2 appareils. Cependant, il est possible de brancher 3 appareils en parallèle si ces derniers sont utilisés en "récepteurs" basse tension NMEA 0183. Cela dépend directement de la consommation de ces appareils.

Le fil d'entrée données du capteur (borne 5) sera relié à la prise GPS (si utilisé) permettant ainsi au boîtier de commander de transmettre les données d'entrée d'initialisation telles que position initiale, référence géographique et autres informations au capteur.

Choix de l'emplacement

Le capteur est conçu pour la réception directe des signaux émis par les satellites en orbite. Disposer l'antenne verticalement en un lieu dégagé de tout obstacle tels que mâts, plates de rooftop ou autres superstructures qui pourraient gêner la réception.

Monter le capteur verticalement pour obtenir une réception optimale. La hauteur de l'emplacement est de moindre importance.

Éviter d'installer le capteur en extrémité de mât car l'empilage et roulis nuisent aux calculs de position. Laisser une distance minimum d'un mètre entre l'antenne GPS et les autres antennes. Ne pas la placer dans la zone d'émission d'une antenne radar.

Montage du capteur GPS

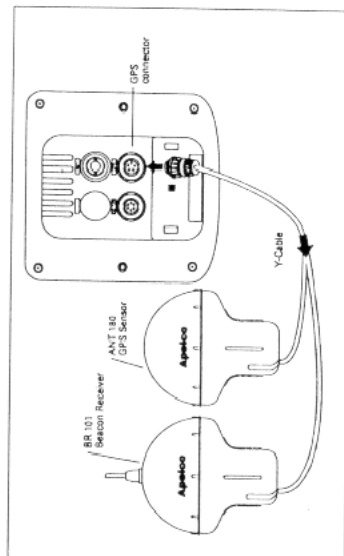
Le capteur est livré avec 15 mètres de câble lui-même équipé d'une prise à 5 broches. L'embase aluminium du capteur antenne est filée pour permettre un montage sur socle type marine standard de 1 pouce ou un montage sur mât prolongateur.

La base de l'antenne possède une encoche permettant de faire cheminer le câble le long du socle ou du mât prolongateur. Le cheminement entre l'antenne et le récepteur doit être le plus direct possible. Couper le câble à la longueur désirée si nécessaire. Il est toutefois préférable d'enrouler et de ranger la longueur de câble supplémentaire.

Appliquer le produit anti-oxydant (livré avec le capteur) sur les filtages avant de fixer le capteur sur le socle. Visser l'antenne à la main en maintenant la base du capteur et non son capotage. Éviter de tordre ou d'emmêler le câble. Utiliser une clé anglaise pour finir de serrer l'appareil sur son socle. Il est recommandé d'obturer l'encoche située à la base du capteur avec un produit d'obturation au silicone RTV.

Montage de l'option récepteur de balises différentielles

Le récepteur de balises différentielles fonctionne avec l'antenne GPS ANT 180 et améliore la précision. Pour choisir le meilleur emplacement suivre les instructions d'installation de l'option capteur GPS.



Branchement du récepteur de balises

Brancher le récepteur comme indiqué ci-dessous en utilisant un câble en Y.

5 Après avoir entré chaque waypoint, la page suivante s'affiche.

• Sélectionner END à la fin de la programmation.

• Sélectionner NEXT pour ajouter un nouveau waypoint à la route.

PROGRAM ROUTE # 3	
LEG WPT #	
1 #035	BUOY
GPS	N 27° 11.78'
	W 82° 51.67'
LOR	N 28° 21.78'
	W 82° 49.05'
BRG 296° M	
RNG 21.3NM	
END	NEXT

6 La longueur totale de la route s'affiche dans une fenêtre.

Annulation d'une Route

1 A partir de la page Main Menu, appuyer sur la touche milieu pour accéder à la page Waypoint List Route.

• Appuyer sur la touche milieu pour accéder à la page Route Menu.

Attention

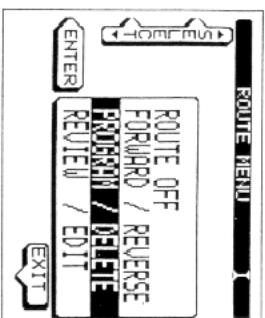
Il est très facile d'annuler une route et ceci est irréversible. Vérifiez le numéro de route en question avant de l'annuler. Il est conseillé de vérifier (voir ci-dessous) une route avant de l'annuler.

2 Sélectionner PROGRAM / DELETE à l'aide des touches supérieure et milieu puis sélectionner ENTER.

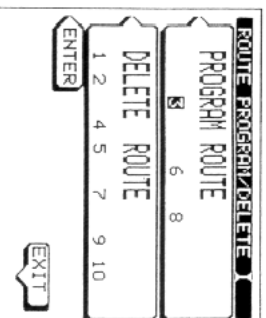
WAYPOINT LIST ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	
GPS	#035 BUOY
	N 27° 11.78'
	W 82° 51.67'
LOR	N 28° 21.78'
	W 82° 49.05'
ROUTE	
ENTER	
BRG 296° M	
RNG 21.3NM	

ROUTE MENU	
ROUTE OFF FORWARD / REVERSE	
PROGRAM / DELETE	
REVIEW / EDIT	
EXIT	
ENTER	

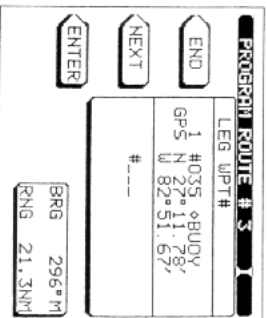
- 2 Sélectionner PROGRAM / DELETE à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu, puis sélectionner ENTER.



- 3 Dérouler la liste des routes disponibles à l'aide de la touche $\leftarrow$ supérieure, puis sélectionner ENTER.



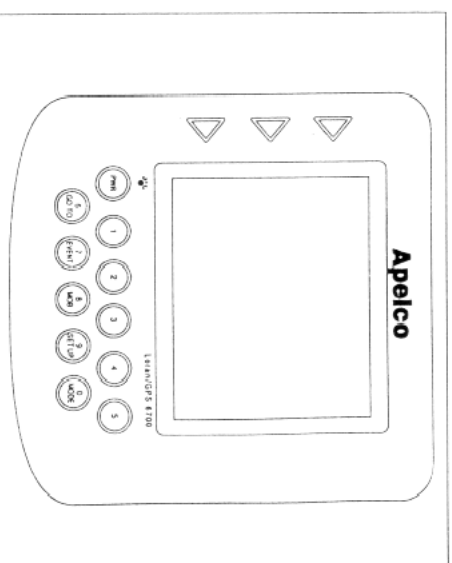
- 4 Entrer au clavier le numéro du premier waypoint (première branche) de la route, puis sélectionner ENTER.
- Dérouler la liste des waypoints à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu. Sélectionner ENTER pour sélectionner le waypoint repéré en vidéo inverse.
 - Le rétroviseur distance entre les deux waypoints s'affiche à l'écran.



3 Fonctionnement

Utilisation des touches

Les fonctions des touches sont décrites ci-après. Les touches servent également à entrer des valeurs numériques comme par exemple la Latitude et la Longitude.



- PWR**
Touches 1-5
Mise en marche/arrêt. Éclairage correspondante.
- 6/GOTO**
Sélectionne les waypoints but. Touche 6. Mémoire instantanément la position du bateau dans la case mémoire disponible suivante. Touche 7. Mémoire instantanément la position présente du bateau. Touche 8.
- 9/SET UP**
Accès aux six modes de réglage. Touche 9. Retour au menu principal. Touche 0.
- 0/MODE**
Supérieure, Milieu, Inférieure. Sélection de la zone écran correspondante.

Initialisation de l'appareil

Lors de la première mise en route ou après une remise à zéro générale ou partielle vous devez initialiser l'appareil avec votre position estimée au degré près en L/L (Latitude/Longitude).

Après cette initialisation liée à votre zone de navigation, l'appareil se cale automatiquement sur les signaux et calcule votre position. Vous pouvez immédiatement commencer à lire les chapitres relatifs au fonctionnement pour vous accoutumer aux différentes fonctions.

En modes Set-up, vous pouvez personnaliser ou pré-régler certaines fonctions selon vos besoins.

En mode NAV Status (Etat Navigation) il est possible de personnaliser ou pré-régler certaines fonctions pour vos besoins particuliers.

Pressez la touche **PWR** et allez-y

Mise en marche/arrêt

Appuyez sur **PWR** pour mettre l'appareil en marche.

- La page Main Menu (Menu Principal) apparaît. La plupart des fonctions du GPS 6700 commencent et se terminent par ce menu. Vous vous familiariserez très vite avec cette page.

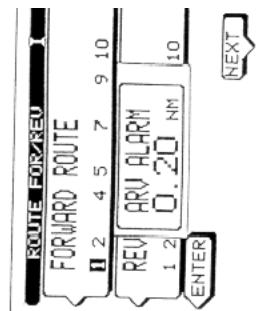
Pour arrêter l'appareil, pressez la touche **PWR** plus de 3 secondes.

Correction des erreurs

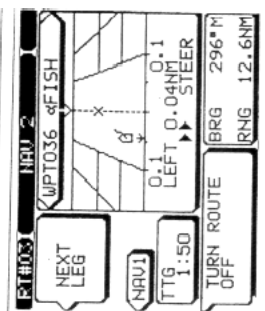
Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur **CLEAR** pour effacer votre dernière entrée.

Mode NAV Status (Etat Navigation)

Dès que l'initialisation de l'appareil a été faite par une entrée NAV, parcourez une série de pages. Si vous disposez d'un équipement optionnel GPS vous pouvez régler celui-ci. Lorsque vous accédez à la fin de la dernière page du mode NAV Status, la page Main Menu réapparaît.



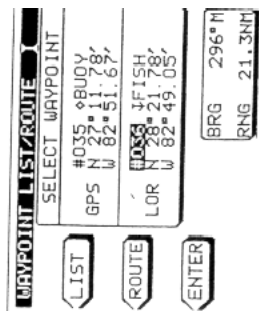
- La page suivante apparaît, indiquant l'alarme arrivée.
 - Entrez la distance de l'alarme arrivée, puis sélectionner **ENTER**.
 - La distance de l'alarme arrivée s'affiche sur l'écran.
 - Cette distance détermine le point sur lequel l'appareil bascule sur la branche de route suivante.



- Si, au cours d'une navigation en suivi de route vous appuyez sur la touche **GOTO**, la page suivante apparaît.
 - Appuyez sur la touche $\leftarrow$ supérieure pour sélectionner la branche suivante.
 - Appuyez sur la touche $\rightarrow$ milieu pour revenir sur votre branche.
 - Appuyez sur la touche $\leftarrow$ inférieure pour arrêter la séquence route.

Programmation d'une route

- A partir du Main Menu, sélectionner **WAYPOINT LIST / ROUTE** pour accéder à la page Waypoint List/Route.
 - Sélectionner **ROUTE** pour accéder à la page Route Menu.



Sélection d'une route

1. À partir de la page Main Menu, sélectionner WAYPOINT LIST/ROUTE pour accéder à la page Waypoint List/Route.
- Sélectionner ROUTE pour accéder à la page Route Menu.
- Vous ne pouvez sélectionner que des routes déjà contraintes.

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	#035 98UDV GPS N 27° 11.78' W 82° 51.67'
ROUTE	#036 JFTSH LOR N 28° 21.78' W 82° 49.05'
ENTER	BRG 296° M RNG 21.3NM

2. Sélectionner FORWARD/REVERSE à l'aide des touches $\leftarrow$ supérieure et milieu, puis sélectionner ENTER.

ROUTE MENU	
ROUTE OFF	
FORWARD / REVERSE	
PROGRAM / DELETE	
REVIEW / EDIT	
ENTER	
EXIT	

3. La page Route For/Rev apparaît.
- Sélectionner le sens de la route à l'aide de la touche $\leftarrow$ supérieure ou milieu, puis sélectionner ENTER.
- Seules les routes déjà contraintes apparaissent.

ROUTE FOR/REV	
FORWARD ROUTE	
1 2 4 5 7 9 10	
REVERSE ROUTE	
1 2 4 5 7 9 10	
ENTER	
EXIT	

Initialisation du GPS

Entrée de la L/L estimée

1. Sélectionner NAV STATUS à partir du Main Menu.
- La page suivante apparaît.

Sélectionner GPS pour accéder à la page GPS Status.

Correction des erreurs

Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur $\leftarrow$ pour effacer votre dernière entrée.

SELECT NAV STATUS	
LORAN	
GPS	

2. Si le récepteur GPS n'est pas branché, l'indication GPS NO DATA s'affiche. Appuyer sur MODE pour revenir à la page Main Menu.

SELECT NAV STATUS	
LORAN	
GPS NO DATA	

3. Sélectionner L/L par la touche $\leftarrow$ supérieure pour accéder à la page Estimated Position (Position Estimée).

GPS STATUS	
L/L N 27° 15.11'	
EST W 82° 11.36'	
ANT MODE	ACCURACY
HDDP 2.0	POOR 6000
NEXT	DATE MAY 18
	TIME 10:30

- 4 Entrer votre latitude estimée, et sélectionner ENTER.

Sélectionner N(Nord) ou S(Sud) par la touche $\leftrightarrow$ milieu, puis ENTER.

Exemple:

Pour entrer une latitude de N 27°15.11', appuyer sur la touche $\leftrightarrow$ milieu pour sélectionner le Nord puis taper 2,7,1,5,1,1.

La latitude s'exprime avec 6

chiffres (N/S 0°-90°) la longitude avec 7 (W/E 0°-180°).

- 5 Entrer votre longitude estimée, puis sélectionner ENTER.

Sélectionner W(Ouest) ou E(Est) par la touche $\leftrightarrow$ milieu, puis ENTER.

Exemple:

Pour entrer une longitude de W 82°11.36, taper 0,8,1,1,3,6.

Entrée de la hauteur d'antenne

Entrer la hauteur de l'antenne au-dessus du niveau de la mer, puis sélectionner ENTER.

Aussitôt entrée votre position estimée, la page Antenna Height (Hauteur Antenne) apparaît.

- 3 Sélectionner NAME pour accéder à la page Name Waypoint.

- 4 Choisir un caractère en utilisant les touches 1-4, puis sélectionner ADD.

• Composez le nom, puis sélectionner ENTER.

• Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.

• Rappeler vous que la première lettre d'un waypoint représente la position de ce dernier en mode Plot.

Waypoint protégé

Il n'est pas possible de changer les coordonnées d'un waypoint en service utilisé comme but ou faisant partie d'une route sélectionnée. Au cas où vous essayez de le faire, l'indication NOW USING s'affichera sur l'écran.

Mode Route

Planification des routes

Vous disposez de 200 waypoints pour créer jusqu'à 10 routes. Les routes sont numérotées 1,2,3...8,9,0.

Une route est une succession de waypoints dans un ordre défini. Votre appareil peut suivre une route dans un sens ou dans l'autre.

- 4 Sélectionner B/R pour entrer le Relèvement/Distance.
- Entrer le relèvement (degrés), puis sélectionner ENTER. Entrer la distance (NM), puis sélectionner ENTER.
 - Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.
- 5 NOW CALCULATING s'affiche brièvement.

Baptême d'un Waypoint

- 1 A partir de la page Main Menu, sélectionner WAYPOINT / LIST ROUTE pour accéder à la page Waypoint List / Route.
- Sélectionner LIST pour visualiser la page List Waypoint.
- Correction des erreurs**
- Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.

WAYPOINT DATA	
L/L	SELECT WAYPOINT
GPS	#035 °BUOY N 27° 11.78' W 82° 51.67'
B/R	#036 JF 1SH N 28° 21.78' W 82° 49.05'
EXIT	BRG 296° M RNG 21.3NM

WAYPOINT LIST/ROUTE	
LIST	SELECT WAYPOINT
GPS	#035 °BUOY N 27° 11.78' W 82° 51.67'
ROUTE	#036 JF 1SH N 28° 21.78' W 82° 49.05'
ENTER	BRG 296° M RNG 21.3NM

WAYPOINT LIST	
SELECT WAYPOINT	#035 °BUOY N 27° 11.78' W 82° 51.67'
ENTER	#036 JF 1SH N 28° 21.78' W 82° 49.05'
	BRG 296° M RNG 21.3NM

- 2 Dérouler les waypoints à l'aide des touches $\uparrow$ supérieure et $\downarrow$ inférieure.
- Après avoir trouvé le waypoint à baptiser, sélectionner ENTER.
 - La page Waypoint Name / Data apparaît.

Entrée de l'heure et de la date

Entrer les deux derniers chiffres de l'année, le mois(01-12), et le jour(01-31), puis sélectionner ENTER.

Bien que les satellites GPS utilisent l'heure UTC (Heure Universelle ou Heure du midi-rien de Greenwich) comme référence, il vous suffira d'entrer l'heure locale (à 15 min. près) et la date. Lorsque le GPS calcule un Fix, les satellites corrigent automatiquement votre heure locale.

GPS STATUS
DATE 93.05.18 TIME 10:52
ENTER

Mode GPS Signal Status

Ce mode est tel qu'il peut être activé à tout moment pendant l'utilisation de l'appareil pour déterminer si ce dernier reçoit et poursuit convenablement les satellites.

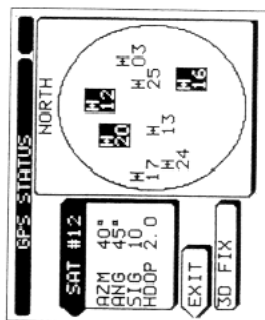
Que vous pratiquiez la navigation de plaisance ou la pêche professionnelle, ce mode doit être bien compris. Si votre GPS venait à subir des problèmes de réception, cela vous aiderait à les identifier.

Lorsque vous serez familiarisé avec ce mode, vous pourrez facilement savoir à quel moment et à quel sorte de problème votre GPS est soumis et comment y remédier.

GPS STATUS
L/L N 27° 15.11' E/E W 82° 11.36'
RNT MODE RNT AUTO
HDOP 2.0
RECURACY POOR
DATE MAY 18 TIME 10:30
NEXT

A partir de la page GPS Status, appeler la suivante pour visualiser l'état de chaque satellite

- Une fenêtre individuelle est dédiée à chacun des huit satellites que poursuit votre appareil.
- Appuyer sur la touche $\rightarrow$ supérieure pour visualiser l'état de chaque satellite.



Vertical View (Vision réaliste)

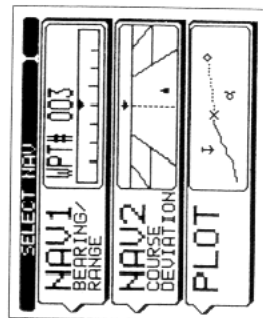
Cette nouvelle fonction permet à l'antenne GPS d'utiliser les informations en provenance de tous les satellites en vue pour vérifier votre position, et par conséquent d'améliorer la précision.

Votre appareil peut poursuivre jusqu'à huit satellites. Les satellites poursuivis sont affichés en vidéo inverse sur la page GPS Signal Status

Pages du Mode Navigation

Sélectionner NAVIGATION à partir de la page Main Menu pour accéder à la page Navigation Menu. Vous pouvez, dès lors, accéder aux trois pages du Mode Navigation.

- Sélectionner NAV1 pour accéder à la page du mode NAV1
- Sélectionner NAV2 pour accéder à la page du mode NAV2.
- Sélectionner PLOT pour accéder à la page du mode PLOT.



Mode NAV1 (Indicateur relèvement/distance)

Ce mode présente des affichages alphanumériques relatifs à des informations utilisées pour naviguer vers une destination spécifique et programmée (waypoint).

Entrée d'un waypoint en TDs (Différences de temps)

Suivez dans ce cas la même procédure que ci-dessus en entrant les TDs du waypoint à la place de la L/L, comme indiqué dans le paragraphe Waypoint List Route Set-up Mode (Mode de réglage Waypoint List/Route)

Entrée d'un waypoint sous forme de Cap et distance

- 1 A partir de la page Main Menu, appuyer sur la touche $\rightarrow$ milieu pour accéder à la page Waypoint List/Route.
- Sélectionner LIST pour accéder à la liste waypoints.

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
GPS #035 BUOY	
N 27° 11.78'	
E 82° 51.67'	
LOR	
#035 FISH	
N 28° 21.78'	
E 82° 49.05'	
BRG 296° M	
RNG 21.3NM	

- 2 Dérouler la liste waypoints à l'aide des touches $\rightarrow$ supérieure et milieu

WAYPOINT LIST	
SELECT WAYPOINT	
GPS #035 BUOY	
N 27° 11.78'	
E 82° 51.67'	
LOR	
#035 FISH	
N 28° 21.78'	
E 82° 49.05'	
BRG 296° M	
RNG 21.3NM	

- Après avoir trouvé l'emplacement mémoire dans lequel vous voulez entrer le Relèvement/Distance, sélectionner ENTER.

- 3 La page Waypoint Name/Data apparaît

- Sélectionner DATA pour visualiser la page Waypoint Data.

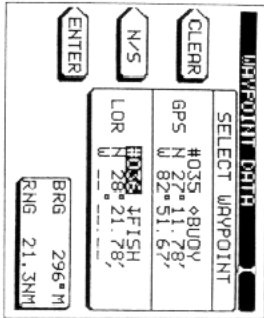
WAYPOINT NAME/DATA	
SELECT WAYPOINT	
GPS #035 BUOY	
N 27° 11.78'	
E 82° 51.67'	
LOR	
#035 FISH	
N 28° 21.78'	
E 82° 49.05'	
BRG 296° M	
RNG 21.3NM	

5. Entrez la latitude, puis sélectionnez ENTER.

- Sélectionnez N(Nord) ou S(Sud) à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu, puis sélectionnez ENTER.

Exemple:

Pour entrer une latitude de N28°21.78', tapez 2,8,2,1,7,8. La latitude s'exprime avec 6 chiffres. (N/S 0°-90°) la longitude avec 7 (W/E 0°-180°).

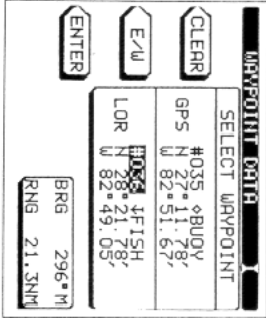


6. Entrez la longitude puis sélectionnez ENTER.

- Sélectionnez W(Ouest) ou E(Est) à l'aide de la touche $\leftrightarrow$ milieu, puis sélectionnez ENTER.

Exemple:

Pour entrer une longitude W82°49.05', tapez 0,8,2,4,9,0,5.

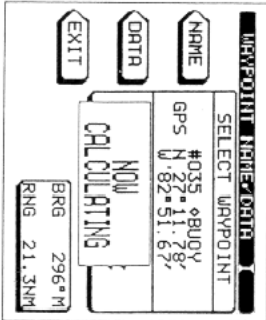


7. "NOW CALCULATING" s'affiche brièvement.

- Le relevement/distance au waypoint s'affiche dans le coin inférieur droit de l'écran.

Correction des erreurs

Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.



La boîte Bearing to Stear (Direction à suivre) est particulièrement utile pour rejoindre une destination. Elle comporte deux flèches, l'une indiquant votre cap actuel, l'autre le relevement de votre destination. Il vous suffit de faire coïncider ces deux flèches pour rejoindre votre destination par le plus court chemin.

COG: Route fond (M: Magnétique).

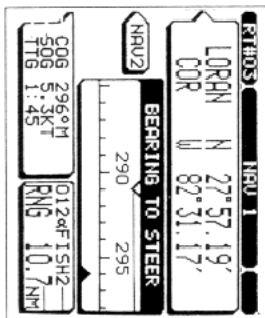
Speed Over Ground: Vitesse fond

Time to go: Temps de ralliement

Range to destination in nautical miles: Distance au point de destination en Miles Nautiques

Waypoint name: Nom du waypoint

Bearing: Cap



Appuyez sur la touche $\leftrightarrow$ supérieure pour sélectionner L1, ou GPS.

Appuyez sur la touche $\leftrightarrow$ milieu pour accéder à la page NAV2.

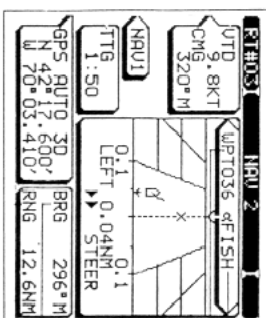
Appuyez sur la touche $\leftrightarrow$ inférieure pour changer la nature des informations affichées dans la boîte de gauche dans l'ordre suivant:

COG, SOG, TTG $\leftrightarrow$ XTE, CMG, VTD $\leftrightarrow$ VAR, CMG, XTE $\leftrightarrow$ COG, SOG, TTG.

Mode NAV2 (Indicateur de déviation de route)

Ce mode présente une carte indiquant la position de votre bateau par rapport à la route programmée (waypoint).

Les flèches en bas de page vous indiquent dans quelle direction barrer pour rejoindre votre route. Les autres informations sont des informations alphabétiques: Velocity to destination: Vitesse de progression (nœuds) Course Made Good: Route moyenne (M: Magnétique) Time to Go: Temps au waypoint GPS navigational input.



automatic 3D fix. Informations navigation GPS, Fix 3D automatique
 Range to destination in nautical miles: Distance au waypoint en milles nautiques
 Bearing (M: magnétique): Cap (Magnétique)
 Waypoint number: Numéro du waypoint
 Waypoint name: Nom du waypoint
 Appuyer sur la touche $\rightarrow$ supérieure pour changer la nature des informations affichées dans la boîte dans l'ordre suivant:
 COG, SOG $\rightarrow$ VTD, CMG $\rightarrow$ CMG, VAR $\rightarrow$ COG, SOG
 Appuyer sur la touche $\rightarrow$ milieu pour accéder à la page NAV1.
 Appuyer sur la touche $\rightarrow$ inférieure pour sélectionner L/L, ou GPS.

Mode Plot (Trace)

Ce mode vous permet de visualiser la position de votre bateau par rapport aux waypoints. Si vous avez baptisé un waypoint, le premier caractère du nom est affiché sur la carte. Dans le cas contraire, seul un point sera visible. Les autres informations sont alphanumériques.

Route number 3: Route numéro 3

Scale: Echelle

GPS system selected, Automatic 3D satellite fix: Système GPS sélectionné, fix 3D automatique

Range to destination in nautical miles: Distance au waypoint en milles nautiques

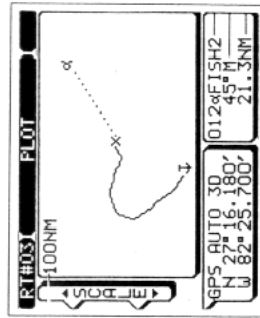
Bearing (M: magnétique): Cap (Magnétique)

Waypoint name: Nom du waypoint

Utiliser les touches $\rightarrow$ supérieure et milieu pour dérouler les différentes échelles des cartes dans l'ordre suivant:

0,1 $\rightarrow$ 0,5 $\rightarrow$ 1 $\rightarrow$ 2 $\rightarrow$ 5 $\rightarrow$ 10 $\rightarrow$ 20 $\rightarrow$ 100 $\rightarrow$ 250 NM

Appuyer sur la touche $\rightarrow$ inférieure pour sélectionner L/L, ou GPS.



2 Dérouler la liste waypoints à l'aide des touches $\rightarrow$ supérieure et milieu.

• Après avoir trouvé l'emplacement mémoire dans lequel vous voulez entrer le coordonnées L/L, sélectionner ENTER.

3 La page Name/Data apparaît. Sélectionner DATA pour visualiser la page Waypoint Data.

4 Sélectionner L/L pour entrer les coordonnées L/L.

Waypoint protégé

Il n'est pas possible de changer les coordonnées d'un waypoint en service utilisé comme but ou faisant partie d'une route sélectionnée. Au cas où vous essayiez de le faire, l'indication NOW USING s'afficherait sur l'écran.

Mode Waypoints

Entrée d'un waypoint en L/L

Un waypoint peut être une position telle que bouée, entrée de port ou spot de pêche. Il vous permet de mémoriser une position. La mémoire de l'appareil est sauvegardée par une pile au lithium, ainsi les waypoints ne sont pas perdus en cas de coupure.

Pour mémoriser un waypoint, sauvegardez d'abord une case mémoire. Votre appareil en possède 199 (001 à 199). Le numéro 000 est réservé à votre position présente. Il est conseillé de tenir un répertoire des waypoints mémorisés.

A partir du mode waypoint il est possible de mémoriser les waypoints de trois façons différentes :

- L'orientation en entrant les L/L au clavier à partir d'une carte ou à partir du répertoire waypoints.
- En entrant au clavier les Différences de Temps (TD) lues sur une carte ou obtenues par tout autre moyen.
- En appuyant sur EVENT à partir d'un des trois modes de Navigation pour mémoriser votre position présente dans la case mémoire disponible suivante.

Entrée d'un waypoint en L/L

1. A partir de la page Main Menu, sélectionner WAYPOINT LIST/ROUTE pour accéder à la page Waypoint List/Route.

- Sélectionner LIST pour accéder à la liste waypoints.

Correction des erreurs
Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	#035 *BUOY GPS N 27° 11' 78" W 82° 51' 67"
ROUTE	LOR N 28° 21' 08" W 82° 49' 05"
ENTER	BRG 296° M RNG 21.3NM

Fonctions Navigation

A partir d'un des trois modes de Navigation, vous pouvez accéder aux trois fonctions suivantes en appuyant sur les touches portant le même nom : EVENT, GOTO, et MOB (Homme à la mer).

Fonction EVENT (Evénement)

Un waypoint est une position telle que spot de pêche ou entrée de chenal susceptible d'être utilisée plusieurs fois. Lorsque votre bateau est sur un lieu remarquable, un appui sur EVENT mémorisera ce point. Chaque waypoint est identifié par le numéro de case mémoire (001 - 199) dans laquelle il est mémorisé. La mémorisation d'un événement est la méthode la plus précise pour entrer un waypoint.

Nota: Avant d'appuyer sur la touche EVENT laissez l'appareil se stabiliser sur la position.

Utilisation de la fonction EVENT

1. Appuyer sur EVENT à partir de l'un des trois modes de Navigation pour mémoriser votre position présente en waypoint.
- Cette position est mémorisée dans la case mémoire suivante immédiatement disponible.
- L'indication LOR s'affiche à côté du waypoint dans la liste waypoints si le Loran est en service. L'indication GPS s'affiche si le GPS est en service. GPS ne s'affiche qu'après un appui sur la touche EVENT.

2. Pour sélectionner une case mémoire différente, entrer le numéro de waypoint pendant que EVENT clignote, puis sélectionner ENTER.

- Si vous avez sélectionné une case mémoire différente, la case mémoire suivante immédiatement disponible s'affichera lors du prochain appui sur EVENT.

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	#025 *STEER GPS N 42° 17' 600" W 70° 03' 410"
ROUTE	LOR N 28° 21' 08" W 82° 49' 05"
ENTER	BRG 296° M RNG 12.6NM

WAYPOINT LIST/ROUTE	
SELECT WAYPOINT	
LIST	#028 *STEER GPS N 42° 17' 600" W 70° 03' 410"
ROUTE	LOR N 28° 21' 08" W 82° 49' 05"
ENTER	BRG 296° M RNG 12.6NM

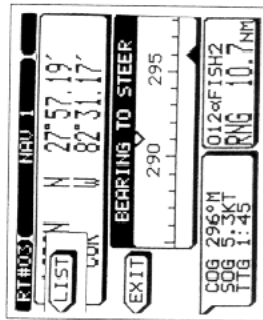
Ceci vous permet de mémoriser des groupes de waypoints.

Waypoint protégé

Il n'est pas possible de changer les coordonnées d'un waypoint en service utilisé comme but ou faisant partie d'une route sélectionnée. Au cas où vous essayiez de le faire, l'indication NOW USING s'afficherait sur l'écran.

Fonction GOTO (Destination)

1. Pour sélectionner un waypoint but, appuyer sur la touche GOTO à partir d'un des trois modes de Navigation.
 - Un waypoint but peut être sélectionné de deux façons: En entrant son numéro de case mémoire ou en le choisissant dans la liste des waypoints.
 - Pour entrer un numéro de case mémoire, utiliser les numéros du clavier et sélectionner ENTER.

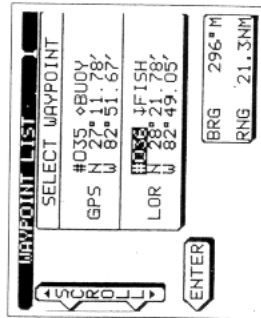


- L'appareil revient ensuite sur la dernière page Navigation en service.

- Pour parcourir la liste des waypoints, sélectionner LIST et passer à l'étape suivante.

2. La page Waypoint List apparaît.

- Le premier waypoint visualisé est le waypoint le plus proche de votre position.
- Dérouler la liste à l'aide des touches $\uparrow$ milieu et $\downarrow$ supérieure.
- Cette page affiche également le relèvement/distance depuis votre position du waypoint repéré en vidéo inverse.
- Sélectionner ENTER pour sélectionner ce waypoint.
- L'appareil revient ensuite sur la dernière page Navigation en service.



Correction des erreurs

Si vous faites une erreur de frappe, appuyez sur CLEAR pour effacer votre dernière entrée.

Mode Man - Overboard (Homme à la mer)

Dans l'éventualité où une personne ou un objet passerait par dessus bord, ce mode vous permettrait de revenir sur le lieu de l'incident. Il suffit pour cela de presser la touche MOB.

Dès l'activation du mode

Aussitôt ce mode activé, votre position présente est automatiquement mémorisée dans une case mémoire et désignée comme but. Le relèvement/distance s'affiche, et l'alarme arrive se cale automatiquement sur la valeur 0,1 Mile Nautique pour vous prévenir lorsque le bateau approche du but. La page MOB se présente sous la forme d'une carte.

Dès la coupure du mode:

Le mode se désactive par appui sur la touche MOB. L'appareil revient sur la dernière page de Navigation en service, et votre alarme d'arrivée est restaurée à sa valeur précédente.

Mode MOB

Un appui sur MOB à partir d'un des trois modes de Navigation active le mode Homme à la mer.

- Pour désactiver ce mode, presser la touche MOB plus de 3 secondes.
- L'appareil revient sur la dernière page de Navigation en service.

Waypoint protégé

Il n'est pas possible de changer les coordonnées d'un waypoint en service utilisé comme but ou faisant partie d'une route sélectionnée. Au cas où vous essayiez de le faire, l'indication NOW USING s'afficherait sur l'écran.

