

TOSLON TF 640

MANUEL D'UTILISATION

(A lire attentivement)

Préface

Comme Yachting Electronic Co., Ltd améliore constamment ce produit, nous conservons le droit de modifier le produit à tout moment, ce qui peut ne pas se refléter dans cette version du manuel. Veuillez contacter votre revendeur si vous avez besoin d'aide supplémentaire. Il est de la responsabilité exclusive du propriétaire d'installer et d'utiliser l'instrument et les transducteurs d'une manière qui ne causera pas d'accidents, de blessures ou de dommages matériels. L'utilisateur de ce produit est le seul responsable de l'observation des pratiques de sécurité nautique.

Performance Sonar

La précision de l'affichage de la profondeur du sonar peut être affectée par de nombreux facteurs, y compris le type et l'emplacement du transducteur et les conditions de l'eau. Le choix, l'emplacement et l'installation des transducteurs sont essentiels à la performance du système comme prévu. En cas de doute, consultez votre revendeur local.

Pour réduire le risque de mauvaise utilisation ou d'interprétation erronée de cette unité, vous devez lire et comprendre tous les aspects de ce manuel d'installation et d'utilisation. Nous recommandons également vous pratiquiez toutes les opérations en utilisant le simulateur intégré avant d'utiliser cette unité sur l'eau.

Système de positionnement global:

Le système de positionnement global (GPS) est exploité par le gouvernement des États-Unis responsable de son fonctionnement, de sa précision et de sa maintenance. Le GPS est sujet à des modifications ce qui pourrait affecter la précision et la performance de tous les équipements GPS partout dans le monde, y compris cet instrument.

Avertissement: le démontage et la réparation de cette unité électronique ne doivent être effectués qu'uniquement par un personnel de service autorisé. Toute modification du numéro de série ou tentative de réparer l'équipement ou les accessoires d'origine par des personnes non autorisées annulera la garantie.

Nous pouvons juger nécessaire de changer ou de mettre fin à nos politiques, règlements et offres à tout moment. Nous nous réservons le droit de le faire sans préavis. Toutes les fonctionnalités et spécifications sont sujettes à changement sans préavis.

Garantie

1) Période de garantie

Yachting electronic garantit que ses produits, lorsqu'ils sont correctement installés et utilisés sont exempt de défauts de matériaux et de fabrication pour une période de 24 mois à partir de la date du premier achat. Pour les distributeurs uniquement, la période de garantie peut être prolongée de trois (3) mois à partir de la première date d'achat pour les premiers clients de détail. Aux fins de la présente garantie, «date du premier achat» signifie :

(i) pour un premier client de détail uniquement, la date à laquelle le produit a été acheté par le premier client au détail.

(ii) pour un distributeur seulement, la date à laquelle le produit a été acheté chez Yachting électronique par le distributeur.

2) Réparations sous garantie

Les produits admissibles à la réparation sous garantie seront réparés ou remplacés par de nouvelles pièces ou produits remis à neuf, ou un produit équivalent, à la seule discrétion de Yachting électronique. Les réparations sous garantie sont couvertes par les termes et conditions de la garantie pour le reste de la période de garantie du produit original, six mois ou conformément aux juridictions locales, selon le plus élevé. La propriété de toutes les parties retirées du produit aux fins d'effectuer des transferts de réparations sous garantie du propriétaire, revient à Yachting électronique.

3) Réparations sans garantie

Les produits acceptés pour les réparations non couvertes par la garantie seront réparés ou remplacés pièces ou produits neufs ou remis à neuf, ou un produit équivalent, à la seule discrétion de Yachting électronique. Les réparations par Yachting Electronic Service sur un équipement qui n'est plus couvert par les garanties sont automatiquement couvertes par une garantie de six mois ou, le cas échéant, conformément aux juridictions locales, selon la plus élevée à condition que tout échec ultérieur soit pour la même raison pour laquelle le produit été retourné à l'origine. La propriété de toutes les pièces retirées du produit dans le but d'effectuer des réparations est transférée du propriétaire à Yachting Electronic Co. Ltd.

Sommaire

Contenu

5 Aperçu

5 Vérifiez le contenu

6 Installation

6 Installation du transducteur

9 Récepteur GPS

11 Installation de l'antenne

12 Câblage

12 Installation de l'émetteur

13 Alimentation

14 Instructions d'utilisation

15 Quelques avertissements

16 Qu'y a-t-il sur l'affichage

18 Comprendre la boussole (TF640 seulement)

19 Commencer à utiliser l'échosondeur

19 Créer un waypoint

19 Choisissez un waypoint comme cible

20 Comment savoir jusqu'où va le bateau?

21 Rayon d'arrivée d'alarme

22 Fonction des touches

24 Fonctionnement du menu

25 Sensibilité

25 Sensibilité Fish ID

25 Alarme faible profondeur

26 Alarme poisson

26 Alarme de batterie

26 Alarme Voltage Bateau

27 RF / Canal

28 Paramètres Sonar

28 Ligne de couleur

28 Rétro-éclairage

29 Fond d'Écran

29 Son / Beeper

29 Unités

29 Langue

30 Chevauchement des données

30 Décalage de quille

30 Vitesse de transmission

31 Système de réinitialisation

31 Simulateur

31 Information système

32 PARAMETRES GPS (Réglage)

32 Filtre GPS

32 Dst. Unité de Distance

33 Spd. Unité de Vitesse

33 Fuseau horaire

33 Échantillonnage de distance /Sample Dst

34 Enregistrement de parcours

34 Alarme d'arrivée
35 Boussole à la main
36 Boussole sur le bateau
37 Fonctionnement du GPS
37 Marqueur rapide
37-38 Waypoint
40 Itinéraires
41 Arrêter la navigation
41 Effacer la carte
41 Chevauchement des données
42 Définir la position de départ (HOME).
43 Autorisation d'émetteur
44 FAQ (Questions Fréquemment Posées)
46 Spécificités
47 Caractéristiques
49 Carte en papier pour montage

Aperçu

TF640 est un système de navigation GPS et sonar, qui est spécialement conçu pour toutes sortes de bateaux amorceurs.

Cet appareil a été bien conçu et combiné avec SONAR, GPS et BOUSSOLE (TF640 seulement). Que vous soyez un utilisateur débutant ou un pêcheur professionnel, vous découvrirez que votre unité est facile à utiliser, mais capable de gérer des tâches de navigation et de sonar exigeantes.

Que peut vous apporter cet appareil?

Installez correctement l'appareil sur votre bateau, puis vous devez savoir ou faire quoi que ce soit qui vous intéresse :

L'état en temps réel sous votre bateau: poisson, mauvaises herbes, fond, etc.
Jusqu'où votre bateau est allé.

La direction réelle de cap du bateau, même quand vous l'exploitez dans la nuit, brouillard épais, etc.

Sauvez plus de 500 waypoints et chargez tout un chacun comme cible, puis guidez votre bateau jusqu'au waypoint sélectionné avec précision.

La longitude et la latitude de la position actuelle.

La tension de vos batteries de bateau.

Contenu

Ecran / récepteur

Récepteur GPS

Vis nylon

Emetteur

Antenne récepteur (petite)

Câble d'alimentation

Support batterie

Câble d'antenne

Antenne émetteur (grande)

Velcro

Sonde

Vis de serrage

Caoutchoucs

Installation

Installation de la sonde/transducteur

Attention : S'il vous plaît, ne pas monter le transducteur près du moteur de votre bateau. sinon, le bruit électronique provoqué par le moteur ou les bulles d'air causées par les hélices diminueront les performances du sonar.

Note: pour différents types de bateaux amorceurs, l'installation du transducteur est différente.

1) Pour les bateaux généraux (comme Carp Madness, Viper, etc)

Pour ces bateaux amorceurs, il n'y a aucun emplacement de transducteur sur la coque inférieure.

Donc, vous aurez besoin de percer un trou sur le fond du bateau pour fixer le transducteur.



2) Pour les bateaux Carplounge, Waverunner, Vegaboat, Carpboat, etc, il y a un emplacement pour la sonde en dessous des bateaux. Alors, vous devez simplement faire coïncider la sonde avec le caoutchouc correspondant fourni.

Transducer Mounting Instruction



1) Take off the transducer cover from the boat.
2) Select a proper position to drill a hole (14mm)
3) Assemble the transducer and rubber. Then hold them through the hole from the bottom housing.
4) Use the knob to screw tighten the transducer from the inner housing.
5) The finished installation

1

2

3

4

5

keep the sharp end the same direction with head of boat

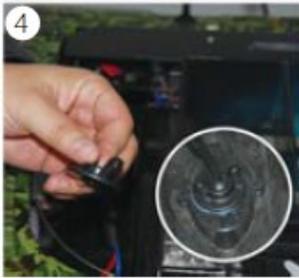
3) Pour les Catamarans Anatec, il y a un emplacement pour la sonde en dessous du bateau. Alors, vous devez simplement faire coïncider la sonde avec le caoutchouc correspondant fourni.

Transducer

Mounting Instruction



1) Take off the transducer cover from the boat.
2) Assemble the transducer and rubber.
3) Hold the assembled transducer through the groove.
4) Use the knob to screw tighten the transducer from the inner housing.
5) The finished installation

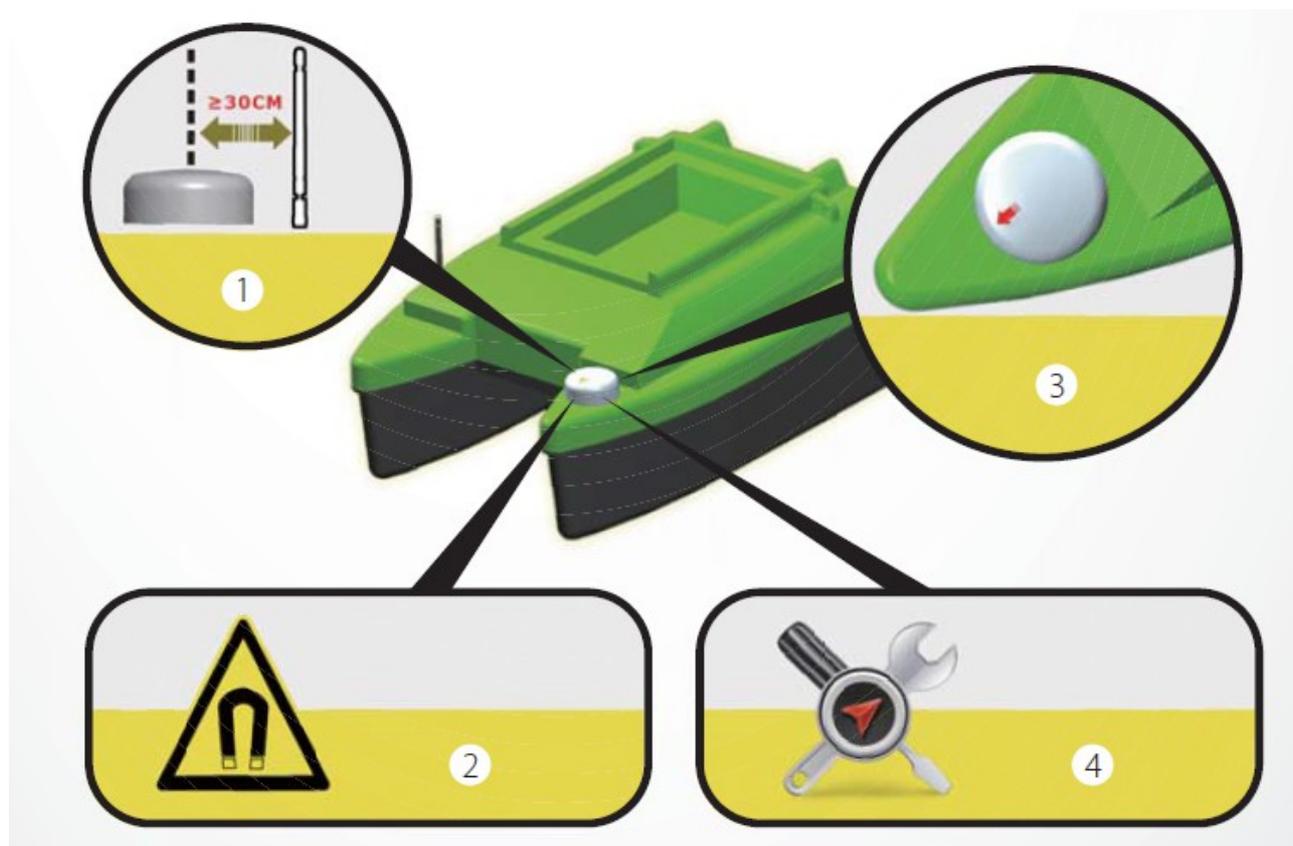


keep the sharp end the same direction with head of boat

Installation du récepteur GPS

Remarque: lorsque vous commencez l'installation du récepteur GPS, certains points clés doivent être notés:

- 1) L'antenne de l'émetteur doit être éloignée d'au moins 30 cm de toute autre antenne.
- 2) Le récepteur GPS doit être monté à un endroit éloigné des objets magnétiques, tel que micro, nickel, etc. Qui peut causer l'interférence de la boussole.
- 3) L'icône de la flèche rouge sur le récepteur GPS doit être orientée dans la même direction que la direction de cap du bateau (seulement pour le TF640).
- 4) Après l'installation, veuillez vérifier la boussole (TF640 seulement). Si vous trouvez que la boussole ne montre pas la bonne direction, veuillez calibrer la boussole manuellement. Pour les détails opérationnels, veuillez vous référer à la page 35 (Boussole en main).



Comment installer le récepteur GPS?

- 1) Choisissez une position appropriée sur le bateau.
 - 2) Déchirez la carte d'instructions de la page 49.
 - 3) Utilisez la carte papier pour guider le perçage du/des trou(s) sur le bateau.
 - 4) Tenez le récepteur GPS à travers les trous.
 - 5) Coupez les vis selon l'épaisseur de votre coque de bateau pour les rendre adaptées au vissage du récepteur GPS serré en position.
 - 6) Utilisez les vis pour visser le récepteur GPS sur la coque.
- Remarque: pour le TF640, veuillez garder l'icône flèche rouge dans la même direction que l'avant (la proue) du bateau (indication du cap).



Installation de l'antenne

Installer l'antenne pour l'émetteur

Dans le paquet, il y a 2 antennes.

La plus longue est pour l'émetteur. La courte est pour l'écran d'affichage.

Voici l'instruction pour installer l'antenne sur le bateau :

- 1) Choisissez une position d'installation correcte.
- 2) Percez un trou (diamètre de 5 mm) sur la position sélectionnée.
- 3) Dévisser le pas de vis de connexion mâle et l'écrou du câble d'antenne.
- 4) Positionnez le pas de vis du câble d'antenne à travers le trou préalablement percé, alors mettez la rondelle et l'écrou.
- 5) Visser l'écrou à l'aide d'une clé.



Câblage

Une fois l'installation terminée, veuillez connecter les pièces à l'émetteur

Installation de l'émetteur

Après avoir terminé la connexion, trouver une bonne position dans le bateau, et utiliser le velcro pour monter rapidement l'émetteur à l'intérieur votre bateau.



Sonde/transducteur : connectée à l'émetteur

antenne GPS: connecté au récepteur GPS

Link LED : indique si l'émetteur est correctement connecté à l'écran

Remarque : si la DEL s'allume, l'ensemble est connecté normalement. Sinon, la connexion n'est pas établie.

LED clignotante : indique que le sonar fonctionne normalement

ANTENNE : connectée à l'antenne (pour bateau) avec le câble d'antenne préalablement monté.

Installation de l'émetteur

Après avoir terminé la connexion, trouver une bonne position dans le bateau, et utiliser le velcro pour monter rapidement l'émetteur sur votre bateau.



ALIMENTATION

	Ecran	Emetteur
Voltage recommandé	6-12V	6-12V
Voltage maximum Absolu	14,8V	14,8V

Note : un survoltage peut brûler les éléments à l'intérieur du dispositif.

Le tableau ci-dessous montre la plage de voltage des batteries les plus populaires sur le marché :

Type de batterie	Voltage	Autorisation
12V Acide-Plomb	10,8V~14,8V	OK
8*AA NiMH	7,8V~10,6V	OK
8*AA Alkaline	7,5V~12,8V	OK
2S Lithium	5,6V~8,4V	OK
3S Lithium	8,4V~12,6V	OK
4S Lithium	11,2V~16,8V	X

Remarque: l'utilisation d'une batterie de bateau amorceur pour alimenter l'émetteur peut provoquer des interférences par rapport à la performance radio. Pour éviter ce problème, nous vous suggérons d'utiliser un filtre de puissance (non fourni).

Filtre de puissance et connexion (reportez-vous à l'image du manuel CD fourni- p16)

Note: dans l'emballage de l'émetteur, il y a un clip, très utile pour vous permettre de connecter facilement le filtre de puissance à la batterie du bateau amorceur.

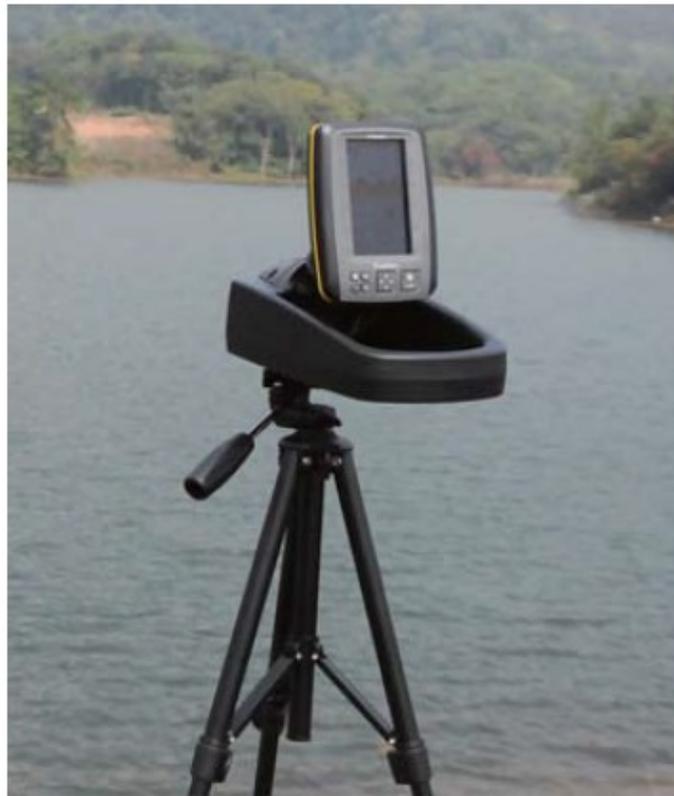
- 1) Fixez le clip sur le câble de la batterie
- 2) Utilisez une pince pour serrer le clip
- 3) Le clip assemblé sur le câble
- 4) Connectez le filtre d'alimentation au clip

Instruction d'utilisation :

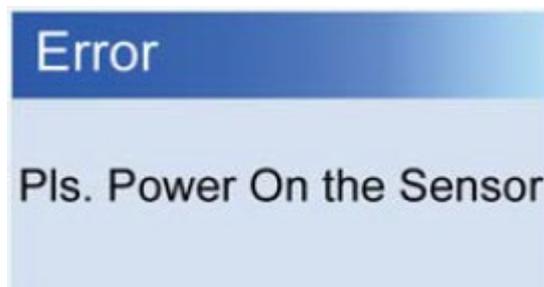
Quelques avertissements avant de commencer à utiliser l'appareil, il y a quelques choses que vous devriez savoir:

1) S'il vous plaît ne pas mettre l'écran sur le sol pendant l'utilisation, ce qui pourrait causer une distance de réception courte.

La bonne façon est d'utiliser un trépied support d'écran, et le garder au moins 1,2m au dessus du sol.



2) Veuillez d'abord allumer l'émetteur, puis allumer l'écran d'affichage. Sinon, l'affichage indiquera un message d'erreur "Pls. Power On the Sensor" / "SVP. Allumer l'émetteur "



3) Veuillez commencer à utiliser l'appareil uniquement lorsque la barre du nombre de satellites disponibles devient bleue, ce qui signifie que le signal GPS est assez fort.

Remarque: si la barre satellite est pleine en bleu. cela signifie 12 satellites.

Ainsi, à partir du rapport de la barre de couleur, vous pouvez savoir combien de satellites sont disponibles.

Généralement, l'appareil peut fonctionner normalement avec plus ou moins 6 satellites.

Rouge: satellites 0-3

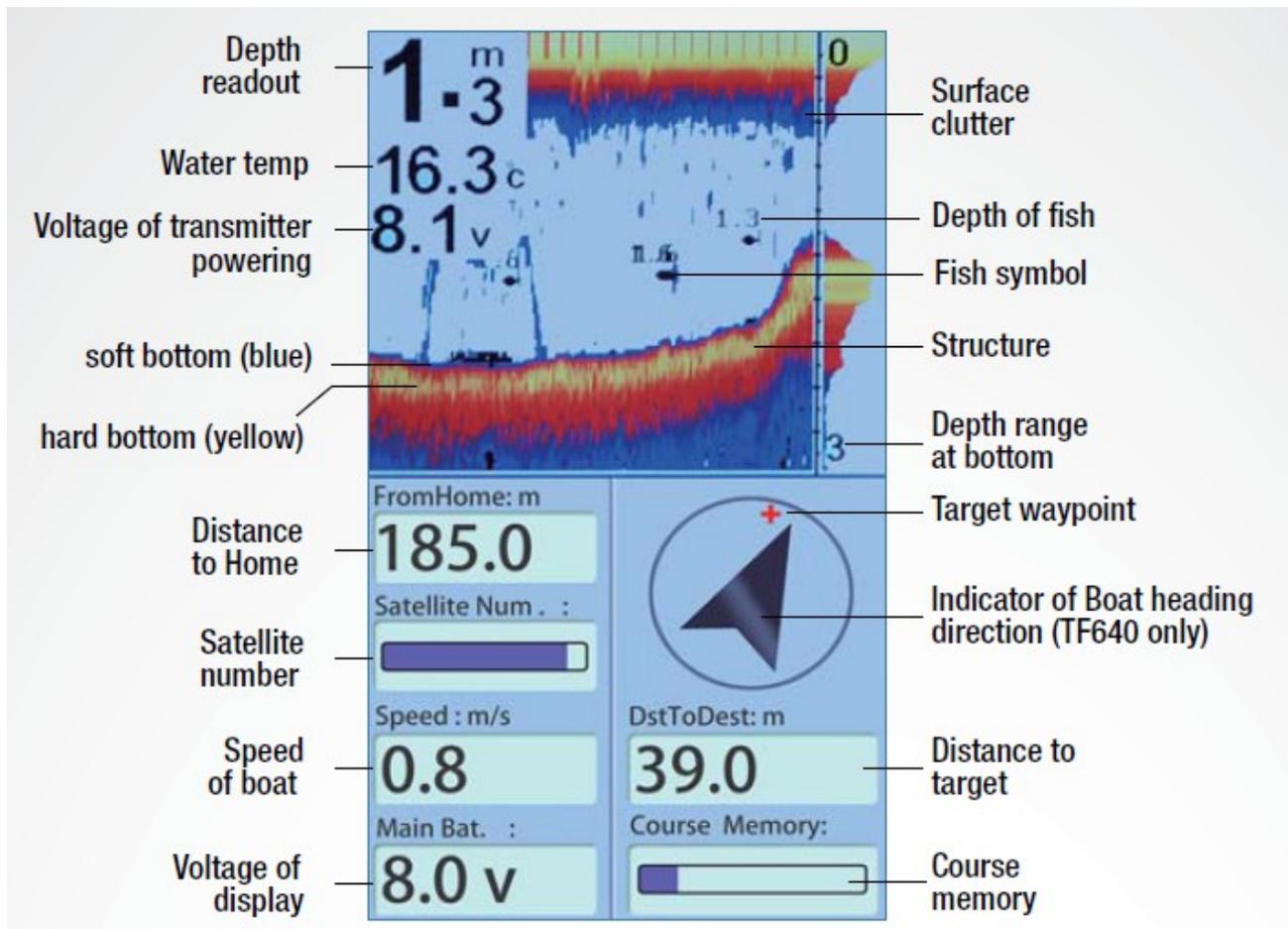
Jaune: 4-6 satellites

Bleu: plus de 6 satellites



Qui a-t-il à l'écran ? (reportez vous au manuel anglais page 16 pour les correspondances)
What's on the display

- Depth readout : Profondeur affichée
- Water temp : Température de l'eau
- Soft bottom (blue) : Fond mou (bleu)
- Hard bottom (yellow) : Fond dur (jaune)
- Voltage of transmitter powering : Puissance d'alimentation de l'émetteur en Volts
- Distance to Home : distance du point de départ
- Satellite number : Nombre de satellites
- Speed of boat : Vitesse du bateau
- Voltage of display : voltage de l'écran
- Surface Clutter : Surface (bruit mesuré sur la couche d'eau en surface)
- Depth range at bottom : Echelle de profondeur basse
- Fish symbol : Symbole poisson
- Structure : Fond / Structure / obstacles visibles
- Indicator of Boat heading direction (TF640 only) : Boussole directionnelle (TF640 seul)
- Target waypoint : point cible / destination
- Distance to target : distance jusqu'au point cible
- Course memory : mémoire d'itinéraire/tracé.
- Depth of fish : Profondeur du poisson

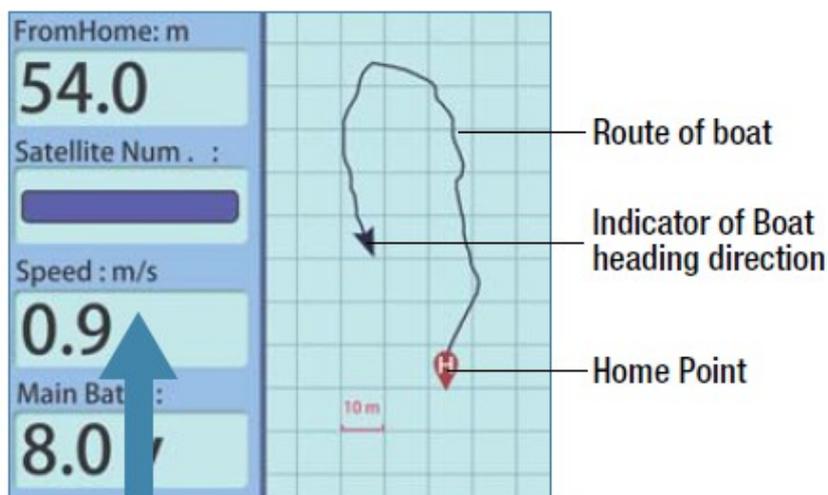
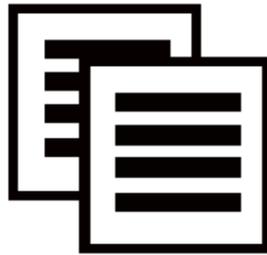


Route of boat : Trajet du bateau

Indicator of boat heading direction : Indicateur de direction du bateau

Home Point : Point de départ.

Note : Utilisez la touche suivante pour alterner de l'affichage de la boussole à la carte du trajet.



→ Note: use the  key to switch between Compass and Route display.

Comprendre la boussole (TF640 seulement)

TF640 a une boussole intégrée dans l'affichage et le récepteur GPS. Ainsi, vous pouvez observer la direction de votre bateau à n'importe quel moment, même après qu'il soit hors de votre vue.

Remarque: pour connaître correctement le sens du cap du bateau, vous devez regarder l'affichage directement face à celui-ci.

Imaginons simplement que l'écran est parallèle à la surface de l'eau, alors il est assez clair pour comprendre le fonctionnement de la boussole.



Calibrage de la boussole

Note: pour l'exactitude de la boussole, ± 15 degrés est une tolérance raisonnable. Donc c'est normal si vous trouvez qu'il y a une petite erreur d'angle pendant le fonctionnement de la boussole.

Cependant, pour une raison inattendue, vous pouvez trouver que l'indicateur de la boussole ne montre pas la bonne direction du bateau. Alors vous devez calibrer la boussole par vous-mêmes. Pour calibrer la boussole, veuillez vous référer à la page 35 (Calibrage de la boussole en main).

Commencer à utiliser l'échosondeur

Créer un waypoint

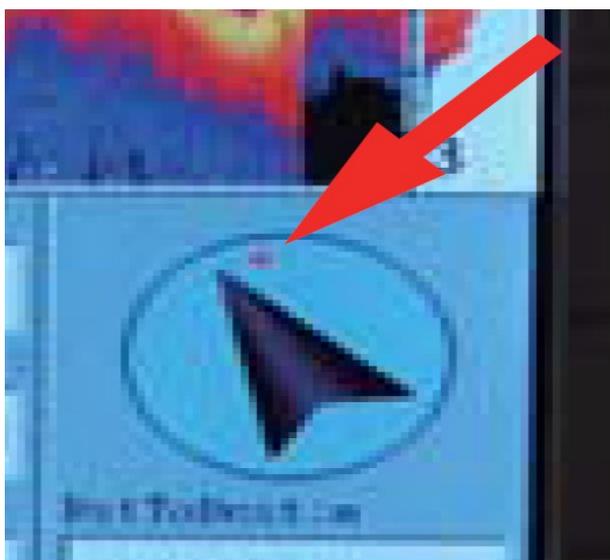
Les waypoints sont des positions enregistrées qui vous permettent de marquer des zones d'intérêt ou points (destinations) de navigation. Votre TF630 / 640 peut stocker jusqu'à 500 waypoints.



Lorsque le bateau se dirige vers une position qui vous intéresse, vous pouvez utiliser [Quick Marker] pour l'enregistrer comme waypoint. Pour plus de détails sur le fonctionnement du menu, veuillez vous référer à la page 37.

Choisir un waypoint comme cible

Dès que vous choisissez un waypoint comme cible, sur l'écran, vous trouverez un point rouge. Lequel représente le waypoint sélectionné. (image fortement pixelisée due au grossissement)



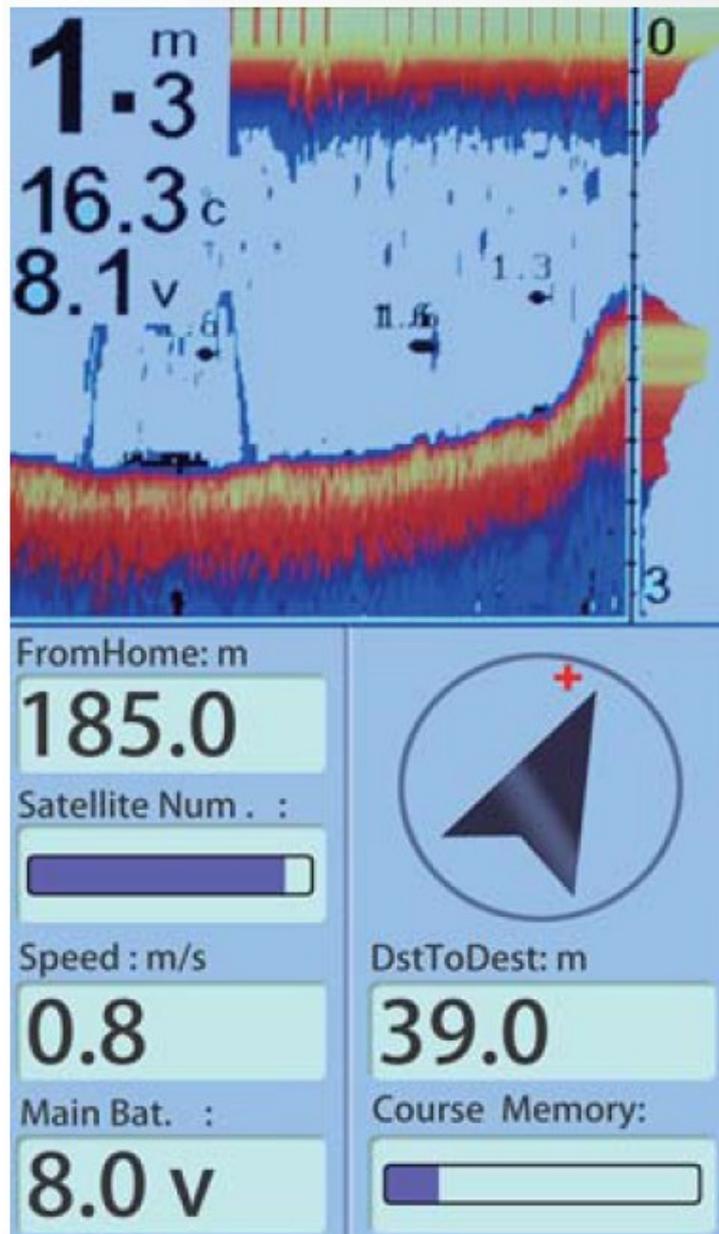
L'appareil émet une alarme lorsque le bateau est proche à la cible.

Pour les détails de l'opération de menu, s'il vous plaît reportez-vous à la page 37.

Comment savoir jusqu'où le bateau est allé, et à quelle distance le bateau est de la cible.

Sur l'affichage, il y a une option [FromHome] qui représente la distance du point de départ du bateau.

L'appareil considère par défaut le premier point où l'émetteur est allumé en tant que point de départ. Donc, si vous allumez l'appareil sur votre poste de pêche, alors le [FromHome] représente la distance parcourue par votre bateau depuis le point de départ (Home point).



Note: vous pouvez définir n'importe quel point comme HOME point. Pour les détails, veuillez vous référer à la page 39 & 42.

L'option [DstToDest] représente la distance du bateau au waypoint cible.



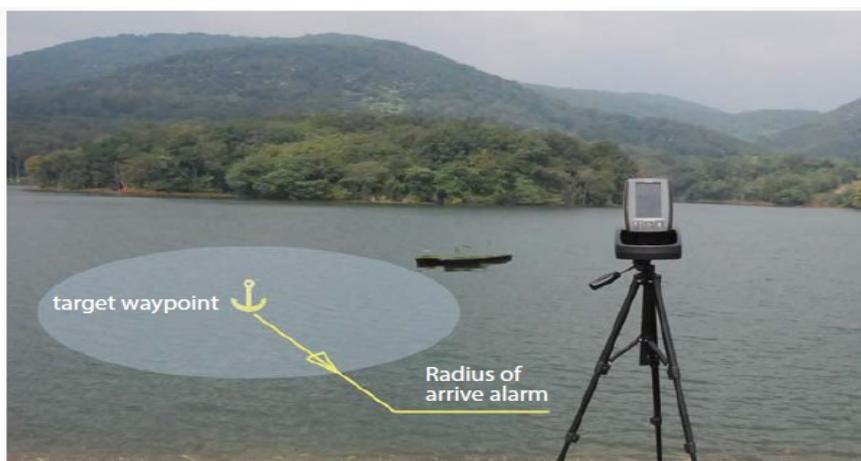
Alarme de rayon d'arrivée

Le rayon d'alarme d'arrivée signifie que la distance du bateau au waypoint cible atteint une valeur prédéfinie, l'écran d'affichage émettra un signal sonore et un message "Arrive Alarm" (alarme d'arrivée) apparaîtra sur l'écran.



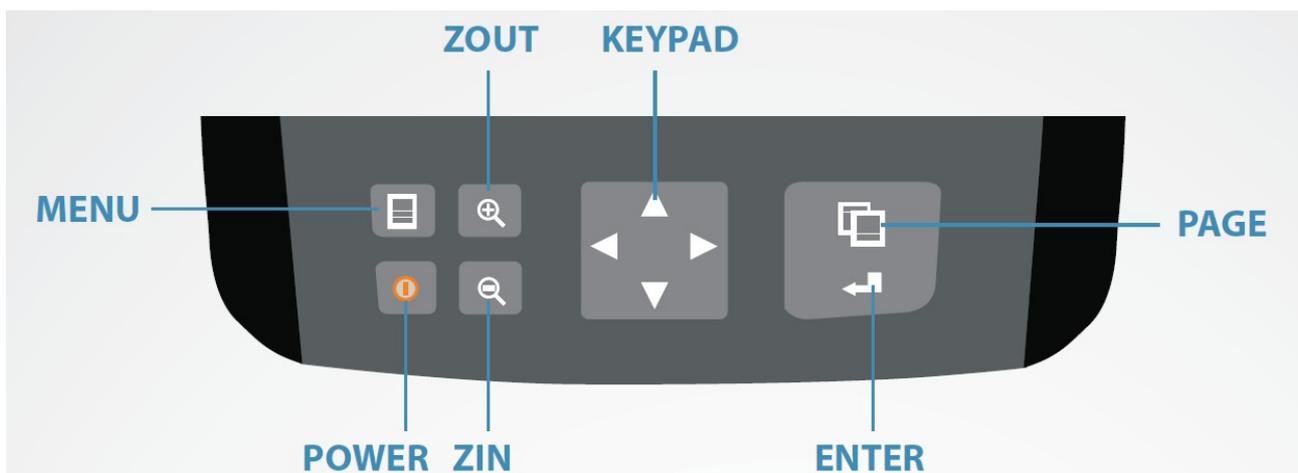
Le rayon d'arrivée par défaut est de 5m.

Pour obtenir une position plus précise, vous pouvez définir une valeur plus petite, par exemple 2m.

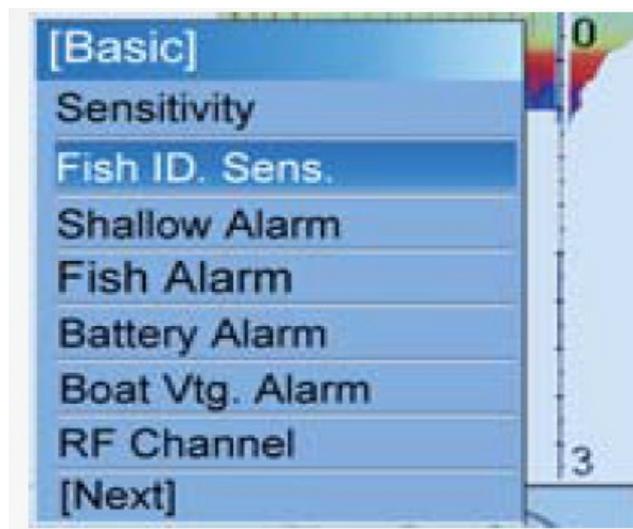


Note: si le rayon d'arrivée est trop bas, par exemple 1m, le bateau ne peut pas être positionné sur le waypoint cible sous un mauvais signal GPS.

Fonction des touches



Menu : Ouvre les paramètres du menu



Page : Permet de basculer entre les différents menus



Keypad :

Permet de déplacer le curseur et sélectionner une option.

Permet d'augmenter ou diminuer une valeur.



Enter / Entrée :

Finalise les sélections de menu

Confirme un paramétrage

Permet d'entrer rapidement dans le menu de fonctionnement du GPS



Power :

Allumer / Eteindre

Quitter un réglage de paramètre menu



Zout/ Zin : Permet de zoomer +/- le trajet GPS



Fonctionnement du Menu



Sensibilité

Détermine comment les échos seront affichés sur l'écran. Augmenter la sensibilité fera que voyiez plus de détails sur l'écran.

En eau profonde, augmenter la sensibilité. tandis que dans la faible profondeur diminuer la sensibilité.



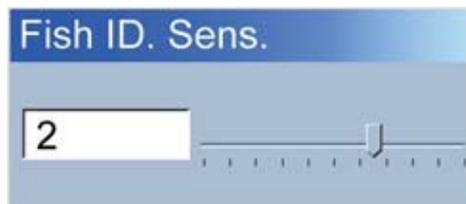
Sensibilité Identification du poisson / Fish ID Sens

La sensibilité du Fish ID (Identification du poisson) ajuste le seuil de l'affichage de la taille du poisson.

La sélection d'un réglage plus élevé permet d'afficher des retours faibles en tant que poisson, ce qui est utile surtout lorsque vous avez l'intention de trouver de plus petites espèces de poissons ou de poisson-fourrage.

La sélection d'un réglage bas empêchera les faibles retours d'être affichés comme poisson, ce qui sera très utile lorsque vous recherchez de grandes espèces de poissons.

Note: Si vous espérez trouver du gros poisson, veuillez régler la valeur à 1. Cependant, si vous espérez trouver tous les poissons, y compris les petits, définissez la valeur à 3.



Alarme Faible Profondeur /Shallow Alarm

L'échosondeur émet un signal d'alarme sonore lorsque la profondeur devient égale ou inférieure au réglage du menu



Alarme poisson / Fish Alarm

Permet de définir si le détecteur de poissons émet une tonalité d'alarme ou pas quand il détecte ce qu'il détermine être un poisson.



Alarme de batterie / Battery Alarm

Le sondeur émet une tonalité d'alarme lorsque la puissance d'entrée (alimentation) de la batterie est égale ou inférieure au réglage du menu.



Pour différentes batteries, nous suggérons le réglage d'alarme suivant :

Battery	Recommendation value
8*AA	7.5V
7.4V(2S) lithium	6.0V
14.8V(3S) lithium	12.0V
12V lead-acid	10.5V

Alarme Voltage Bateau (Boat VTG Alarm)

Lorsque vous utilisez la batterie du bateau pour alimenter l'émetteur, alors, dans le coin supérieur gauche de l'affichage, la valeur de voltage (v) sera la tension de votre batterie de bateau.

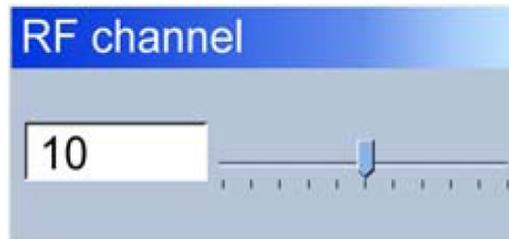
Le sondeur émet une tonalité d'alarme lorsque la tension de la batterie du bateau est inférieure au réglage.



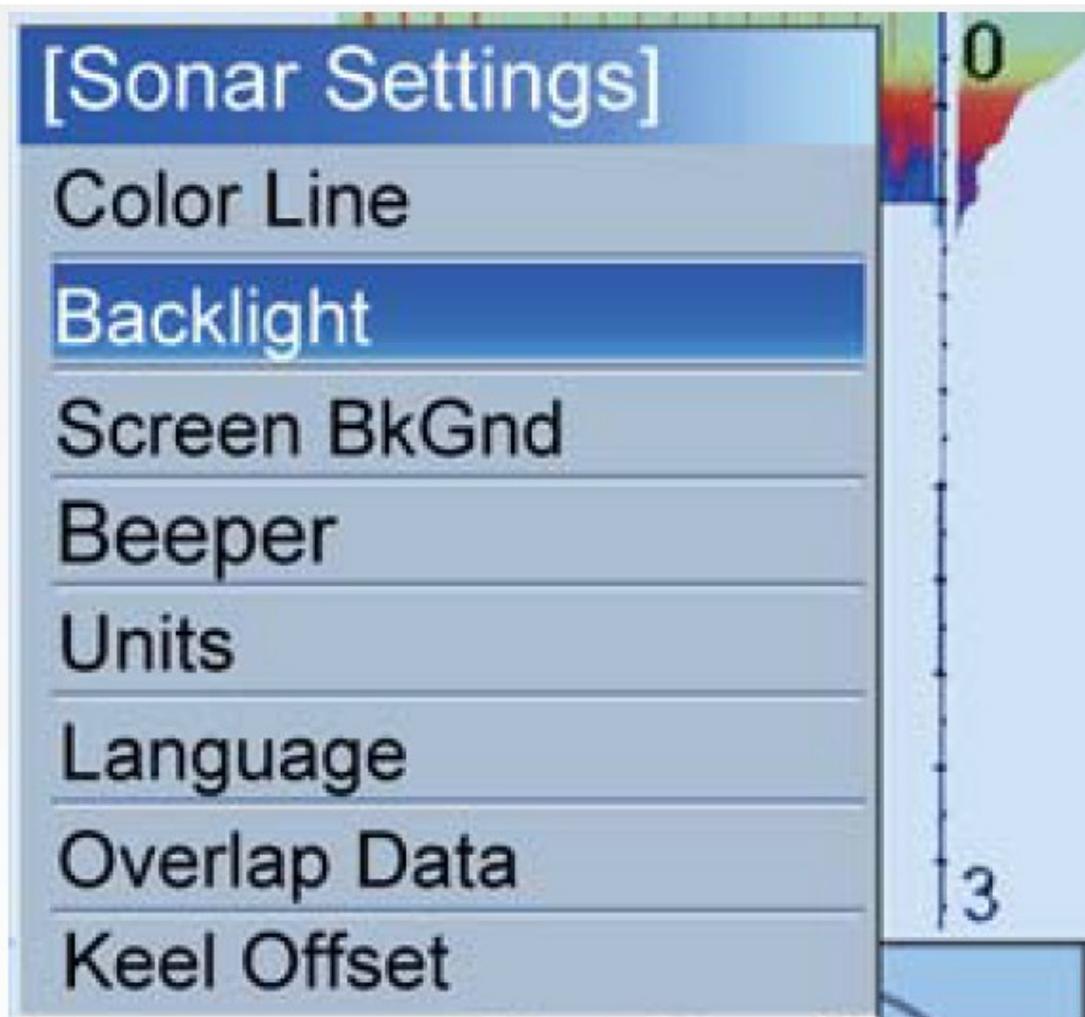
Canal RF (Fréquence Radio) / RF Channel

Définir un canal RF différent pour permettre à plus d'un utilisateur d'utiliser l'appareil dans la même zone sans interférence radio. Plusieurs personnes peuvent utiliser un TF640 sans interférences.

Remarque: le réglage ne sera pas mémorisé lorsque l'appareil est éteint. Il va restaurer le réglage par défaut (canal RF: 10) après le redémarrage de l'appareil.



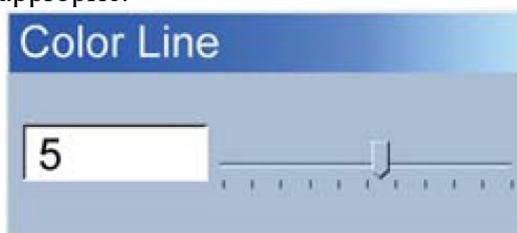
Paramètres du Sonar



Ligne de Couleur / Color Line

Utilisé pour changer la couleur de l'image du sonar.

Obtenez ainsi un écran sonar approprié.



Rétro éclairage / Back light

Permet l'utilisation de l'échosondeur durant la nuit et par faible luminosité.



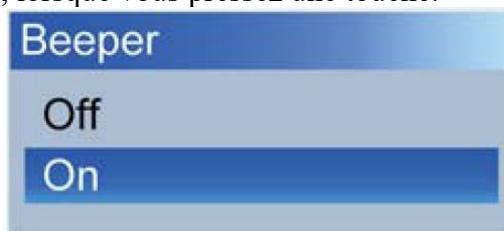
Fond d'écran / Screen Background

Réglez le mode d'affichage du rétroéclairage de l'écran.
Il y a 3 modes d'affichage: bleu, blanc, noir.



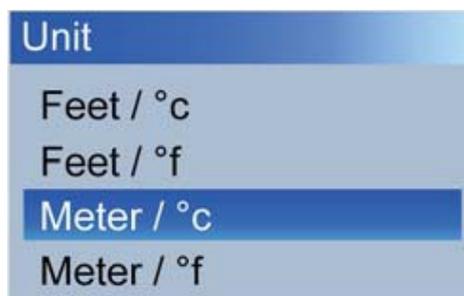
Son / Beeper

Définit si l'écran sonne ou pas, lorsque vous pressez une touche.



Unités / Units

Définit les unités de mesure pour tous les affichages liés.



Langue / language

Sélectionne la langue d'affichage des menus



Chevauchement des données / Overlap Data

Utilisé pour sélectionner les données affichées en haut à gauche de l'affichage (profondeur de l'eau, température).



Décalage de quille / Keel Offset

Pour tous les fishfinders, la sonde est installée sous l'eau. Il y a donc une distance entre la surface du transducteur et la surface de l'eau. Et l'unité sonar ne détecte que la distance de la surface du transducteur au fond. Ainsi, l'affichage de la profondeur sur l'écran n'est pas la profondeur réelle de l'eau.

Par exemple, si le transducteur est installé à 2 pieds (env. 60cm) sous la surface de l'eau, l'écran montre la profondeur de l'eau comme 40 pieds (12m), alors la profondeur réelle de l'eau devrait être de 42 pieds (12,60m).

Par Keel Offset, vous ajustez l'affichage de la profondeur numérique pour indiquer la profondeur à partir de la ligne de flottaison.



Vitesse de transmission / Baud rate

Débit de données de communication RS232.

C'est pour l'usage de débogage seulement.

Pour TF650 (modèle amélioré), les données de la profondeur, la longitude et la latitude, etc. pourraient être imprimés à partir du port de données.



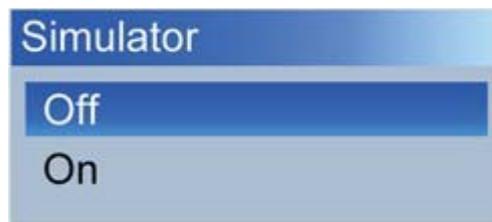
Systeme de réinitialisation

Utilisé pour restaurer les paramètres d'usine d'origine



Simulateur / Simulator

Utilisé pour vous permettre de pratiquer en utilisant le Fishfinder comme si vous étiez sur l'eau. Idéal pour se familiariser avec votre appareil.



Information Système / System info

Affiche les informations système de l'appareil.



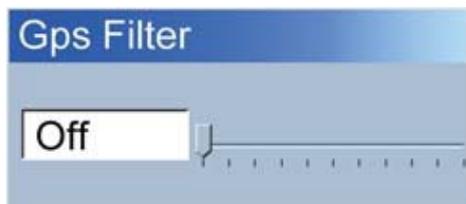
Paramètres du GPS



Filtre GPS / GPS Filter

Détermine à quel niveau de satellite l'appareil arrêtera la navigation GPS automatiquement.

Pour un réglage plus élevé, le système abandonnera les données de coordonnées HDPO basses (un facteur dans la détermination de précision relative de la position horizontale) pour éviter les erreurs de données.



Unités de Distance / DST.Unit

Sélectionne les unités de mesure pour toutes lectures liées à la distance.



Unité de Vitesse / Spd. Unit

Sélectionne les unités de vitesse du bateau



Fuseau horaire / Time Zone

Sélectionne le fuseau horaire pour l'utilisation dans différents pays.

Par exemple:

Allemagne, France, Pays Bas, Italie, Pologne: 1, Bulgarie, Roumanie, Ukraine, Grèce: 2, Russie: 3

Pour votre fuseau horaire, veuillez consulter:

<http://www.worldtimezone.com>



Échantillonnage de distance / Sample Dst

Définissez la distance pour l'échantillonnage des données GPS.

Si vous définissez 3, cela signifie que le GPS va échantillonner les données tous les 3m.

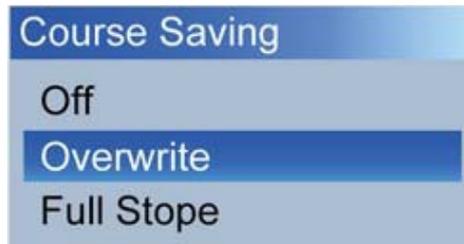
Remarque: plus la valeur est petite, plus le dispositif générera de données GPS.

Cependant, cela provoquera une réaction lente du système.



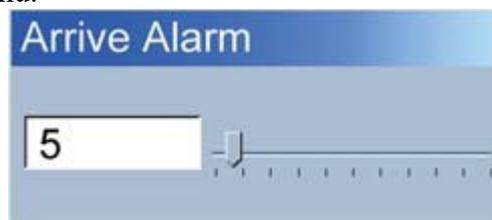
Enregistrement de parcours

Définissez la méthode de sauvegarde du parcours lorsque la mémoire du parcours est pleine. Si vous réglez l'écrasement des données (overwrite), le nouveau parcours enregistré remplacera le précédent lorsque la mémoire est pleine. Toutefois, si vous définissez Full Stope, l'appareil n'enregistrera pas le nouveau tracé lorsque la mémoire est pleine.



Alarme d'arrivée

L'alarme d'arrivée sonne lorsque la distance entre le bateau et le point de destination est égale ou inférieure au paramètre du menu.



Boussole à la main / Compass in hand

Utilisé pour l'étalonnage de la boussole intégrée à l'écran

L'appareil vous fournit une fonction de boussole parfaite. Cependant, en fonction de certaines raisons inattendues, vous pouvez peut être constater parfois que la boussole n'indique pas la bonne direction. Il est alors nécessaire de calibrer la boussole.

Note: vous devrez calibrer la boussole intégrée à la fois à l'affichage et au bateau.

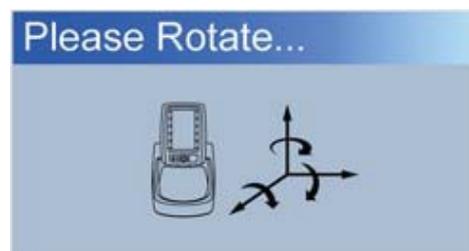
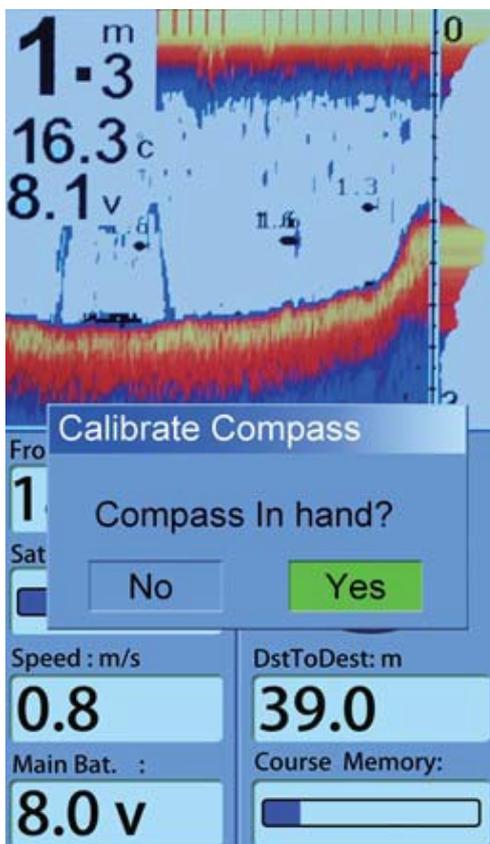
Comment calibrer la boussole de l'écran d'affichage?

1) Dans le menu [GPS Setting], sélectionnez [Boussole à la main].

2) Appuyez sur la touche pour confirmer la sélection.

Ensuite, sur l'écran apparaît le message de "Boussole en main ?"

3) Choisissez OUI, puis appuyez sur la touche Enter. Puis apparaîtra un message "S'il vous plaît effectuez une rotation..." (Please Rotate...)



A présent, prenez le sondeur en main et faites le tourner en trois dimensions à 360° comme indiqué comme suit :

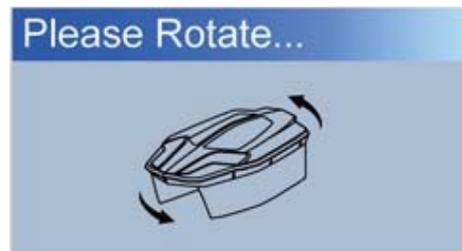
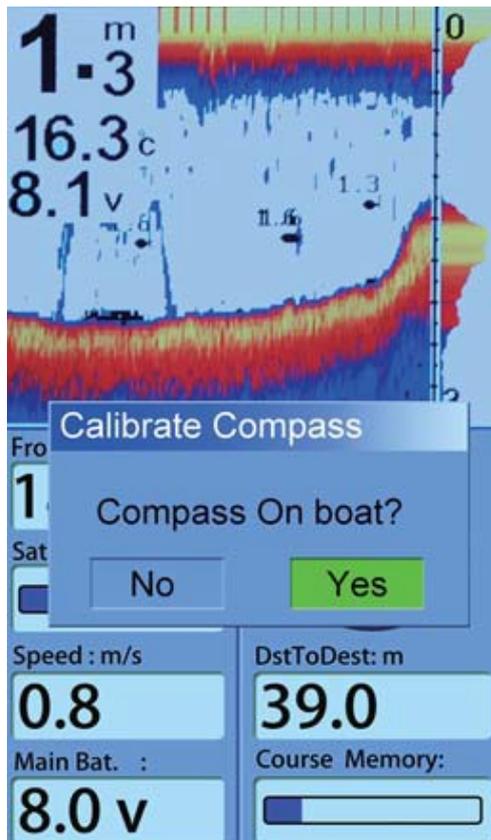


Boussole sur le bateau

Utilisé pour l'étalonnage de la boussole du bateau

Comment calibrer la boussole du bateau?

- 1) Dans le menu [GPS Setting], sélectionnez [Boussole sur le bateau].
- 2) Appuyez sur la touche pour confirmer la sélection. Alors sur l'écran apparaît le message de "Boussole sur le bateau?"
- 3) Choisissez OUI, puis appuyez sur la touche Entrer/Enter.
Puis apparaît un message "S'il vous plaît effectuez une rotation..."



- 4) Puis maintenez le bateau pour le faire pivoter en trois dimensions avec 360 degrés comme indiqué comme suit :



Fonctionnement du GPS

Sur le clavier, appuyez sur la Touche Entrer/Enter. Vous allez rapidement entrer dans le menu de fonctionnement du GPS.



Marqueur Rapide / Quick Marker

Utilisé pour créer rapidement un waypoint.

Vous pouvez choisir de créer n'importe quel emplacement du bateau comme waypoint.

Waypoint

Comment créer un waypoint?

1) Appuyez sur la touche Entrer, apparaît le menu [Opération GPS] (GPS Operation)

2) Sélectionnez [Marqueur rapide](Quick marker) puis appuyez sur la touche Entrer, apparaît le détail du waypoint.

3) Définissez les options et choisissez [OK], puis appuyez sur la touche Entrer.

Maintenant, le waypoint a été créé avec succès et enregistré dans la liste des waypoints.

Sur le détail du waypoint, vous pouvez vérifier toutes les informations: longitude et latitude, profondeur, date, distance du bateau, etc.



Comment définir le nom, l'icône d'un waypoint?

Pour distinguer le waypoint, vous pouvez définir différentes icônes, noms de waypoints.

Detail		
	2	0711-1647
N 32° 15.7303'	Depth: 1.8m	
E 118° 43.5430'		
Date	Time of Day	
07-11-13	16:47:35	
From Boat		
Dst to Boat	Bear	
68.3 m	0.0 Deg	
Edit	OK	Exit

- 1) Utilisez le clavier pour sélectionner Editer/Edit puis appuyez sur la touche Entrer/ Enter, l'option d'icône devient verte.
 - 2) Appuyez sur la touche Entrer/Enter et utilisez le curseur pour choisir une icône différente.
 - 3) Appuyez sur la touche Entrer/Enter. L'icône est confirmée.
- Et vous pouvez définir le numéro et le nom de la même manière que pour l'icône.

Detail		
	2	0711-1647
N 32° 15.7303'	Depth: 1.8m	
E 118° 43.5430'		
Date	Time of Day	
07-11-13	16:47:35	
From Boat		
Dst to Boat	Bear	
68.3 m	0.0 Deg	
Edit	OK	Exit

Waypoint (suite)

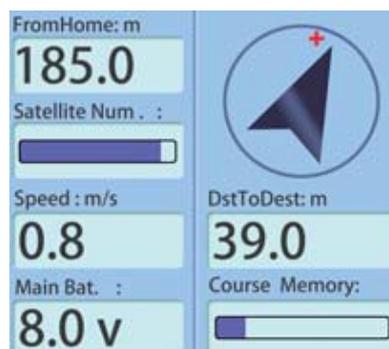
Liste des Waypoints que vous avez créés.
Ces waypoints peuvent être créés ou effacés.

Comment définir un waypoint comme cible?

- 1 Entrez dans le menu GPS Operation [Fonctionnement GPS].
 - 2 Sélectionnez [Waypoint], puis appuyez sur la touche Enter.
 - 3 Dans la liste des waypoints affichée, sélectionnez un waypoint. Puis appuyez sur Enter.
 - 4 Sélectionnez "Définir comme cible" (Set as Target) et appuyez sur la touche Enter
- Maintenant, le waypoint a été défini comme cible actuelle.



Remarque: dès qu'un waypoint a été défini comme cible, un "+" rouge apparaît sur la zone de la boussole, qui représente le waypoint cible.



Itinéraires / Parcours

Liste de tous les itinéraires que vous avez enregistrés.

Vous pouvez choisir de sauver un trajet ou le charger comme destination.

Comment enregistrer un itinéraire?

1 Appuyez sur la touche Enter, entrez dans le menu [Fonctionnement GPS] GPS Oeration.

2 Sélectionnez [Course], puis appuyez sur Entrer/Enter.

3 Dans la liste d'itinéraires qui apparaît, déplacez le curseur à une option vide, puis appuyez sur la touche Entrer/Enter.

4 Sélectionnez Nouveau, puis appuyez sur la touche Entrer.

Maintenant, l'itinéraire est enregistré avec un nom par défaut.

Vous pouvez sélectionner le nouvel itinéraire et le renommer.



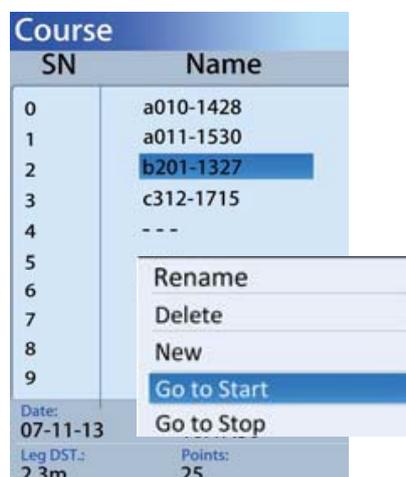
Comment charger un itinéraire en tant que cible?

Sélectionnez un itinéraire dans la liste, appuyez sur la touche Entrer/Enter.

Vous pouvez choisir une option:

Aller à Démarrer: définir le point de départ du trajet comme waypoint cible.

Aller à Stop: définir le point d'arrivée du trajet comme waypoint cible.



Stopper la Navigation / Stop Navigation

Utilisé pour arrêter la navigation en cours.

Après avoir choisi d'arrêter la navigation le point rouge (Waypoint cible) va disparaître de l'affichage.

Effacer la Carte/Clear Map

Utilisé pour effacer l'affichage de l'itinéraire sur l'écran.

Chevauchement des données / Overlap Data

Détermine quelles données GPS seront affichées à l'écran.

Sur la partie relative aux données GPS de l'écran, vous pouvez choisir d'afficher n'importe laquelle des options suivantes :

Depuis le point de départ (From Home), distance du point de départ (Distance to Home), vitesse du bateau, Temps d'embarquement, nombre de Satellites, Latitude/longitude du bateau, Cap, Tolérance, Mémoire de l'itinéraire, Heure du jour, batterie principale, etc.

Overlap Data détermine quelle option sera affichée.

Comment définir le chevauchement des données?

1 Saisissez le menu [Fonctionnement du GPS] (GPS operation).

2 Sélectionnez [Chevauchement des Données] (Overlap data), puis appuyez sur la touche Enter/Entrée

Vous trouverez une des options devenue verte.

3 Utilisez le clavier pour choisir une option que vous souhaitez changer, puis appuyez sur la touche Enter,

le menu d'options GPS apparaît.

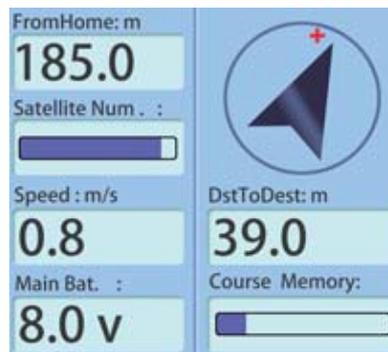
4 Choisissez une nouvelle option GPS et appuyez sur la touche Enter, alors l'option sélectionnée est changée avec succès en nouvelle option.



Paramétrer la position de départ (Home Point)

Réglez la position actuelle du bateau (avec le récepteur GPS posé dessus) comme point HOME. Sur l'affichage, l'option [FromHome] représente la distance du bateau à la maison (point de départ). Remarque: l'appareil considère par défaut la position où le récepteur GPS est alimenté comme le point HOME original.

Si nécessaire, vous pouvez changer le point HOME.



Comment définir une position comme Home point?

- 1) Appuyez sur la touche Entrée/Enter pour entrer dans le menu [Fonctionnement GPS].
- 2) Sélectionnez [Set Home Pos.] (régler la position de départ), puis appuyez sur la touche Entrée. Maintenant, la position actuelle du bateau est définie avec succès en tant que point HOME.



Autorisation de l'émetteur (pour le concessionnaire uniquement) :

Pour le TF640, chaque émetteur dispose d'une "carte d'identité". Il peut être connecté avec un écran seulement. Et pour tous les TF640 que nous avons vendus, le processus d'autorisation a été fait en avance dans notre usine.

Cependant, dans certains cas, vous pouvez reconnecter le récepteur et le transmetteur. Alors vous avez besoin de faire l'autorisation comme instruit ci-après :



- 1) Tout d'abord, appuyez simultanément sur [Menu] + [Alimentation], l'écran passe en mode d'autorisation.
- 2) Allumez ensuite rapidement l'émetteur (l'idéal est de le faire dans les 3 secondes après la mise sous tension de l'écran)
- 3) Maintenant, l'autorisation est réussie (apparaît "Sensor Connected!")
- 4) Autorisation de transmetteur terminée.

FOIRE AUX QUESTIONS

Problème	Action corrective
L'écran affiche Pls. Power on the Sensor (S'il vous plaît, allumer le senseur -émetteur)	<p>1) Veuillez allumer le capteur/émetteur d'abord, puis allumer l'écran/affichage. Si vous allumez l'appareil dans le mauvais ordre, veuillez redémarrer l'écran à nouveau.</p> <p>2) S'il vous plaît assurez-vous que l'environnement radio est en bonne condition. Trop proche du WIFI, dispositif BLUETOOTH, ou radiocommande en fonctionnement peut entraîner une très courte distance de communication.</p>
L'unité perd le signal radio dans les 20m.	<p>1) Assurez-vous que les antennes sont connectées correctement. Et la broche de connecteur de l'antenne est en bonne condition.</p> <p>2) S'il vous plaît garder l'antenne sur le bateau au moins 15cm au-dessus de l'eau, et l'antenne sur le récepteur 1.5mètres au-dessus du sol.</p> <p>3) S'il vous plaît assurez-vous que l'environnement radio est en bonne condition. Trop proche du WIFI, dispositif BLUETOOTH, ou radiocommande en fonctionnement peut entraîner une très courte distance de communication.</p>
La précision de la position GPS n'est pas bonne	<p>1) La précision de position du GPS dépend des signaux satellites. Si le temps est nuageux ou pluvieux, le signal des satellites peut devenir médiocre.</p> <p>2) Si votre bateau (avec récepteur GPS monté) est stationnaire, la coordonnée de position peut dériver. Ensuite, l'erreur de précision GPS peut atteindre 15 mètres ou même plus. Cependant, si votre bateau se déplace avec la vitesse 0.5m/s ou plus rapidement, la précision de la position deviendra suffisamment bonne.</p> <p>3) s'il vous plaît assurez-vous que l'antenne du récepteur GPS est à au moins 30 cm de toute autre antenne, tels que des antennes pour bateau ou sondeur.</p> <p>4) Dans certains pays ou régions, pour la sécurité nationale, le gouvernement local peut prendre quelques mesures pour interfacer les satellites GPS. Ainsi, le décalage de coordonnées GPS peut être différent à différents moments.</p>

<p>La boussole ne montre pas la bonne direction (TF640 seulement)</p>	<p>1) Le récepteur GPS monté (avec boussole intégrée) devrait être loin de tels matériaux: aimants, fer, nickel, etc. 30cm de distance minimum sont recommandés.</p> <p>2) L'exactitude de la boussole électronique normalement est dans une plage de +/- 15 degrés. Donc, c'est normal si vous avez trouvé il y a une petite erreur de la boussole.</p> <p>3) Les données GPS de la direction du bateau sont mises à jour en 2HZ (deux fois par seconde). Donc, si le bateau tourne en rond à vitesse rapide, l'affichage de la boussole à l'écran peut être différé.</p> <p>4) Si vous trouvez que la boussole ne montre absolument pas la bonne direction, s'il vous plaît se référer page 35 à « calibrer la boussole en mode manuel. »</p>
<p>L'image du sonar est confuse de la surface au fond de l'eau.</p>	<p>1) Le transducteur doit être éloigné des bulles d'air, moteur et l'hélice. Nous suggérons d'installer le transducteur à la position 1/3 de l'avant du bateau.</p> <p>2) La bulle est la principale source d'interférence pour tous les équipements sonar. Ainsi, le transducteur monté doit être un peu profond sous l'eau. Le plus profond est le meilleur. 15cm sont recommandés.</p> <p>3) Si la profondeur est inférieure à 15 cm, les vagues de la surface de l'eau peuvent affecter la qualité de l'image sonar. Ajuster la sensibilité à 4-6 peut aider.</p>
<p>Aucun poisson n'est détecté à l'écran, même si je peux voir des poissons sous l'eau</p>	<p>1) Pour tous les appareils sonar, il existe deux zones aveugles, même pour les sonars haute fréquence comme le TF640, les zones aveugles existent toujours:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Une région aveugle: 0,5 m en dessous de la surface de l'eau. - Une autre région aveugle: 0,3 m au-dessus du fond. <p>Si le poisson se trouve dans la région aveugle, il est difficile à détecter.</p> <p>Donc, pour obtenir une performance sonar parfaite, nous suggérons d'utiliser l'appareil dans pas moins de 1,2 m d'eau.</p> <p>2) [Identification du poisson. Sens.] Contrôle le seuil de l'affichage de la taille du poisson. Si nécessaire, définissez le paramètre [Fish ID. Sens.] à 3</p>
<p>Pas d'affichage de profondeur à l'écran quand la profondeur est de 20m environ</p>	<p>1) Huile, saleté et carburant peuvent provoquer la formation d'un film sur le transducteur et réduire son efficacité. Le nettoyage de la surface du transducteur pourrait aider.</p>

	<p>2) TF630 / 640 est un sonar à haute fréquence fonctionnant à 460hz, la capacité de profondeur est de 100ft (30m) théoriquement. Cependant, cela dépend de la nature du fond. La boue/vase peut résulter en un écho faible. Il est donc recommandé d'utiliser l'appareil dans des eaux dont la profondeur ne dépasse pas 20 m.</p> <p>3) Si une capacité de profondeur plus profonde est nécessaire, veuillez choisir un transducteur de 115Khz.</p>
<p>Pourquoi la boussole est nécessaire ? Je pense que le GPS est suffisant pour la navigation de mon bateau.</p>	<p>1) Si la vitesse du bateau (avec le récepteur GPS monté) est inférieure à 0,6 m/s, les données GPS de la direction du cap du bateau seront toujours fausses. Et généralement le bateau est très lent quand il est proche de la destination. Donc, il est difficile pour vous d'exploiter précisément le bateau en atteignant la destination seulement avec la fonction GPS.</p> <p>2) Avec la boussole, vous pouvez observer le cap précis du bateau même s'il est très lent.</p>

Spécificités

GPS et Fréquence Radio	Précision positionnement GPS	Probabilité d'erreur circulaire : 2,5m Précision testée : 1,0m	
	Stockage de Waypoints	500	
	Trajet	10	
	Fréquence Radio	2,4 Ghz	
	Portée radiocommande	300m / 1000ft	
	Canaux Fréquence radio	20	
	Vitesse du bateau	Oui	
	Longitude & Latitude	Oui	
	Satellites		50 canaux
			Taux de mise à jour : 1 seconde
		Démarrage à chaud < 1s (ciel ouvert)	
		Démarrage à froid < 48s (ciel ouvert)	
Sondeur	Fréquence sondeur	460khz (115khz optionnel)	
	Capacité profondeur	80ft (130ft a 115khz)	
	Couverture sondeur	35° (60° sous 115khz)	
Boussole	Récepteur GPS intégré	Oui	

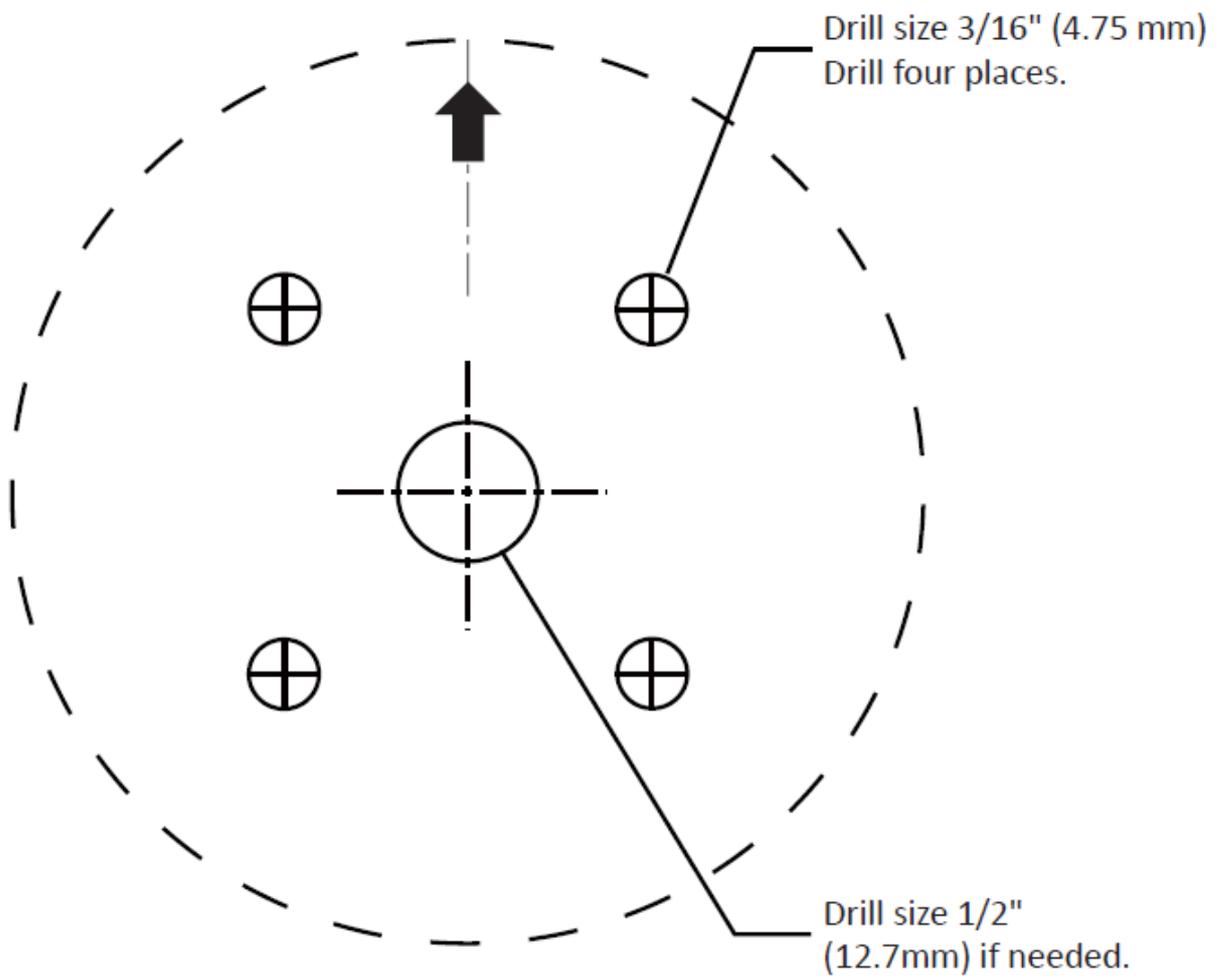
(TF640 seulement)	Ecran intégré	Oui
	Fonction calibrage	Oui
Alimentation	Pour l'écran d'affichage	6~12V lithium ou 8 piles AA
	Pour l'émetteur	Alimentation avec batterie du bateau 6~12V / 2,0w (batterie Lithium ou 8 piles AA)
Ecran	Taille de l'écran	4,3" TFT LCD, Visible au soleil
	Résolution	480*272Pixels ; 65536 couleur
	Multi langue	Oui
Technique & Boîtier	Taille de l'unité	153 x 110 x 44mm
	Taille du boîtier portable	262 x 150 x 98mm
	Longueur de câble du récepteur GPS	0,7m
	Longueur de câble de la sonde	0,6cm
	Température de fonctionnement	-10°C ~ +50°C

Caractéristiques

GPS & Boussole	Données GPS écran	Distance jusqu'au waypoint cible, Distance du point de départ (Home), Vitesse du bateau, temps de fonctionnement, Satellites, Nombre, Cap, Mémoire trajet, heure, batterie principale
	Indicateur Boussole du cap instantané du bateau à l'écran (un "+" rouge sur l'écran indique la cible)	
	Indicateur de la position et de la distance par rapport au waypoint cible et à HOME	
	Alarme d'arrivée du bateau (au waypoint)	
	Alarme de perte de signal	
	Indication de conditions satellites par barre colorée : rouge (0~3satellites) ; jaune (3~6) ; Bleue (>6)	
	Indique la position actuelle (Latitude / longitude)	
	20 canaux de radio fréquence permettent à différents utilisateurs d'opérer au même endroit sans interférences.	
	Waypoint détaillé incluant icône, nom, date, etc.	
	Zoom +/- de l'affichage du trajet	
Sondeur	Utilise le nouveau système de sonar sans fil digital	
	Les fenêtres sonar en temps réel affichent les derniers retours de sonar	
	Le "Color Line" sépare le poisson et la structure du fond et définit dureté du fond.	

	Affiche la profondeur de la cible au-dessus de chaque symbole de poisson comme repère pour des présentations de leurres rapides et précises.
	Alarme sondeur : Poisson ; faible profondeur ; batterie faible (bateau ou écran)
	3 couleurs de fond
	Thermomètre intégré à la sonde
Autres	Système de menu type Windows
	Garanti 1 an. Extensions de garantie possibles.

Carte Papier



Percer 4 trous Ø 4,75mm

Percer 1 trou 12,7mm au centre si besoin.



Note : Utilisez la carte papier fournie pour aider l'installation du récepteur GPS.

SPECIALLY DESIGNED FOR ALL KINDS OF

BAIT BOAT

YACHTING ELECTRONIC CO., LTD

Building 29, No. 2 Qiancheng Road,

Liuhe District, Nanjing City, China 211500

Tel: 0086-25-85399011 Fax: 0086-25-85359123

Email: sales@goyachting.cn

Website: www.toslon.com

* Spécialement développé pour tous types de Bateaux Amorceurs.