

Manual d'Installation ÉCRANS MULTIFONCTIONS

Modèle **TZT2BB**

CONSIGNES DE SÉCURITÉ	i
CONFIGURATION DU SYSTÈME	ii
LISTE DES ÉQUIPEMENTS	iii
1. MONTAGE.....	1-1
1.1 Remarques sur le montage.....	1-1
1.2 Comment installer le processeur	1-2
1.3 Comment installer le boîtier de commutation.....	1-3
1.4 Comment installer les sondes.....	1-4
2. CÂBLAGE	2-1
2.1 Aperçu des connexions de l'interface	2-1
2.2 Comment protéger les connexions de l'interface.....	2-2
2.3 Câble MULTI.....	2-4
2.4 Connexions du capteur de radar DRS	2-7
2.5 Connexions réseau	2-8
2.6 Connexions USB.....	2-8
2.7 Connexions VIDEO IN, HDMI IN/OUT.....	2-8
2.8 Bus CAN (Connecteur NMEA2000).....	2-9
2.9 Exemples de configurations du système	2-15
3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT	3-1
3.1 Comment régler le fuseau horaire, le format des heures et la langue	3-3
3.2 Comment ajuster les unités de mesure	3-5
3.3 Installation.....	3-6
3.4 Comment configurer le radar	3-13
3.5 Comment configurer le sondeur.....	3-16
3.6 Réglages sans fil LAN.....	3-22
CONTENU DU PRODUIT	A-1
DIMENSIONS	D-1
SCHEMA D'INTERCONNEXION	S-1



CONSIGNES DE SÉCURITÉ

L'installateur doit lire les consignes de sécurité appropriées avant d'installer ou d'utiliser l'appareil.



AVERTISSEMENT

Indique une situation susceptible de présenter un danger qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures graves voire mortelles.



ATTENTION

Indique une situation susceptible de présenter un danger qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures mineures à modérées.



Avertissement, Attention



Action interdite



Action obligatoire



AVERTISSEMENT



RISQUE DE CHOC ÉLECTRIQUE
N'ouvrez pas l'équipement si vous n'êtes pas parfaitement familiarisé avec les circuits électriques.

Seule une personne qualifiée peut ouvrir l'équipement.



Coupez l'alimentation sur le tableau de distribution avant de commencer l'installation.

Un incendie ou une électrocution peut survenir si l'alimentation n'est pas coupée.



Veillez à employer l'alimentation électrique et les câbles désignés.

L'utilisation d'une alimentation ou de câbles inadaptés peut provoquer un incendie ou endommager l'appareil.



Installer une unité de contrôle (ou un bouton d'arrêt d'urgence) sur chaque poste de barre pour vous permettre de désactiver le pilotage automatique en cas d'urgence.

Si le pilotage automatique ne peut être activé, des accidents peuvent se produire.



ATTENTION



Raccordez l'équipement à la masse pour éviter tout choc électrique et toute interférence mutuelle.



Utilisez le fusible adapté.

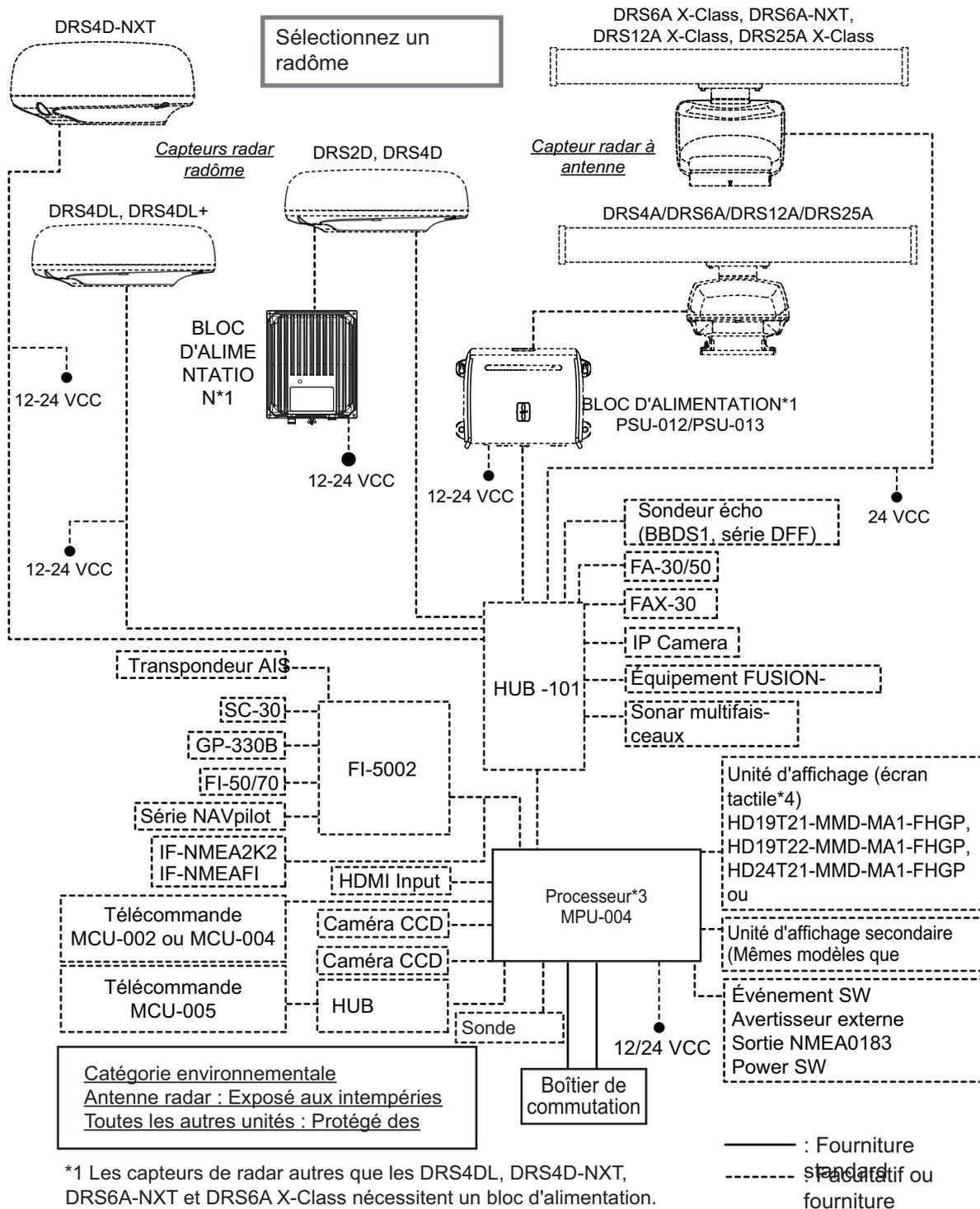
L'utilisation d'un fusible inapproprié peut endommager l'appareil.



Respectez les distances de sécurité de compas suivantes pour éviter les interférences avec un compas magnétique:

Modèle	Compas standard	Compas magnétique
MPU-004	0,50 m	0,30 m
PSD-003	0,35 m	0,30 m
MCU-005	0,55 m	0,45 m

CONFIGURATION DU SYSTÈME



*1 Les capteurs de radar autres que les DRS4DL, DRS4D-NXT, DRS6A-NXT et DRS6A X-Class nécessitent un bloc d'alimentation.

*2 Série FUSION Electronics MS-700 seulement (à compter de 12/2014).

*3 6 unités NavNet TZtouch2 max. (connectées via un hub Ethernet). Pour les configurations avec le TZT2BB inclus, vous pouvez connecter jusqu'à 4 unités NavNet TZtouch2 maximum.

*4 Moniteur Hatteland Display.

*5 Utiliser un hub PoE de rechange La compatibilité du NETGEAR GS108PE est confirmée. Les tests de compatibilité sont limités à une utilisation générale dans le cadre de cette configuration et

Remarque : Ne connectez pas et ne déconnectez pas le câble HDMI entre le MPU-004 et l'écran tactile lorsque l'équipement est en marche.

LISTE DES ÉQUIPEMENTS

Fourniture standard

Nom	Type	Réf.	Qté	Remarques
Processeur	MPU-004	-	1	
Boîtier de commutation	PSD-003	-	1	
Accessoires d'installation	CP19-02100	000-034-826	1	
Pièces de rechange	SP19-00601	001-023-040	1	Fusibles

Fourniture en option

Nom	Type	Réf.	Remarques
Boîtier de commutation	PSD-003	000-034-828	
Boîte de jonction	TL-CAT-012	000-167-140-10	Pour extension de câble LAN
Unité de contrôle distante	MCU-002	-	
	MCU-004	-	
	MCU-005	-	
Convertisseur de données NMEA	IF-NMEA2K2	000-020-510	
HUB Ethernet	HUB-101	000-011-762	
Boîte de dérivation	FI-5002	000-010-765	
Bloc d'alimentation	PSU-017	000-022-997	
Redresseur	RU-3423	000-030-443	Pour 100/110/115/220/230 V CA (Sortie: 24 V CC, 7 A)
	PR-62	000-013-484	Pour 100 V CA
		000-013-485	Pour 110 V CA
		000-013-486	Pour 220 V CA
		000-013-487	Pour 230 V CA
	RU-1746B-2	000-030-439	Pour 100/110/115/220/230 V CA (Sortie: 24 V CC, 13 A)
Ensemble de câbles de bus CAN	M12-05BM+05BF-010	001-105-750-10	Longueur: 1 m
	M12-05BM+05BF-020	001-105-760-10	Longueur: 2 m
	M12-05BM+05BF-060	001-105-770-10	Longueur: 6 m
	M12-05BFFM-010	001-105-780-10	Longueur: 1 m
	M12-05BFFM-020	001-105-790-10	Longueur: 2 m
	M12-05BFFM-060	001-105-800-10	Longueur: 6 m
	CB-05PM+05BF-010	000-167-968-11	Longueur: 1 m
	CB-05PM+05BF-020	000-167-969-11	Longueur: 2 m
	CB-05PM+05BF-060	000-167-970-11	Longueur: 6 m
	CB-05BFFM-010	000-167-971-11	Longueur: 1 m
	CB-05BFFM-020	000-167-972-11	Longueur: 2 m
	CB-05BFFM-060	000-167-973-11	Longueur: 6 m
Ensemble de câbles MJ	MJ-A6SPF0016-005C	000-159-689-11	Pour le FAX-30
Avertisseur d'alarme externe	OP03-136	000-086-443	Avertisseur: PKB5-3A40

LISTE DES ÉQUIPEMENTS

Nom	Type	Réf.	Remarques
Ensemble de câble LAN	MOD-Z072-020+	001-167-880-10	Longueur: 2 m
	MOD-Z073-030+	000-167-171-10	Longueur: 3 m
	MOD-Z072-050+	001-167-890-10	Longueur: 5 m
	MOD-Z072-100+	001-167-900-10	Longueur: 10 m
Connecteur de bus CAN	SS-050505-FMF-TS001	000-168-603-10	Connecteur micro-T
	NC-050505-FMF-TS001	000-160-507-10	Connecteur T mini/micro
	LTWMC-05BMMT-SL8001	000-168-604-10	Résistance de borne (Micro)
	LTWMC-05BFFT-SL8001	000-168-605-10	
	LTWMN-05AMMT-SL8001	000-160-508-10	Résistance de borne (Mini)
	LTWMN-05AFFT-SL8001	000-160-509-10	
	FRU-0505-FF-IS	001-077-830-10	Borne d'extrémité de ligne
Boîtier d'adaptation	MB-1100	000-027-226	Pour les transducteurs 1 kW
Sonde	520-5PSD	000-015-204*1	
	520-5MSD	000-015-212*1	
	525-5PWD	000-027-447*1	
	520-PLD	000-023-680*1	
	525T-BSD	000-023-020*1	
	525T-PWD	000-023-019*1	
	SS60-SLTD/12	000-023-676*1	
	SS60-SLTD/20	000-023-677*1	
	525T-LTD/12	000-023-679*1	
	525T-LTD/20	000-023-678*1	
	526TID-HDD	000-023-021*1	
	50/200-1T *10M*	000-015-170*1	Nécessite MB-1100 pour la connexion (disponible séparément)
	50B-6 *10M*	000-015-042	
	50B-6B *15M*	000-015-043	
	200B-5S *10M*	000-015-029	
Triducer	525STID-MSD	000-011-783*1	
	525STID-PWD	000-011-784*1	
Câble d'extension	C332 10M	001-464-120*2	Pour l'extension de câble du transducteur.
Kit de montage coque intérieure	22S0191	001-321-930	
Kit de modification MCU-005	OP19-19	001-506-900	Pour les rééquipements.

*1 : Compatible avec les modes ACCU-FISH™, Discrimination de Fond et RezBoost™ renforcé. Tous les transducteurs répertoriés sont compatibles avec le mode RezBoost™ standard.

*2 : L'utilisation du câble d'extension peut causer les problèmes suivants :

- Capacité de détection réduite
- Informations ACCU-FISH™ erronées (longueur du poisson inférieure à la longueur réelle, moindre détection des poissons, erreur au niveau de la détection des poissons individuels).
- Données de vitesse erronées
- Pas de reconnaissance TD-ID

LISTE DES ÉQUIPEMENTS

Cette page est laissée vierge intentionnellement.

1. MONTAGE

1.1 Remarques sur le montage

Lors du choix de l'emplacement de montage, ayez à l'esprit les points suivants:

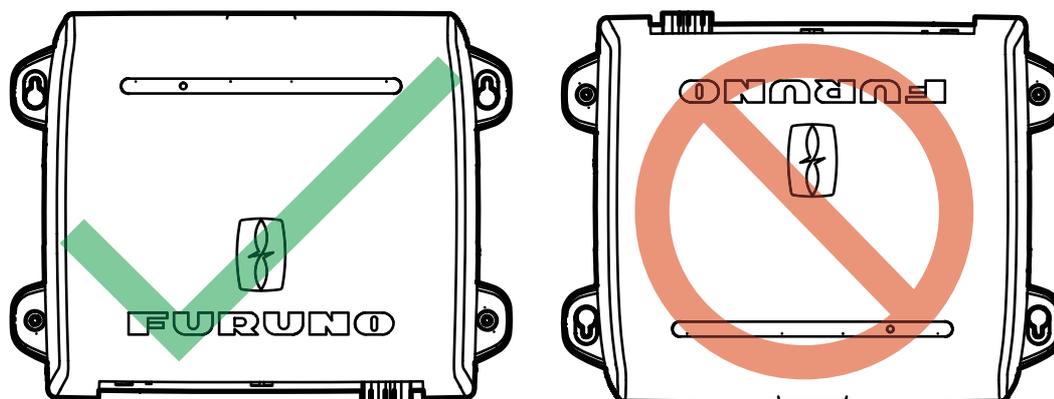
- Installez les unités en intérieur.
- Tenez les unités à l'abri de l'eau et des éclaboussures.
- La plage de température de fonctionnement de ce processeur varie de -15°C à 55°C (-27°F à 99°F). Assurez-vous que l'emplacement de montage est conforme aux exigences.
- Placez les unités à l'écart des tuyaux et des fumées d'échappement.
- Les zones de montage doivent être correctement ventilées.
- Montez les unités dans un endroit où le risque de choc et de vibration est réduit.
- Conservez les unités à distance des équipements générant des champs électromagnétiques et notamment des moteurs ou des générateurs.
- Conformément au schéma présenté à la fin de ce manuel, laissez suffisamment d'espace pour faciliter le dépannage et la maintenance. Laissez suffisamment de jeu dans les câbles pour faciliter la maintenance et l'entretien.
- Un compas magnétique placé trop près de ces unités peut subir des interférences. Respectez les distances de sécurité du compas indiquées dans les consignes de sécurité pour éviter toute interférence du compas magnétique.
- Le processeur est doté d'une antenne LAN interne et doit être installé à un endroit où le signal n'est pas interrompu ou stoppé par des obstacles.
Si vous ne pouvez pas installer le processeur dans un endroit sans obstacle, reliez le processeur un routeur LAN sans fil via un câble LAN afin d'établir une connexion ETHERNET.

1.2 Comment installer le processeur

Il est possible d'installer le processeur (MPU-004) sur une surface plane (comme un bureau) ou sur une cloison.

1.2.1 Installation sur cloison

1. En vous reportant au schéma situé au dos du présent manuel, percez quatre trous pour les vis de fixation (autotaraudeuses $\phi 5 \times 20$, fournies comme matériel d'installation).
2. Installez deux vis dans les trous supérieurs, en laissant suffisamment de filetage à découvert pour suspendre le processeur.
3. Accrochez le processeur aux deux vis montées, en veillant à ce que le processeur soit correctement orienté, avec les câbles et connecteurs orientés vers le bas.



4. Fixez sans serrer les deux vis aux deux trous du bas.
5. Fixez les quatre vis uniformément, en fixant le processeur à l'emplacement d'installation.

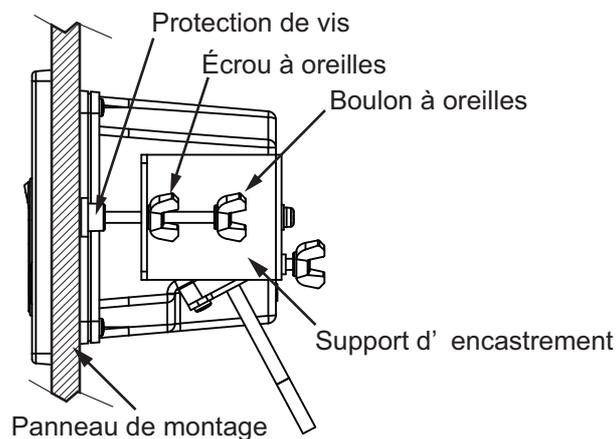
1.2.2 Installation sur une surface plane (table)

1. En vous reportant au schéma situé au dos du présent manuel, percez quatre trous pour les vis de fixation (autotaraudeuses $\phi 5 \times 20$, fournies comme matériel d'installation).
2. Installez deux vis dans les trous supérieurs, en laissant suffisamment de filetage à découvert pour installer le processeur.
3. Glissez le processeur sur les deux vis insérées.
4. Fixez sans serrer les deux vis aux deux trous du bas.
5. Fixez les quatre vis uniformément, en fixant le processeur à l'emplacement d'installation.

1.3 Comment installer le boîtier de commutation

Le boîtier de commutation (PSD-003) est conçu pour être encastré sur une surface plane, telle qu'une cloison ou une console.

1. En vous référant au schéma d'encombrement fourni, faites une découpe à l'emplacement de montage.
2. Dévissez les deux vis qui relient le support de montage encastré au PSD-003, puis retirez le support. Le support et les vis sont réutilisés.
3. Montez l'éponge d'affleurement (fournie comme matériel d'installation) à l'arrière du boîtier de commutation.
4. Insérez le boîtier de commutation dans la découpe.
Remarque: Veillez à ce que les câbles ne soient pas pincés ou écrasés.
5. Installez la plaque d'affleurement (retirée à l'étape 2) à l'arrière de l'unité, puis fixez la plaque avec deux vis.
6. Serrez les boulons à oreilles pour fixer le boîtier de commutation.
7. Serrez les écrous à oreilles pour serrer la plaque d'effleurement, fixant le boîtier de commutation.



1.4 Comment installer les sondes

Remarque: Pour les configurations utilisant le DFF-3D, voir les instructions d'installation du DFF-3D dans le manuel d'utilisation (OME-13520-xx; xx indique la version de publication).

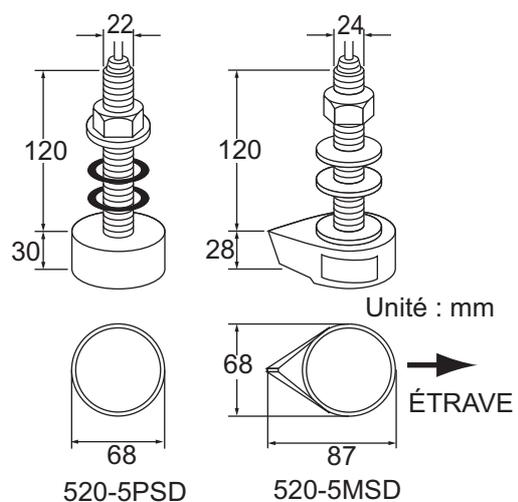
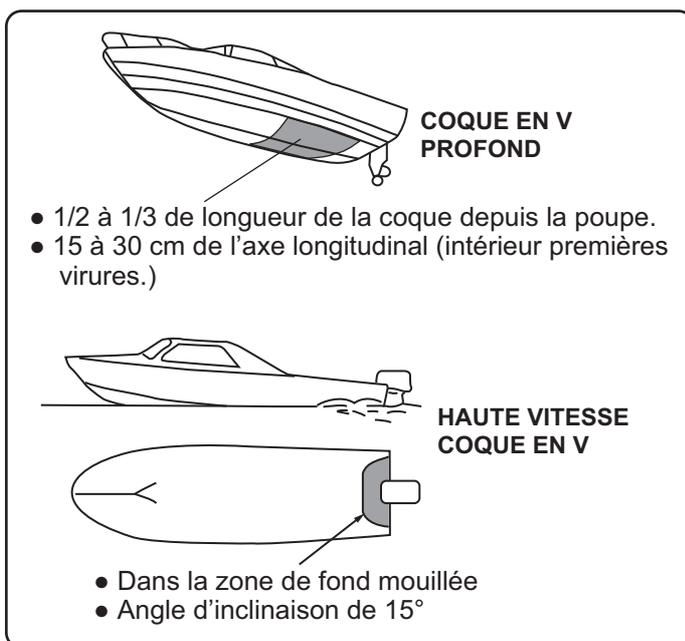
1.4.1 Comment installer une sonde à travers la coque

Emplacement de montage de la sonde

La sonde traversante offre les meilleures performances dans la mesure où elle dépasse de la coque. L'impact des bulles d'air et des perturbations à proximité du revêtement de la coque est ainsi réduit. Si votre bateau est équipé d'une quille, la sonde doit être placée à au moins 30 cm de cette dernière.

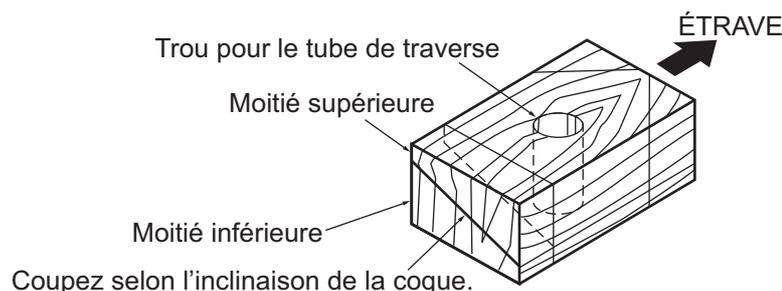
La performance de ce sondeur est directement liée à l'emplacement de montage de la sonde, notamment pour les grandes vitesses. L'installation doit être prévue à l'avance en respectant la longueur du câble de la sonde et les points suivants:

- Les bulles d'air et les perturbations provoquées par le mouvement du bateau affectent sérieusement la capacité de la sonde. Par conséquent, la sonde doit être placée dans un endroit où l'écoulement de l'eau est le plus fluide. Le bruit des hélices altère également la performance. La sonde ne doit donc pas être placée à proximité de celles-ci. Les virures sont réputées bruyantes. Ce bruit peut être évité en conservant la sonde à l'intérieur de ces dernières.
- La sonde doit toujours être immergée même en cas de roulis, de tangage ou de planing à grande vitesse.
- L'endroit le plus judicieux se situe à une distance de la poupe de 1/3 à 1/2 de la longueur de votre bateau. Pour les coques planantes, l'endroit le plus judicieux se situe généralement à l'arrière pour permettre à la sonde de toujours être dans l'eau, quelle que soit la hauteur de planing.

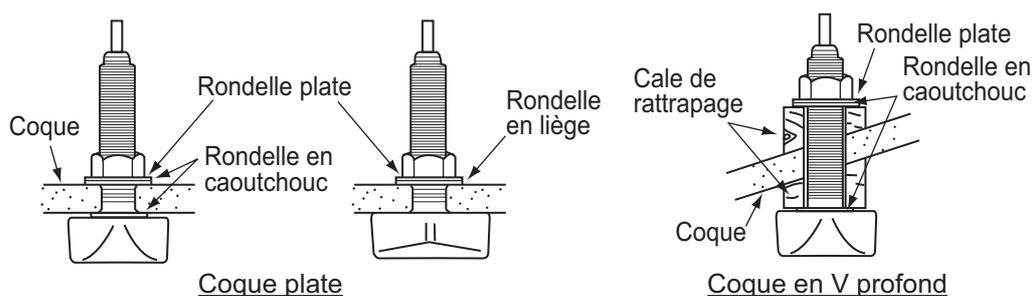


Procédure d'installation

1. Le bateau hors de l'eau, signalez l'emplacement choisi pour le montage de la sonde dans le fond de la coque.
2. Si la coque n'est pas inclinée de 15° dans n'importe quel sens, vous devez placer des cales de rattrapage en teck entre la sonde et la coque, à la fois à l'intérieur et à l'extérieur, pour maintenir la façade de la sonde parallèle à la ligne de flottaison. Préparez la cale de rattrapage comme illustré ci-après avec une surface aussi lisse que possible pour permettre la fluidité de l'écoulement de l'eau autour de la sonde. La cale de rattrapage doit être plus petite que la sonde elle-même pour permettre l'écoulement des eaux turbulentes par les côtés de la sonde plutôt que par la façade.



3. Percez un trou suffisamment large pour permettre le passage du tube de traverse fileté de la sonde dans la coque en vous assurant de bien percer verticalement.
4. Appliquez un composant de calfatage de grande qualité sur la surface supérieure de la sonde, autour des filets du tube de traverse et à l'intérieur du trou de montage (et des cales de rattrapage, le cas échéant) pour garantir l'étanchéité de l'installation.
5. Placez la sonde et les cales de rattrapage et serrez l'écrou de serrage. Vérifiez que la sonde est correctement placée et que sa façade active est parallèle à la surface de l'eau.



Remarque: N'appliquez pas un effort trop important sur le tube de traverse et l'écrou de serrage par un serrage excessif dans la mesure où le bois gonflera une fois le bateau dans l'eau. Il est conseillé de serrer légèrement l'écrou lors de l'installation et de le resserrer plusieurs jours après la mise à l'eau du bateau.

Préparation de la sonde

Avant la mise à l'eau de votre bateau, nettoyez entièrement la façade de la sonde avec un détergent liquide. Vous réduirez ainsi le temps nécessaire à la sonde pour obtenir un bon contact avec l'eau. Dans le cas contraire, le temps nécessaire à une "saturation" complète sera plus important et la performance réduite.

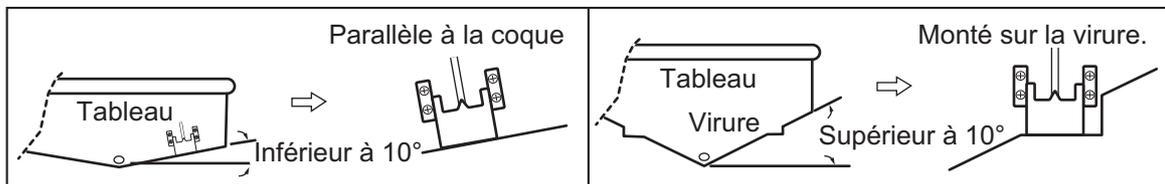
NE PAS peindre la sonde. Ses performances en seraient affectées.

1. MONTAGE

1.4.2 Comment installer une sonde dans le tableau

La sonde en option montée sur tableau est très souvent utilisée, généralement sur les semi hors-bord ou les hors-bord relativement petits. N'utilisez pas cette méthode sur un bateau à moteur intérieur dans la mesure où l'hélice située en avant de la sonde génère des turbulences.

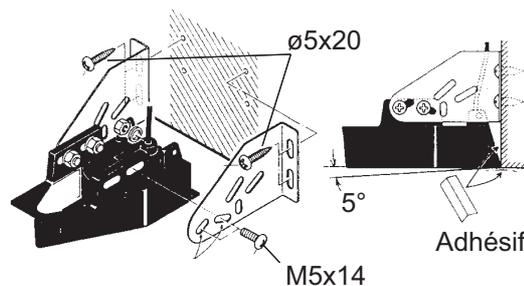
NE serrez PAS trop les vis, afin d'éviter l'endommagement de la sonde.



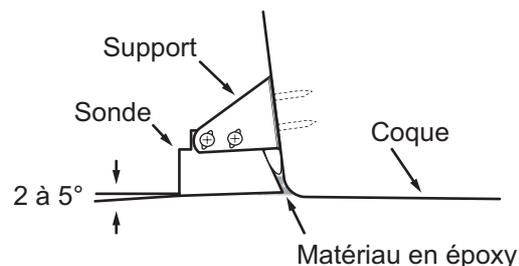
Procédure d'installation

Il est recommandé d'effectuer le montage à au moins 50 cm du moteur et à un endroit où l'écoulement de l'eau est fluide.

1. Percez quatre trous pour les vis autotaraudeuses (5 × 20) dans l'emplacement de montage.
2. Recouvrez la partie filetée des vis taraudeuses (5 x 14) de la sonde avec du mastic marin pour garantir l'étanchéité. Fixez la sonde sur l'emplacement de montage à l'aide des vis autotaraudeuses.
3. Ajustez la position de la sonde pour que cette dernière soit placée face au fond. Le cas échéant, pour améliorer l'écoulement de l'eau et réduire les bulles d'air sur la façade de la sonde, inclinez celle-ci d'environ 5°C vers l'arrière. Une certaine expérience peut s'avérer nécessaire pour un réglage précis à des vitesses rapides.
4. Recouvrez l'emplacement présenté dans la figure ci-dessous avec un adhésif.



5. Remplissez l'espace situé entre le côté de la sonde et le tableau avec un matériau en époxy pour supprimer tout air.



6. Lorsque l'époxy durcit, retirez l'adhésif.

1.4.3 Comment installer une sonde depuis l'intérieur de la coque

Il est également possible d'installer la sonde dans la coque sur les bateaux en FRP. Toutefois, cette méthode d'installation affecte la possibilité de détecter le fond, les poissons et les autres objets, car les impulsions ultrasons sont affaiblies lorsqu'elles passent par la coque.

Remarque: Cette méthode de montage ne doit pas être utilisée pour monter des sondes qui prennent en charge les fonctions d'affichage RezBoost™, ACCU-FISH™ et/ou discrimination du fond, car leurs performances en seraient fortement dégradées.

Outillage nécessaire

Les outils suivants sont requis:

- Papier abrasif (n°C 100)
- Mastic d'étanchéité marin
- Sac en plastique rempli d'eau

Remarques sur l'installation

- Procédez à l'installation lorsque l'embarcation est amarrée à un quai, etc. La profondeur de l'eau doit être comprise entre 6,5 et 32 pieds (2 à 10 mètres).
- Arrêtez le moteur.
- Ne mettez pas sous tension l'appareil lorsque la sonde est à l'air libre, afin d'éviter qu'elle ne s'endommage.
- N'utilisez pas cette méthode sur une coque à deux couches.
- Avant de fixer la sonde à la coque, vérifiez que le site est approprié, en suivant les étapes 1 à 3 de la procédure d'installation ci-dessous.

Procédure d'installation

L'atténuation des impulsions ultrasonores varie en fonction de l'épaisseur de la coque. Choisissez un emplacement où l'atténuation est la plus faible.

1. Sélectionnez 2 ou 3 emplacements en prenant en compte les quatre points mentionnés ci-dessous.
 - Montez la sonde à une distance de la poupe située entre 1/2 et 1/3 de la longueur de votre bateau.
 - L'emplacement de montage doit être situé entre 15 et 50 cm de l'axe longitudinal de la coque.
 - Ne placez pas la sonde sur des lisses ou membrures situées sous la coque.
 - Évitez les endroits où l'angle d'inclinaison de la coque est supérieur à 15°C, afin de minimiser l'effet du roulis.
2. Déterminez le site le plus approprié parmi les emplacements sélectionnés.
 - 1) Connectez les câbles d'alimentation et de la sonde à l'écran.
 - 2) Mettez la sonde dans un sac plastique rempli d'eau. Appuyez la sonde contre le site choisi.
 - 3) Appuyez sur  (interrupteur de mise sous/hors tension) pour mettre l'appareil sous tension.
 - 4) À la fin de la procédure de démarrage (env. 90 secondes), le dernier écran utilisé apparaît. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage. Voir section 3.3 pour savoir comment utiliser le menu.
 - 5) Faites défiler le menu pour afficher [Sondeur] dans le menu, puis appuyez sur [Sondeur].

1. MONTAGE

- 6) Faites défiler le menu [Sondeur] pour afficher le menu [CONFIGURATEUR INITIALE SONDEUR].
 - 7) Appuyez sur [Source Sondeur].
 - 8) Confirmez le sondeur disponible à partir de la liste des sondeurs disponibles, puis appuyez sur le sondeur approprié. Pour les besoins de cet exemple, le réglage par défaut [TZT2BB] (sondeur interne) est sélectionné comme source.
 - 9) Appuyez sur l'icône [<] pour revenir au menu [Sondeur]
 - 10) Faites défiler le menu [Sondeur] pour afficher le menu [CONFIGURATEUR INITIALE SONDEUR].
 - 11) Appuyez sur [Configuration sonde] → [Type configuration sonde].
 - 12) Appuyez sur [Modèle], puis sur l'icône [<] pour revenir au menu [Configuration sonde].
 - 13) Appuyez sur [Numéro de modèle], faites défiler le menu pour afficher votre modèle de sonde, puis appuyez sur le numéro de modèle de la sonde.
 - 14) Appuyez deux fois sur l'icône [<] pour revenir au menu [Sonde], puis faites défiler le menu pour afficher le menu [CONFIGURATION INITIALE SONDEUR].
 - 15) Dans l'élément de menu [Puissance de transmission], réglez la puissance de transmission à un niveau de [2].
 - 16) Faites défiler le menu pour afficher [Transmission sondeur], puis appuyez sur [Transmission sondeur]. Vérifiez si l'écho de fond apparaît sur le côté droit de l'écran, dans la zone d'affichage.
Si aucun écho de fond n'apparaît, répétez la procédure jusqu'à la découverte d'un emplacement convenable.
 - 17) Lorsqu'un emplacement de montage approprié est trouvé, éteignez l'appareil.
3. Retirez la sonde du sac en plastique et essuyez l'avant de la sonde avec un chiffon pour éliminer l'eau et tout corps étranger. Poncez légèrement la face de la sonde avec du papier abrasif n°C 100. Frottez également l'intérieur de la coque avec du papier abrasif à l'endroit où la sonde doit être montée.
 4. Retirez la poussière de la façade de la sonde.
 5. Séchez la face de la sonde et la coque. Recouvrez la façade de la sonde et l'emplacement de montage avec le mastic marin. Parce que le durcissement commence dans un délai d'environ 15 à 20 minutes, exécutez cette opération sans délai.
 6. Fixez la sonde à la coque. Appuyez fermement la sonde contre la coque et basculez-la légèrement d'avant en arrière pour supprimer l'air présent dans le mastic marin.
 7. Posez la sonde sur un morceau de bois pour la maintenir immobile lors du séchage du mastic. Il faut 24 à 72 heures pour qu'il durcisse complètement.
 8. Mettez sous tension et modifiez le réglage du menu comme indiqué ci-dessous. Voir section 3.3 pour savoir comment utiliser le menu.
 - 1) Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
 - 2) Faites défiler le menu pour afficher [Sondeur] dans le menu, puis appuyez sur [Sondeur].
 - 3) Faites défiler le menu [Sondeur] pour afficher le menu [CONFIGURATEUR INITIALE SONDEUR].
 - 4) Dans l'élément de menu [Puissance de transmission], réglez la puissance de transmission à un niveau de [10].

- 5) Ajustez les paramètres Niveau de fond et Décalage de gain comme indiqué dans le tableau ci-dessous.

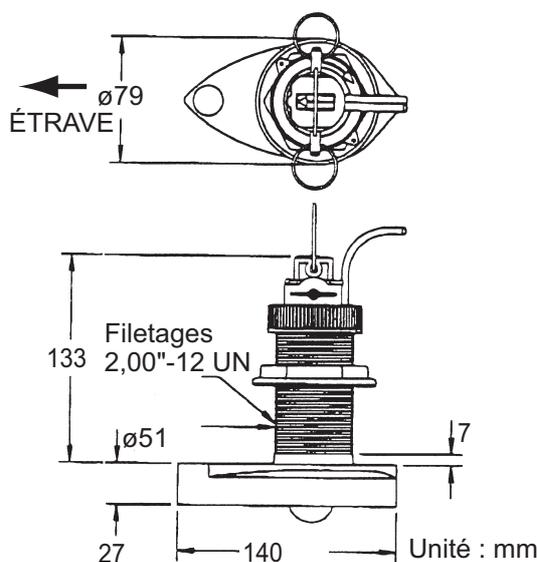
Élément de menu	Réglage
Bottom Level HF	-40
Bottom Level LF	-40
Offset Gain HF	20
Offset Gain LF	20

1.4.4 Comment installer un triductor

NE serrez PAS trop les vis, afin d'éviter l'endommagement de la sonde.

525STID-MSD

Le triductor 525STID-MSD en option est conçu pour un montage traversant.



525STID-PWD

Le triductor 525STID-PWD en option monté sur tableau peut être installé selon la méthode traversante ou à l'intérieur de la coque.

Test préliminaire pour la vitesse et la température

Connectez le capteur à l'instrument et faites tourner la roue à aubes. Contrôlez l'affichage de la vitesse et la température de l'air. Si aucune valeur n'apparaît, retournez le capteur chez votre revendeur.

Outils et matériaux requis

- Ciseaux
- Lunettes de sécurité
- Perceuse électrique
- Foret:
- Ruban-cache
- Masque anti-poussière
- Tournevis

Pour trous du support: 4 mm, n°C 23 ou 9/64"

Pour la coque en fibre de verre: foret conique (de préférence), 6 mm ou 1/4"

Pour le trou du tableau: 9 mm ou 3/4" (facultatif)

Pour les trous du collier de câble: 3 mm ou 1/8"

- Règle platet
- Crayon
- Peinture anti-dépôt à l'eau (obligatoire en eau salée)
- Mastic d'étanchéité marin
- Attaches de câbles

1. MONTAGE

Emplacement de montage

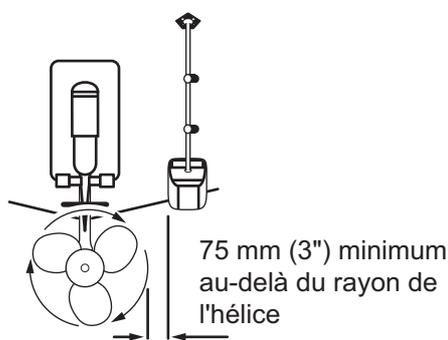
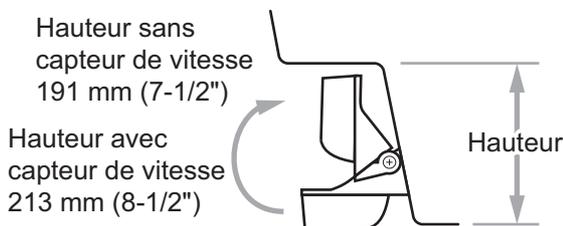
Pour obtenir la meilleure performance, le capteur doit être immergé dans une eau sans air et sans turbulence. Placez le capteur à proximité de l'axe longitudinal de votre bateau. Sur les coques plus lentes et plus lourdes, vous pouvez le placer plus loin de l'axe. Laissez un espace suffisant au-dessus du support pour qu'il puisse être enlevé et tournez le capteur vers le haut.

Remarque 1: Ne montez pas le capteur dans une zone de turbulences ou de formation de bulles: près d'une prise d'eau ou d'ouvertures d'éjection, derrière des virures, des lisses, des raccords ou des irrégularités de la coque, ou derrière une érosion de peinture (génération de turbulences).

Remarque 2: Évitez de placer le capteur à un emplacement de soutien du bateau lors du remorquage, de la mise à l'eau, du virage et de la mise en cale sèche.

Remarque 3: Pour les bateaux à un seul moteur, montez côté tribord à au moins 75 mm (3") du rayon de l'hélice, comme indiqué sur la figure de droite.

Remarque 4: Pour les bateaux à deux moteurs, montez-le entre les moteurs.



Comment installer le support

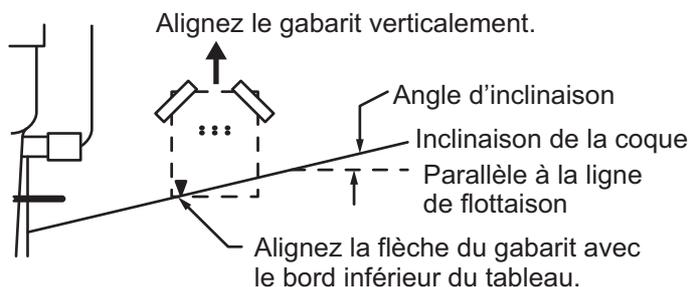
1. Découpez le gabarit d'installation (fourni avec la sonde) le long des pointillés.
2. À l'endroit choisi, placez le gabarit de sorte que la flèche en bas soit alignée sur le bord inférieur du tableau. Vérifiez que le gabarit est parallèle à la ligne de flottaison, fixez-le avec du ruban adhésif.

Avertissement: Portez toujours des lunettes de sécurité et un masque anti-poussière.

3. À l'aide d'un foret de 4 mm, n°C 23 ou 9/64", percez trois trous de 22 mm (7/8") de profondeur aux endroits indiqués.

Pour éviter de percer trop en profondeur, enveloppez le foret de ruban-cache sur 22 mm (7/8") à partir de la pointe.

Coque en fibre de verre: Réduisez les fissures en surface en chanfreinant l'enduit gélifié. Si vous ne disposez pas de foret conique ni de fraise angulaire, commencez à percer avec un foret de 6 mm ou 1/4" sur une profondeur de 1 mm (1/16").



4. Si vous connaissez l'angle de tableau, le support est conçu pour un angle de tableau standard de 13°.
 - Angle de 11° à 18°: Aucune cale de réglage n'est requise. Passez à l'étape 3 de la section "Ajustements".
 - Autres angles: Une cale de réglage est requise. Passez à l'étape 2 de la section "Ajustements".

Si vous ne connaissez pas l'angle de tableau, fixez provisoirement le support et le capteur au tableau pour déterminer si la cale en plastique est nécessaire.

5. Avec trois vis taraudeuses n°C 10 x 1-1/4", vissez provisoirement le support à la coque. NE serrez PAS complètement les vis à ce stade. Suivez les étapes 1 à 4 de la section "Comment fixer le capteur au support", avant de passer à "Ajustements".

Ajustements

1. À l'aide d'une règle droite, ajustez la partie inférieure du capteur par rapport à la partie inférieure de la coque. La poupe du capteur doit être située entre 1 et 3 mm (1/16-1/8") sous la proue du capteur ou parallèle au fond de la coque.

Remarque: La proue du capteur ne doit pas être plus basse que la poupe du capteur pour éviter toute aération.

2. Pour ajuster l'angle du capteur par rapport à la coque, utilisez la cale en plastique conique fournie. Si le support a été fixé provisoirement au tableau, retirez-le. Placez la cale à l'arrière du support.

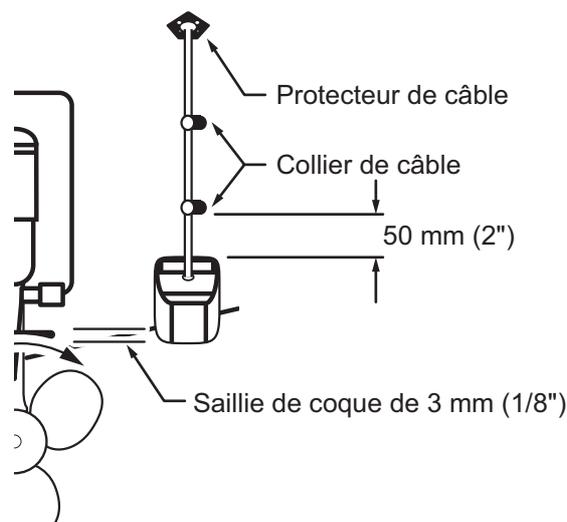
Angle du tableau de 2-10° (tableau à palier ou bateaux à tuyère): Placez la cale avec l'extrémité conique vers le bas.

Angle du tableau de 19-22° (petits bateaux en aluminium et en fibre de verre): Placez la cale avec l'extrémité conique vers le haut.

3. Si le support a été fixé provisoirement au tableau, retirez-le. Appliquez du mastic d'étanchéité marin sur les filets des trois vis autotaraudeuses n°C 10 x 1-1/4" pour éviter l'infiltration d'eau dans le tableau. Vissez le support à la coque. Ne serrez pas complètement les vis à ce stade.
4. Répétez l'étape 1 pour vérifier que l'angle du capteur est correct.

Remarque: Ne placez pas le capteur dans l'eau à une profondeur supérieure à ce qui est nécessaire, pour éviter d'augmenter la traînée, les projections et les bruits de l'eau qui réduisent la vitesse du bateau.

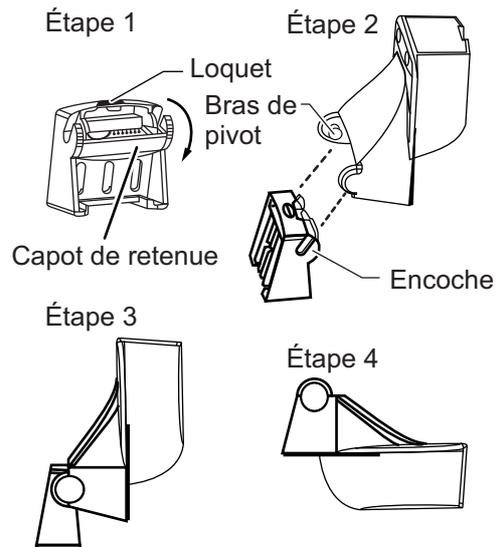
5. En utilisant l'espace de réglage vertical situé sur les logements du support, faites glisser le capteur vers le haut ou le bas pour obtenir une saillie de 3 mm (1/8"). Serrez les vis.



1. MONTAGE

Comment fixer le capteur au support

1. Si le capot de retenue situé près de la partie supérieure du support est fermé, ouvrez-le en abaissant le loquet et en tournant le capot vers le bas.
2. Insérez les bras de pivot dans les logements près de la partie supérieure du support.
3. Maintenez la pression jusqu'à ce que les bras se mettent en place.
4. Tournez le capteur vers le bas jusqu'à ce que la partie inférieure s'insère dans le support.
5. Fermez le capot de retenue pour éviter tout détachement accidentel du capteur en cours de navigation.



Acheminement des câbles

Acheminez le câble du capteur sur le tableau, par un nable, ou par un nouveau trou percé dans le tableau au-dessus de la ligne de flottaison.

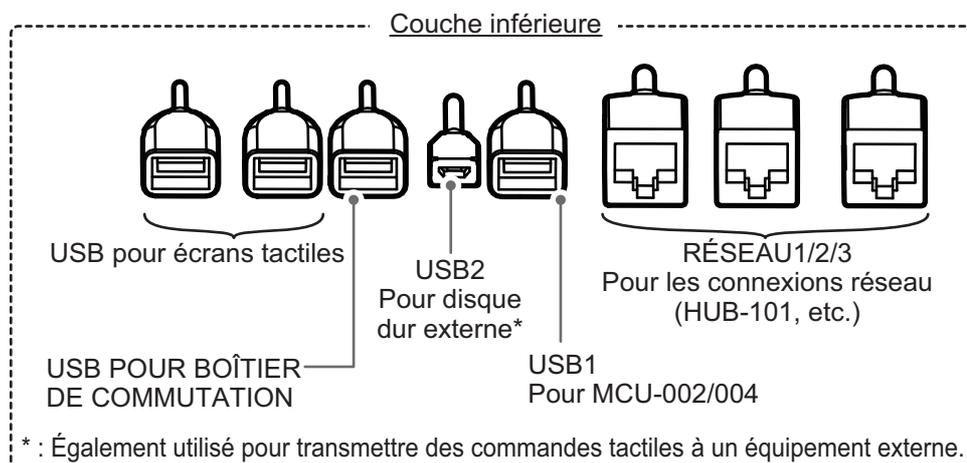
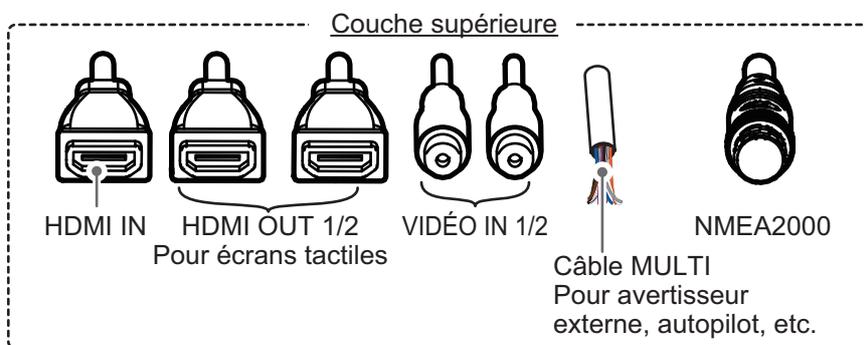
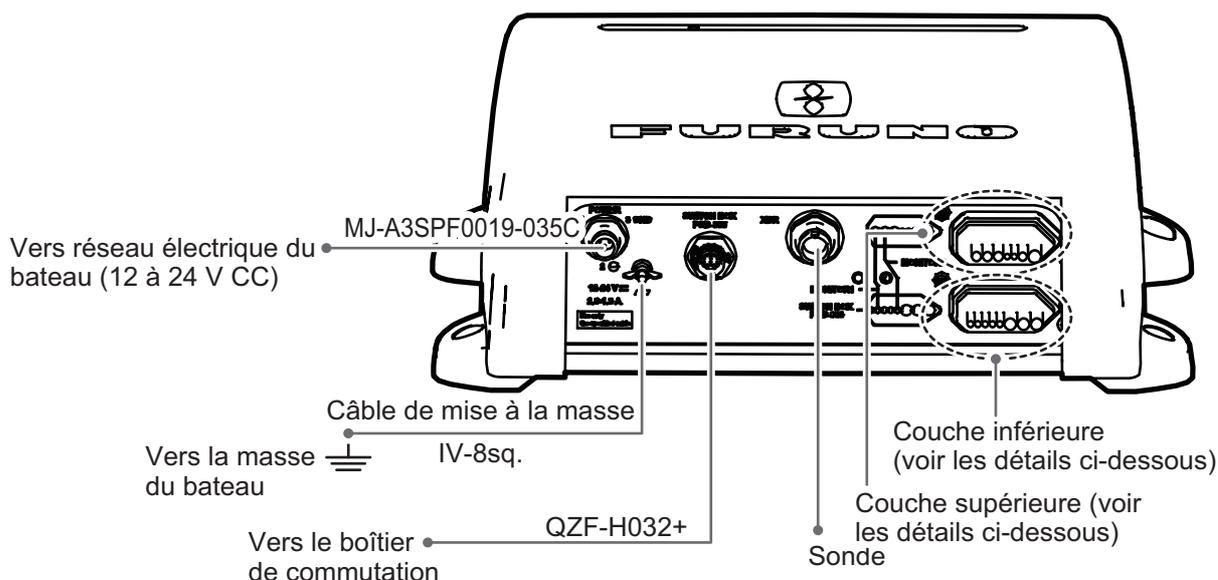
Ne coupez jamais le câble et ne retirez jamais le connecteur; la garantie serait annulée. Portez toujours des lunettes de sécurité et un masque anti-poussière.

1. Si vous devez percer un trou, choisissez un endroit situé bien au-dessus de la ligne de flottaison. Vérifiez l'absence d'obstacles tels que volets de réglage, pompes ou branchements à l'intérieur de la coque. Marquez l'emplacement au crayon. Percez un trou dans le tableau à l'aide d'un foret 19 mm ou 3/4" (adapté au connecteur).
2. Acheminez le câble au-dessus ou à travers le tableau.
3. Sur l'extérieur de la coque, fixez le câble au tableau à l'aide des colliers de câble. Placez un collier de câble à 50 mm (2") au-dessus du support et marquez le trou de montage au crayon.
4. Placez le second collier de câble à mi-distance entre le premier collier et le trou du câble. Marquez cet emplacement au crayon.
5. Si vous avez percé un trou dans le tableau, ouvrez le logement approprié dans le couvercle de câble du tableau. Placez le couvercle sur le câble à l'endroit où il traverse la coque. Marquez les deux trous de montage.
6. Pour chacun des emplacements signalés, utilisez un foret de 3 mm ou 1/8" pour percer un trou de 10 mm (3/8") de profondeur. Pour éviter de percer trop en profondeur, enveloppez le foret de ruban-cache sur 10 mm (3/8") à partir de la pointe.
7. Appliquez un mastic d'étanchéité marin sur les filets de la vis taraudeuse n°C 6 x 1/2" pour éviter l'infiltration d'eau dans le tableau. Si vous avez percé un trou dans le tableau, appliquez un mastic d'étanchéité marin dans l'espace autour du câble à l'endroit où il traverse le tableau.
8. Placez les deux colliers de câble et serrez-les. Le cas échéant, poussez le capuchon de câble sur le câble et vissez-le.
9. Acheminez le câble jusqu'à l'écran en veillant à ne pas déchirer sa gaine lors de son passage à travers la ou les cloison(s) et autres parties du bateau. Pour réduire les interférences électriques, séparez le câble du capteur des autres branchements électriques et évitez de l'approcher des sources de "bruit". Enroulez tout excédent de câble et maintenez-le en place avec des attaches de câble pour empêcher tout dommage.

2. CÂBLAGE

2.1 Aperçu des connexions de l'interface

La figure ci-dessous montre les connexions disponibles sur le processeur. Pour plus d'informations sur les connexions, reportez-vous au diagramme d'interconnexion à la fin de ce manuel.



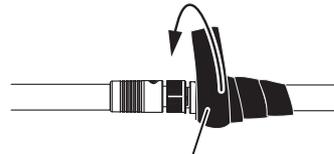
2.2 Comment protéger les connexions de l'interface

Tous les connecteurs de câble qui ne se trouvent pas à l'intérieur de l'équipement, qu'ils soient exposés ou non aux intempéries, doivent être étanches et sécurisés après avoir effectué la connexion. En sécurisant et en imperméabilisant les connexions, il est possible de maintenir l'indice de protection IPx2. Les déconnexions/ raccords desserrés sont également évités.

Pour imperméabiliser et sécuriser chaque connexion, reportez-vous aux procédures décrites ci-dessous.

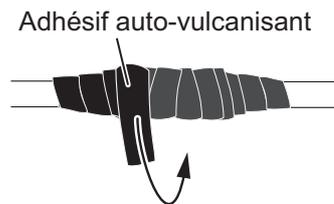
Pour les connexions terminées

- 1) Enroulez la connexion, en la recouvrant d'environ 30 mm de chaque côté, avec du ruban auto-vulcanisant.



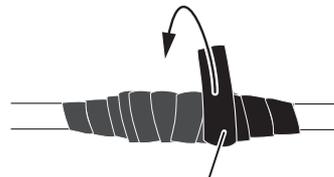
Adhésif auto-vulcanisant

- 2) Entourez-la d'une seconde couche d'adhésif auto-vulcanisant dans l'autre sens.



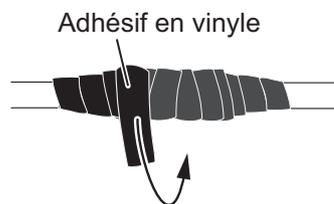
Adhésif auto-vulcanisant

- 3) Entourez l'adhésif auto-vulcanisant d'un adhésif en vinyle. Le ruban de vinyle doit couvrir environ 50 mm de part et d'autre de la connexion.



Adhésif en vinyle

- 4) Entourez-la d'une seconde couche d'adhésif en vinyle dans l'autre sens.



Adhésif en vinyle

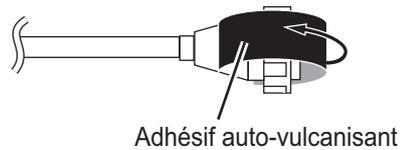
- 5) Reliez les extrémités des adhésifs aux attaches de câble pour éviter que l'adhésif ne se décolle.



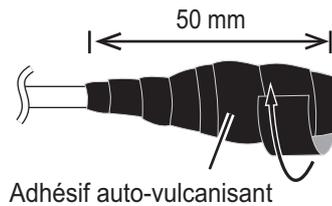
Attaches de câbles

Pour les câbles non utilisés

- 1) Recouvrez l'extrémité libre du câble d'adhésif auto-vulcanisant.



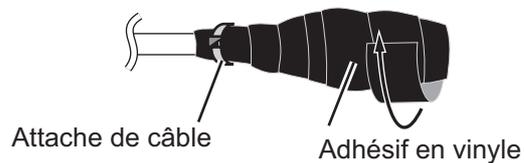
- 2) Entourez le connecteur d'une couche d'adhésif vulcanisant couvrant environ 50 mm du câble connecté.
Remarque : Confirmez que le connecteur est recouvert.



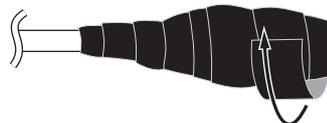
- 3) Entourez l'adhésif auto-vulcanisant d'un adhésif en vinyle sur le connecteur.



- 4) Entourez le connecteur d'une couche d'adhésif en vinyle.



- 5) Reliez l'extrémité de l'adhésif à l'attache de câble pour éviter que cet adhésif ne se décolle.



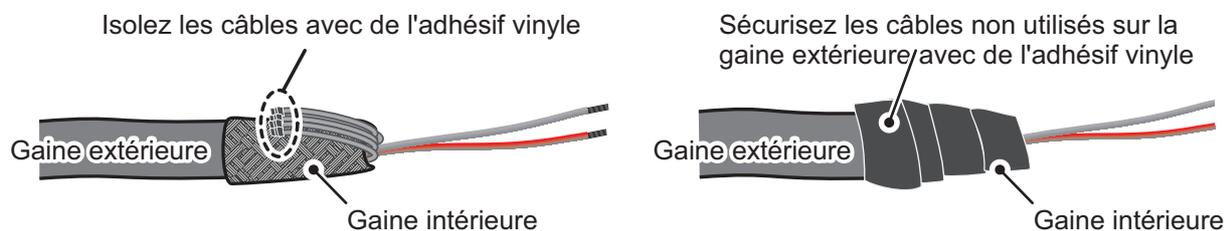
2.3 Câble MULTI

Le câble MULTI est utilisé pour le raccordement à l'interrupteur d'alimentation, à l'interrupteur par fermeture de contact, à l'avertisseur externe. Le câble a 11 fils, connectez ces fils en vous référant au tableau ci-dessous.

Couleur de fil	Connecter à...
Blanc	NMEA - TD_A
Bleu	NMEA - TD_B
Gris	Avertisseur externe, ON/OFF
Rouge	Alimentation de l'avertisseur externe (12 V)
Orange	Interrupteur par fermeture de contact (MOB, etc.)
Noir	Terre interrupteur par fermeture de contact
Mauve	Interrupteur d'alimentation
Marron	DC_N
Blanc/Rouge	Non utilisé
Blanc/Noir	
Noir (Blindage tressé)	Masse du bateau

2.3.1 Comment isoler et sécuriser les câbles non utilisés

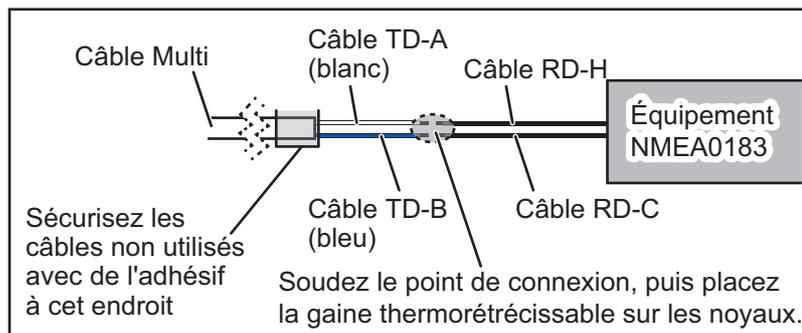
1. Coupez les gaines intérieures et extérieures dans le sens de la longueur. Veillez à ne pas couper le câble.
2. Repliez la gaine extérieure, puis rabattez la gaine intérieure, en recouvrant la gaine extérieure.
3. Isolez individuellement les câbles non utilisés à l'aide d'adhésif en vinyle, puis sécurisez les câbles non utilisés comme le montre la figure ci-dessous.



2.3.2 Configuration de la sortie de données NMEA0183

Remarque: Pour configurer la sortie de données de l'équipement NMEA0183, voir "Sortie phrase NMEA0183" de la page 2-14.

1. Coupez le connecteur à l'extrémité du câble de l'équipement NMEA0183 selon une longueur adaptée à votre installation.
2. En vous reportant à la figure ci-dessous, placez les gaines thermorétractibles sur les câbles, puis soudez le point de connexion.
3. Déplacez les gaines thermorétractibles sur la connexion soudée, puis chauffez les gaines.



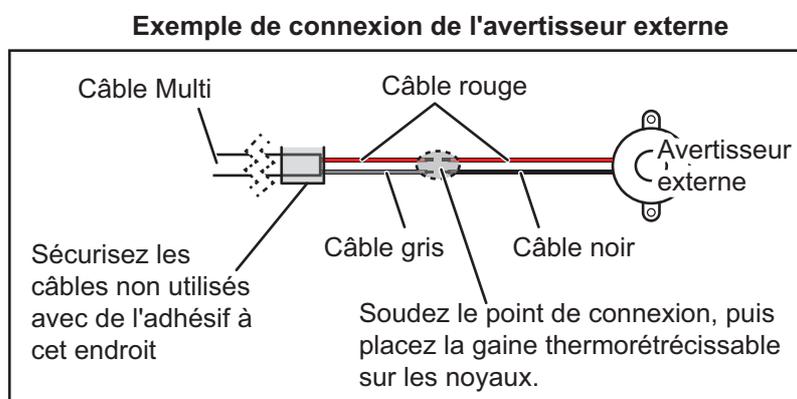
4. Isolez et sécurisez les câbles non utilisés comme indiqué dans section 2.2.
5. En vous reportant à "Menu [Installation] - [ACQUISITION DE DONNÉES]" de la page 3-8, configurez l'interface comme requis.

2.3.3 Comment connecter l'avertisseur externe

Connectez l'avertisseur externe en option (OP03-136) en suivant la procédure ci-dessous.

Remarque: L'avertisseur externe ne nécessite aucun réglage de menu.

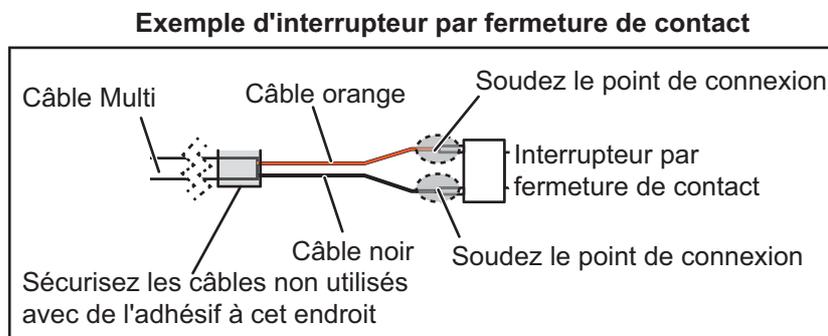
1. Coupez le connecteur XH à l'extrémité du câble de l'avertisseur externe selon une longueur adaptée à votre installation.
2. En vous reportant à la figure ci-dessous, placez les gaines thermorétractibles sur les câbles, puis soudez le point de connexion.
3. Déplacez les gaines thermorétractibles sur la connexion soudée, puis chauffez les gaines.
4. Sécurisez l'avertisseur à l'aide d'un adhésif double face (non fourni) ou de deux vis taraudeuses (3x15 ou 3x20, non fournies).
5. Sécurisez les câbles non utilisés, en vous référant à section 2.3.1.



2.3.4 Comment brancher et configurer l'interrupteur par fermeture de contact

Remarque: L'interrupteur par fermeture de contact ne nécessite aucun réglage de menu.

1. En vous référant à la figure ci-dessous, branchez, puis soudez les fils orange et noir du câble MULTI à l'interrupteur par fermeture de contact.
2. Sécurisez les câbles non utilisés, en vous référant à section 2.3.1.



3. En vous reportant à "Menu [Installation] (autres éléments de menu)" de la page 3-10, configurez l'interrupteur par fermeture de contact.

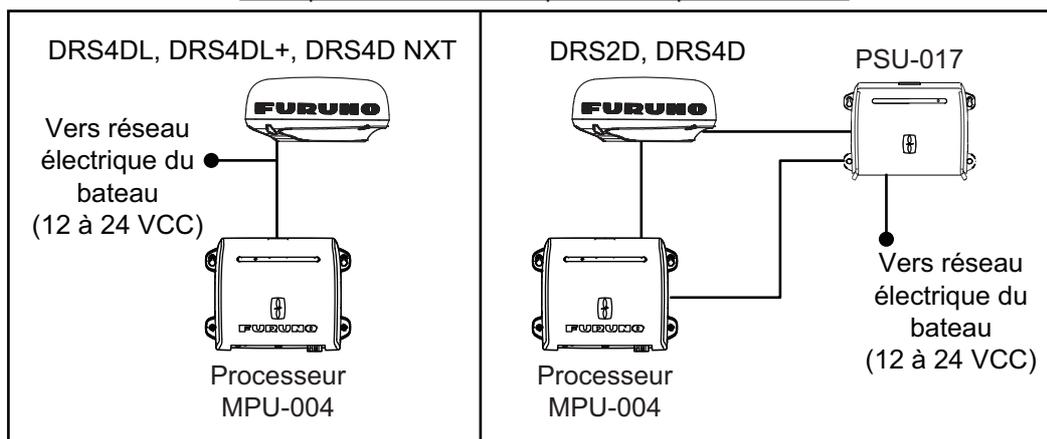
2.4 Connexions du capteur de radar DRS

En fonction de votre configuration, une alimentation séparée peut être requise pour votre capteur de radar.

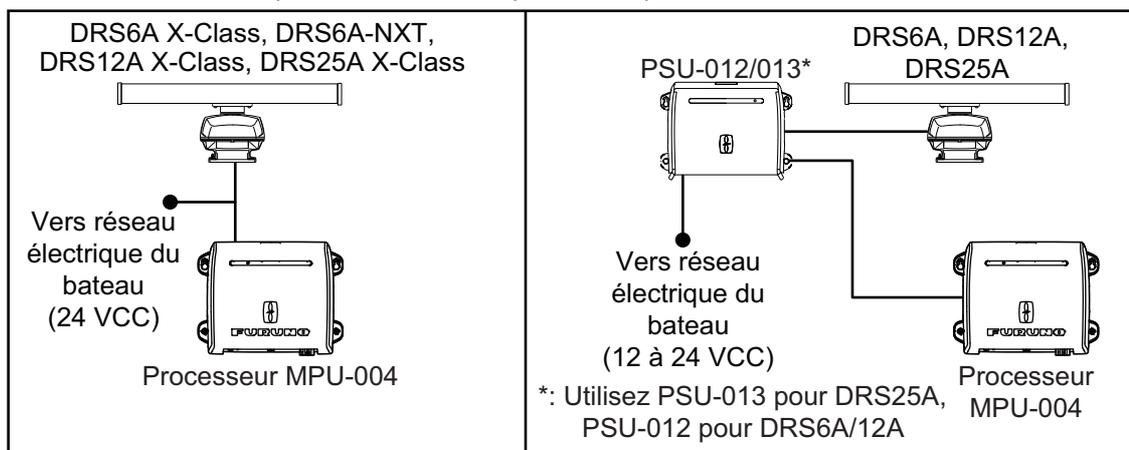
Les figures ci-dessous montrent des exemples de raccordement avec des capteurs de radar compatibles avec le TZT2BB.

Pour plus de détails concernant le raccordement et les câbles nécessaires au raccordement du capteur de radar, voir le manuel d'installation du capteur de radar.

Exemples de connexions pour les capteurs radôme



Exemples de connexions pour les capteurs à antenne ouverte



Remarque: Le hub Ethernet HUB-101 (disponible en option) est nécessaire pour les configurations comprenant DRS4DL, DRS4DL+, DRS4D NXT, DRS6A X-Class, DRS6A NXT, DRS12A X-Class ou DRS25A X-Class, et en réseau avec capteurs via LAN.

2.5 Connexions réseau

Comme l'équipement de la série NavNet précédente, le TZT2BB peut partager des images radar et de sondeur, ainsi que d'autres informations, à travers une connexion Ethernet TCP/IP. Il est possible de connecter simultanément jusqu'à quatre unités TZT2BBs. Le TZT2BB est équipé de trois connecteurs réseau (RJ45).

Les caméras IP sont des périphériques réseau directement connectés à un hub ou directement au TZT2BB. La caméra IP doit respecter les normes suivantes.

Compression vidéo	Résolution	Niveau de compression
H.264/MPEG-4	800×600	30

Il est possible de connecter jusqu'à quatre caméras IP à un réseau NavNet TZtouch2. Actuellement, seules les caméras AXIS IP qui prennent en charge la vidéo MPEG4 sont fonctionnelles dans le réseau. Pour plus de détails, reportez-vous au manuel d'utilisation des modèles AXIS.

2.6 Connexions USB

Le TZT2BB dispose de cinq connecteurs USB qui peuvent être utilisés pour les applications suivantes :

- USB pour HDMI OUT1/2 : Pour écrans tactiles HDMI.
- USB pour BOÎTIER DE COMMUTATION : Pour la connexion au PSD-003.
- USB1 : Pour le raccordement aux unités de commande MCU-002/004.
- USB2 : Pour la connexion à un disque dur externe (via un connecteur Micro-USB) ou une sortie de commande tactile vers un équipement externe.

2.7 Connexions VIDEO IN, HDMI IN/OUT

Le TZT2BB possède deux connecteurs HDMI OUT pour moniteurs tactiles, un connecteur HDMI IN et deux connecteurs VIDEO IN. Pour l'emplacement de chacun de ces connecteurs, voir la figure de la section section 2.1.

Entrée vidéo analogique

Le TZT2BB peut utiliser des entrées vidéo analogiques normales (PAL) qui se connectent directement au TZT2BB via les connecteurs VIDEO IN1/2. La vidéo analogique peut être visualisée seulement sur l'équipement où la source est connectée.

De plus, des caméras FLIR peuvent être connectées au TZT2BB. Connectez le câble de sortie vidéo de la caméra au connecteur VIDEO IN1/2 du TZT2BB.

Remarque: Un adaptateur peut être nécessaire pour la connexion à certains modèles de caméras.

Les caméras peuvent être configurées à l'aide de l'élément de menu approprié dans le menu [Caméra], accessible à partir du menu [Paramètres]. Pour plus de détails sur la configuration de la caméra, consultez le manuel d'utilisation (OME-44870-x)

Entrée vidéo numérique (HDMI)

Le TZT2BB accepte et peut afficher les configurations de signal HDMI suivantes.

Résolution	Fréquence verticale	Fréquence horizontale	Horloge de pixel
1 920×1 080	60 Hz	67,5 kHz	148,5 MHz
1 280×1 024	60 Hz	64,0 kHz	108,0 MHz
1 280×720	60 Hz	45,0 kHz	74,25 MHz
1 024×768	60 Hz	48,4 kHz	65,0 MHz

Remarque 1: Pour les configurations à deux moniteurs, un seul moniteur peut avoir une entrée HDMI dans le TZT2BB.

Remarque 2: L'entrée entrelacée n'est pas prise en charge par le TZT2BB.

Connectez le câble HDMI du moniteur externe au câble HDMI IN du TZT2BB.

L'entrée HDMI peut être configurée à l'aide de l'élément de menu approprié dans le menu [Caméra], accessible à partir du menu [Paramètres]. Pour plus de détails sur la configuration de la caméra, consultez le manuel d'utilisation (OME-44870-x)

Sortie vidéo (moniteurs externes HDMI)

Vous pouvez connecter un moniteur HDMI au TZT2BB. Si le moniteur est un moniteur tactile, vous pouvez également utiliser le TZT2BB depuis le moniteur.

Le TZT2BB est compatible avec les moniteurs grand écran qui répondent aux exigences suivantes:

Résolution	Fréquence verticale	Fréquence horizontale	Horloge de pixel
1 920×1 080	60 Hz	67,5 kHz	148,5 MHz
1 280×1 024	60 Hz	64,0 kHz	108,0 MHz
1 024×768	60 Hz	48,4 kHz	65,0 MHz

Connectez le câble HDMI IN du moniteur à la sortie HDMI OUT1 ou HDMI OUT2 du TZT2BB. Pour les écrans tactiles, connectez le câble USB du moniteur au câble USB approprié du TZT2BB (USB pour HDMI OUT1/2).

2.8 Bus CAN (Connecteur NMEA2000)

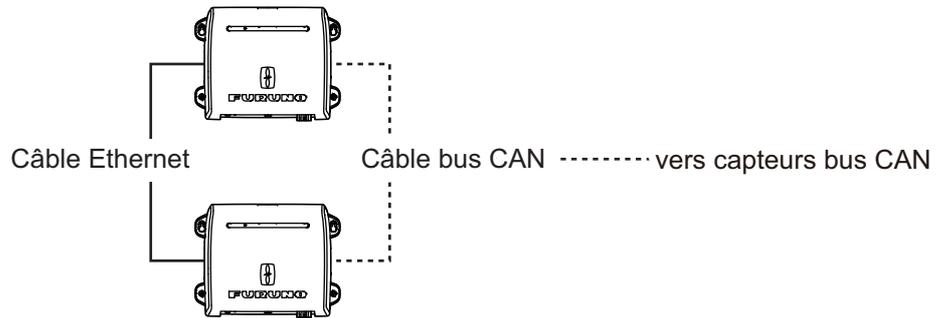
Le TZT2BB dispose d'un connecteur de bus CAN (connecteur de type micro). Toutes les unités NavNet TZtouch2 doivent être connectées à la même dorsale de bus CAN. Pour connecter le TZT2BB avec un DRS (capteur radar), utilisez «Ethernet Bridging» pour lier les données du bus CAN du DRS et celles du bus CAN du NavNet TZtouch2 (voir section 2.4).

Qu'est-ce que le bus CAN ?

Le bus CAN est un protocole de communication (conforme NMEA2000) qui partage différents signaux et données à travers un câble de dorsale unique. Il vous suffit de connecter n'importe quel appareil bus CAN au câble de dorsale pour agrandir votre réseau embarqué. Avec le bus CAN, des ID sont attribués à tous les périphériques du réseau et l'état de chaque capteur du réseau peut être détecté. Tous les périphériques du bus CAN peuvent être intégrés au réseau NMEA2000. Pour plus d'informations sur le câblage du bus CAN, consultez le «Guide de conception du réseau bus CAN FURUNO» (Type: TIE-00170) sur Tech-Net.

2.8.1 Comment connecter le TZT2BB à l'équipement bus CAN

Voici un exemple de deux unités TZT2BB, connectées via le bus CAN à des capteurs bus CAN.

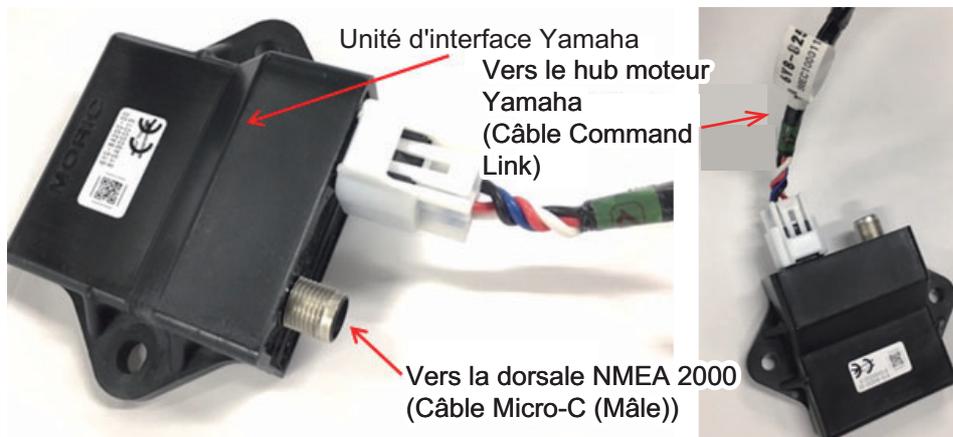


2.8.2 Comment connecter le ou les moteurs Yamaha

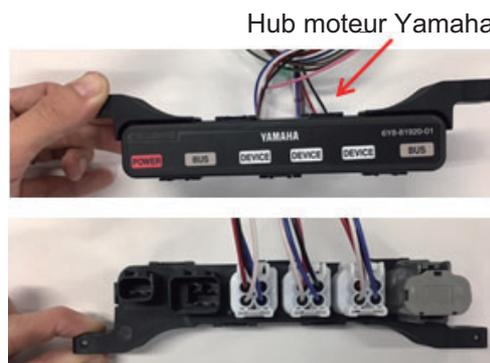
Lorsqu'il est interfacé avec un ou plusieurs moteurs hors-bord Yamaha compatibles avec Command Link®, Command Link Plus® et Helm Master®, le TZT2BB peut afficher les informations du moteur sur un affichage du statut du moteur Yamaha dédié.

Comment connecter le moteur

Le NavNet TZtouch2 se connecte au réseau moteur Yamaha via l'unité d'interface Yamaha. Organisez l'unité d'interface Yamaha par l'intermédiaire d'un représentant Yamaha local.

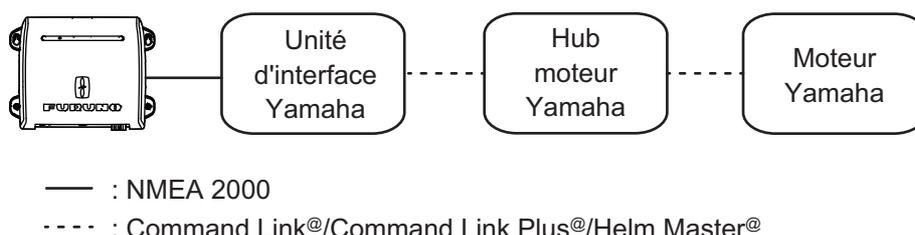


Le hub moteur Yamaha (fourni par Yamaha), qui relie le moteur et l'interface Yamaha, est également nécessaire.



Connexion au TZT2BB

Connectez l'unité d'interface Yamaha au hub moteur Yamaha.



Comment configurer l'affichage moteur

Une fois que le TZT2BB détecte le réseau moteur Yamaha, le moteur peut être configuré sur [Paramètres] → [Installation] → [RÉGLAGE MOTEUR YAMAHA]. Voir page 3-7 pour en savoir plus.

2.8.3 Entrée de données de l'équipement NMEA0183

Remarque: Pour transmettre des données NMEA0183, voir section 2.3.2.

Pour connecter un équipement NMEA0183 au TZT2BB, utilisez le réseau de bus CAN par l'intermédiaire du convertisseur de données NMEA en option IF-NMEA2K2 (ou IF-NMEA2K1). La connexion NMEA peut accepter un débit en bauds de 4 800 ou 38 400.

La saisie du cap au TZT2BB permet d'utiliser des fonctions comme Overlay Radar et Stabilisation de la route (North Up (Réf Nord), Course up (Réf. route (CU), etc.) dans les modes d'utilisation du radar. Le taux d'actualisation du cap NMEA0183 doit être de 100 ms pour qu'une fonction de radar opère correctement. Le cap NMEA0183 peut être accepté sur n'importe quel port de bus CAN à une vitesse de transmission pouvant atteindre 38 400 bp/s. En d'autres termes, les données envoyées (IF-NMEA) et reçues (TZT2BB) doivent utiliser le même débit en baud pour chaque port de données.

Remarque 1: Lorsque vous utilisez la fonction ARPA, réglez le taux de rafraîchissement de cap à 100 ms.

Remarque 2: Pour plus d'informations sur la connexion et le câblage du IF-NMEA2K2 ou du IF-NMEA2K1, reportez-vous à leurs manuels d'installation respectifs.

2.8.4 Entrée/sortie du bus CAN (NMEA2000)

PGN d'entrée

PGN	Description
059392	ISO Acknowledgment (Reconnaissance ISO)
059904	ISO Request (Requête ISO)
060928	ISO Address Claim (Réclamation d'adresse ISO)
126208	NMEA-Request Group Function (Demande de fonction de groupe NMEA)
	NMEA-Command Group Function (Fonction de groupe de commande NMEA)
	NMEA-Acknowledge Group Function (Fonction de groupe de déclaration NMEA)

2. CÂBLAGE

PGN	Description
126464	Receive/Transmit PGN's Group Function (Fonction de groupe recevoir/transférer PGN)
126992	System Time (Heure système)
126996	Product Information (Informations sur le produit)
127237	Heading/Track Control (Contrôle de cap/route)
127245	Rudder (Gouvernail)
127250	Vessel Heading (Cap du navire)
127251	Taux de giration
127257	Attitude
127258	Magnetic Variation (Variation magnétique)
127488	Engine Parameters, Rapid Update (Paramètres moteur, mise à jour rapide)
127489	Engine Parameters, Dynamic (Paramètres moteur, dynamiques)
127493	Transmission Parameters, Dynamic (Paramètres transmission, dynamiques)
127505	Fluid Level (Niveau de fluide)
128259	Speed (Vitesse)
128267	Water Depth (Profondeur d'eau)
129025	Position, Rapid Update (Position, mise à jour rapide)
129026	COG & SOG, Rapid Update (COG/SOG, mise à jour rapide)
129029	Données de position GNSS
129033	Local Time Offset (Décalage heure locale)
129038	AIS Class A Position Report (Rapport de position AIS classe A)
129039	AIS Class B Position Report (Rapport de position AIS classe B)
129040	AIS Class B Extended Position Report (Rapport de position développée AIS classe B)
129041	AIS Aids to Navigation (AtoN) Report (Rapport d'aides à la navigation AIS (AtoN))
129291	Set & Drift, Rapid Update (Sens & vitesse de la dérive, mise à jour rapide)
129538	GNSS Control Status (Statut de contrôle GNSS)
129540	GNSS Satellites in View (Satellites GNSS en vue)
129793	AIS UTC and Date Report (AIS UTC et rapport de date)
129794	AIS Class A Static and Voyage Related Data (Données statiques AIS classe A et données liées au voyage)
129798	AIS SAR Aircraft Position Report (Rapport de position avion AIS SAR)
129808	DSC Call Information (Informations d'appel DSC)
129809	AIS Class B "CS" Static Data Report, Part A (Rapport de données statiques AIS classe B CS, partie A)
129810	AIS Class B "CS" Static Data Report, Part B (Rapport de données statiques AIS classe B CS, partie B)
130306	Wind Data (Données de vent)
130310	Environmental Parameters (Paramètres environnementaux)
130311	Environmental Parameters (Paramètres environnementaux)
130312	Température
130313	Humidity (Humidité)
130314	Actual Pressure (Pression réelle)
130316	Temperature, Extended Range (Température, échelle étendue)
130577	Direction Data (Données de direction)
130578	Vessel Speed Components (Composants de vitesse du bateau)

Output PGN (PGN de sortie)

Le réglage PGN pour la sortie bus CAN (sous le menu [Installation]) est global pour le réseau. Remarquez qu'un seul NavNet TZtouch2 à la fois sortira des données bus CAN sur le réseau : c'est le NavNet TZtouch2 qui sera mis sous tension (ON) le premier. Si cet écran est éteint (OFF), un autre le remplacera pour sortir les données.

PGN	Description	Remarques	Cycle de sortie (msec)
059392	ISO Acknowledgment (Reconnaissance ISO)	Pour Certification Niveau A/B, refus des conditions de sortie	
059904	ISO Request (Requête ISO)	Pour Certification Niveau A/B, exigence de sortie	
060928	ISO Address Claim (Réclamation d'adresse ISO)	Pour Certification Niveau A/B <ul style="list-style-type: none"> • Autonomie d'adresse • Réception de conditions de sortie 	
126208	NMEA-Request Group Function (Demande de fonction de groupe NMEA)	Pour Certification Niveau A/+ α <ul style="list-style-type: none"> • Autonomie d'adresse • Réception de conditions de sortie 	
	NMEA-Command group function (Fonction de groupe de commande NMEA)	Pour Certification Niveau A/+ α Changement de paramètres d'autres équipements	
	NMEA-Acknowledge group function (Fonction de groupe de déclaration NMEA)	Pour Certification Niveau A/+ α Envoi de la confirmation pour fonction de groupe de demande NMEA et fonction de groupe de commande NMEA	
126464	PGN List-Transmit PGN's group function (Liste PGN – Fonction de groupe de transmission du PGN)	Pour Certification Niveau A/+ α Réception de conditions de sortie	
	PGN List - Received PGN's Group Function (Liste PGN – Fonction de groupe du PGN reçue)	Pour Certification Niveau A/+ α Réception de conditions de sortie	
126992	System Time (Heure système)	-	1000
126993	Heartbeat (Battement de cœur)	-	
126996	Product Information (Informations sur le produit)	Pour Certification Niveau A/B Réception de conditions de sortie	
127250	Vessel Heading (Cap du navire)	-	100
127251	Taux de giration	-	100
127257	Attitude	-	1000
127258	Magnetic Variation (Variation magnétique)	-	1000
128259	Speed (Vitesse)	-	1000
128267	Water Depth (Profondeur d'eau)	-	1000
129025	Position, Rapid Update (Position, mise à jour rapide)	-	100

2. CÂBLAGE

PGN	Description	Remarques	Cycle de sortie (msec)
129026	COG & SOG, Rapid Update (COG/SOG, mise à jour rapide)	-	250
129029	Données de position GNSS	-	1000
129033	Local Time Offset (Décalage heure locale)	-	1000
129283	XTE - Écart de route	-	1000
129284	Données de navigation	-	1000
129285	Navigation-Route/WP Information (Navigation-Route/Informations WP)	<ul style="list-style-type: none"> • Exporte lorsqu'un waypoint est défini/changé (la position du bateau est requise) • Exportation lors de la réception d'une requête ISO 	
130306	Wind Data (Données de vent)	-	100
130310	Environmental Parameters (Paramètres environnementaux)	-	500
130312	Température	-	2000
130313	Humidity (Humidité)	Exportation lors de la réception de la requête ISO	2000
130314	Actual Pressure (Pression réelle)	-	2000
130316	Temperature, Extended Range (Température, échelle étendue)	-	2000

Sortie phrase NMEA0183

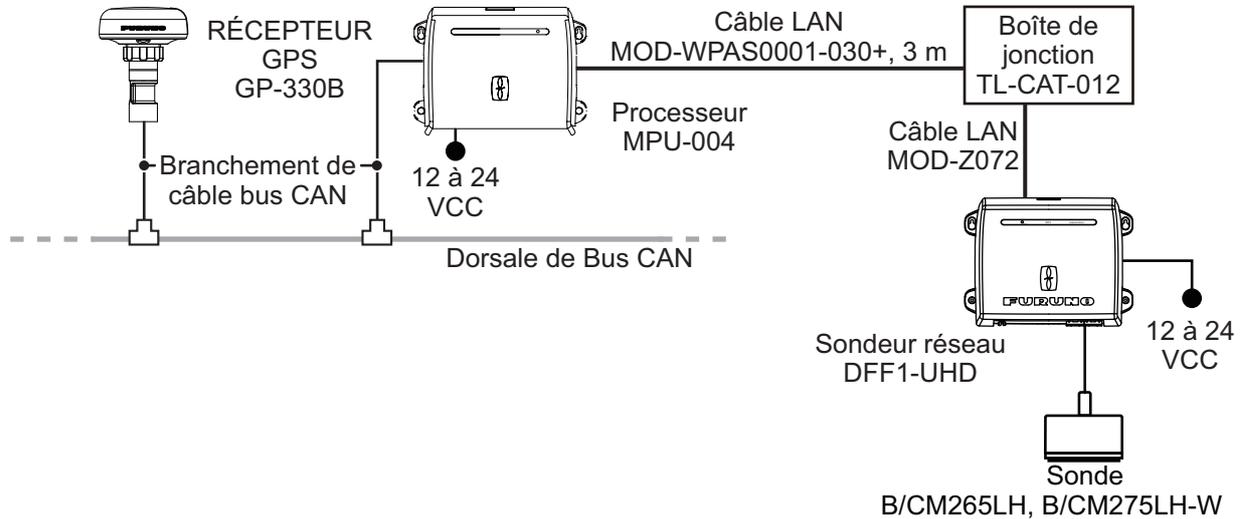
Le TZT2BB peut transmettre la phrase NMEA0183 suivante à un équipement externe du même réseau. Notez que toutes les phrases listées ici utilisent le GP talker.

Phrase	Description
AAM	Alarme d'arrivée de waypoint
APB	Données de phrase Pilote automatique B
BOD	Origine du relèvement vers destination
DBT	Profondeur sous la sonde
DPT	Profondeur
GGA	Données fixes du GPS
GLL	Position géographique, Latitude/Longitude
GNS	Données fixes du GNSS
GSA	Données satellites globales
GSV	Données satellites détaillées
RMB	Données de navigation recommandées pour le GPS
RMC	Données minimales recommandées pour le GPS
RTE	Message route
TLL	Latitude/Longitude mobiles
TTM	Tracked Target Message (Message de mobile suivi)
VTG	Trace vecteur et vitesse sur le fond (SOG)
WPL	Informations position du waypoint
XTE	Écart de route, mesuré
ZDA	Date et heure

2.9 Exemples de configurations du système

Installation de base traceur/sondeur

Le FURUNO GP-330B est raccordé au câble principal du bus CAN. Le sondeur du réseau DFF1-UHD est connecté au port LAN du TZTBB par le câble d'alimentation standard MOD-WPAS0001-030+ (3 m) et une boîte de jonction TL-CAT-012.

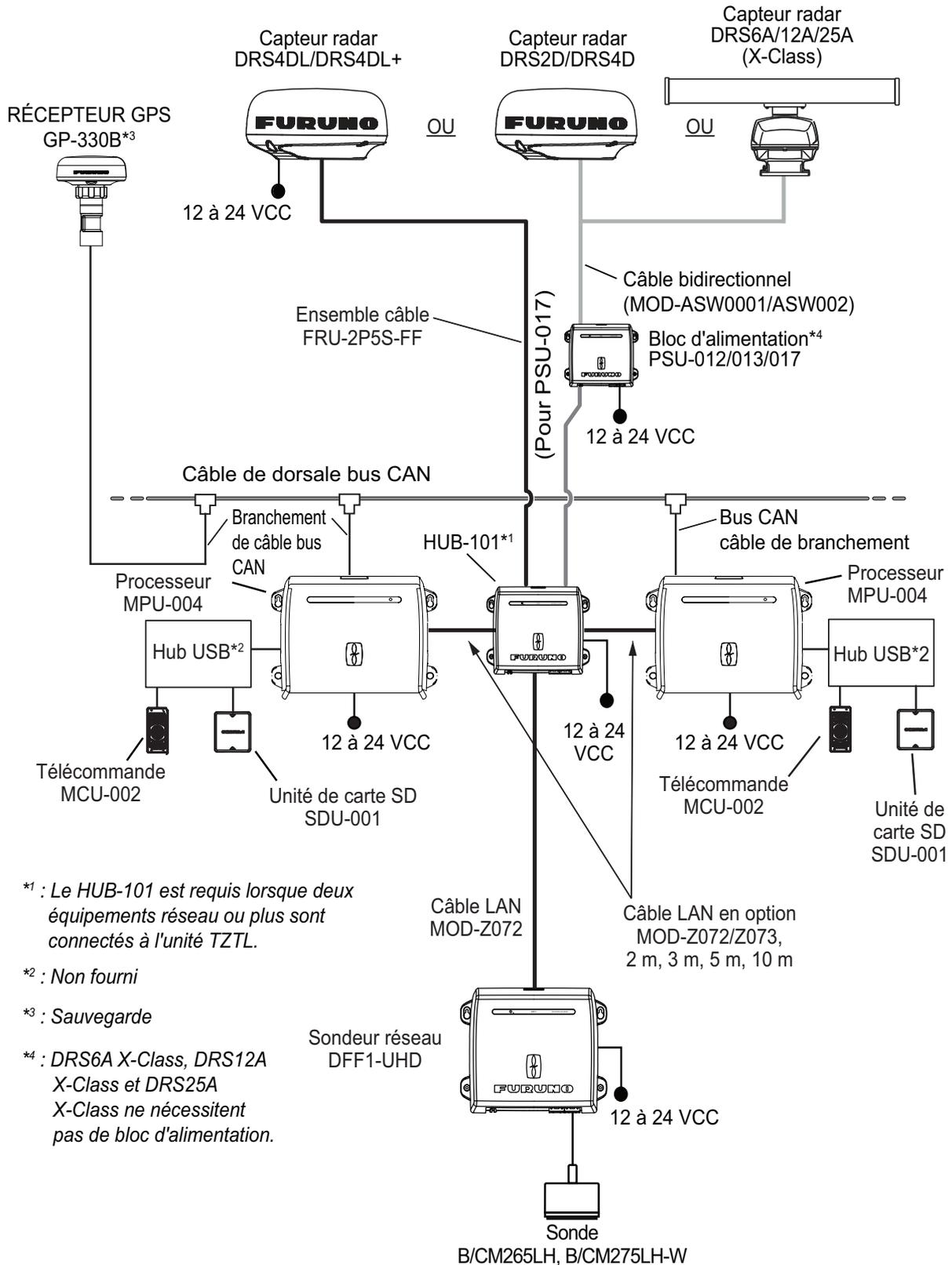


2. CÂBLAGE

Bateaux de taille moyenne/grande (GPS externe, sondeur, radar)

Cette installation est une station unique traceur/radar/sondeur. La connexion de capteurs multiples, comme la série DFF1-UHD et DRS, requiert un hub Ethernet HUB-101.

Un bloc d'alimentation PSU-012, PSU-013 ou PSU-017 peut être nécessaire, selon le modèle de radar choisi pour l'installation.

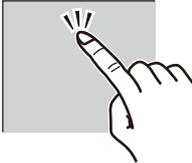
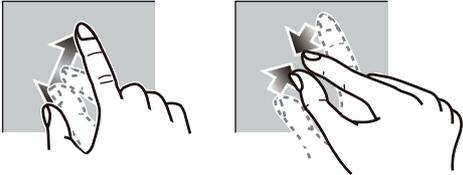


3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Ce chapitre explique comment paramétrer votre système en fonction de l'équipement connecté.

Description des commandes par effleurement

Les commandes par effleurement dépendent du type d'écran. Les opérations de base à utiliser lors de l'installation se trouvent dans le tableau suivant.

Commande à l'aide d'un doigt		Fonction
Appuyer		<ul style="list-style-type: none">• Sélectionnez une option de menu.• Sélectionnez une option de réglage parmi plusieurs.• Sélectionnez un objet.• Afficher le menu contextuel, si disponible.
Faire défiler		<ul style="list-style-type: none">• Faire défiler le menu.
Pincer	 Augmente l'échelle Réduit l'échelle	Change l'échelle du radar.

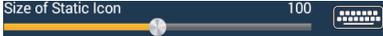
3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

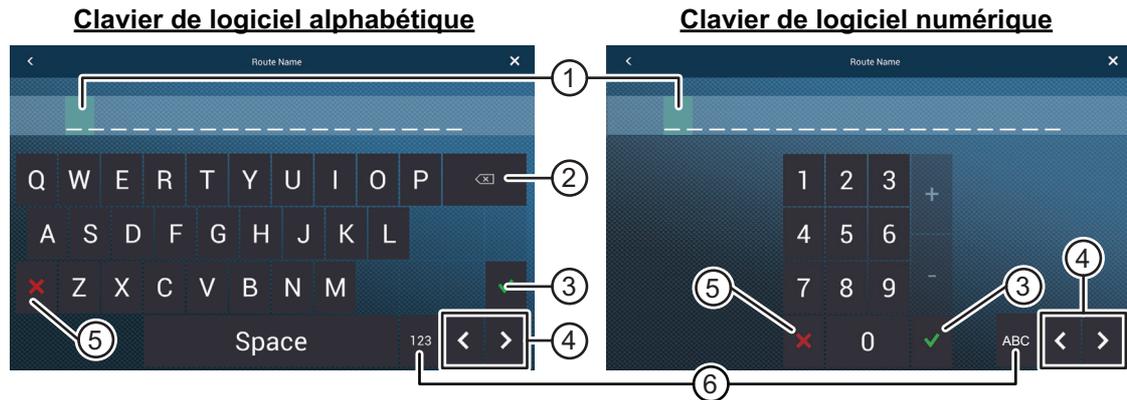
Comment utiliser les menus

La procédure suivante montre comment utiliser le système de menus.

1. Appuyez sur  (interrupteur d'alimentation) du boîtier de commutation pour mettre sous tension.
2. À la fin du processus de démarrage, le dernier écran utilisé apparaît et un message d'avertissement s'affiche. Après avoir lu le message, appuyez sur [OK].
3. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) () pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.



4. Appuyez sur [Paramètres] pour ouvrir le menu [Paramètres].
5. Faites défiler le menu pour afficher [Installation], puis appuyez sur [Installation].
6. En fonction de l'option de menu sélectionnée, les opérations suivantes sont disponibles:
 - Touches de commutation [ON] (Marche)/[OFF] (Arrêt).  Appuyez dessus pour basculer entre [ON] et [OFF]. [ON] (Marche) active la fonction, [OFF] (Arrêt) la désactive.
 - Barre de défilement et icône du clavier.  Faites glisser la barre de défilement pour ajuster le réglage. Les paramètres peuvent également être ajustés à l'aide du clavier virtuel pour la saisie directe.
 - Icône Clavier.  En vous référant à la figure de la page suivante, utilisez le clavier virtuel pour saisir des caractères alphabétiques ou numériques.
7. Appuyez sur [Fermer] (indiqué par un X) en haut à droite de l'écran pour sortir.

Utilisation du clavier virtuel

N°	Description
1	La position du curseur est mise en évidence.
2	Touche retour arrière/Supprimer. Appuyez dessus pour effacer un caractère à la fois.
3	Bouton Enter. Appuyez dessus pour saisir un caractère et appliquer les modifications.
4	Touches de curseur. Appuyez dessus pour déplacer le curseur à gauche/à droite.
5	Bouton Annuler. Annule la saisie de caractère. Aucune modification n'est appliquée.
6	Appuyez pour basculer entre les claviers alphabétique et numérique (si disponibles).

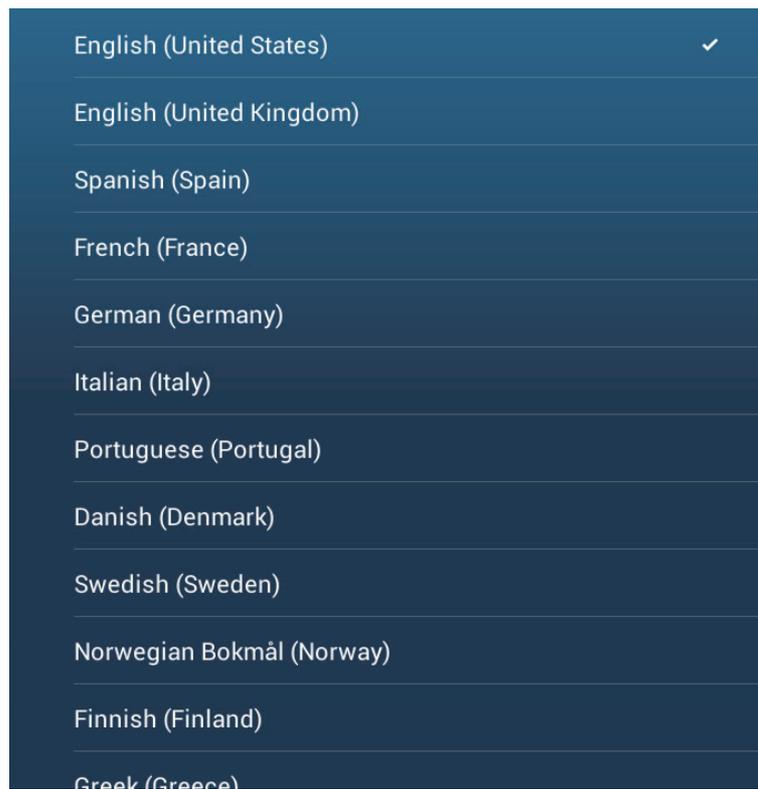
3.1 Comment régler le fuseau horaire, le format des heures et la langue

Avant de configurer votre équipement, sélectionnez le fuseau horaire, la langue et les unités à utiliser sur votre équipement comme indiqué ci-dessous.

1. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
2. Appuyez sur [Paramètres] pour afficher le menu [Paramètres].
3. Faites défiler le menu pour afficher l'option de menu [Général], puis appuyez sur [Général] dans le menu principal pour afficher le menu [Général].
4. Faites défiler le menu pour afficher l'option de menu [Décalage heure locale], puis appuyez sur [Décalage heure locale] pour afficher le clavier numérique.
5. Saisissez le décalage horaire (par intervalles de 15 minutes), puis appuyez sur [✓].
6. Faites défiler le menu pour afficher l'élément de menu [Format heure], puis appuyez sur [Format heure] pour afficher la fenêtre d'option.
7. Choisissez comment afficher l'heure, 12 ou 24 heures. [AUTO] insère automatiquement l'indication AM, PM dans l'horloge 24 heures, lorsque la langue est l'anglais.
8. Appuyez sur [<] en haut à gauche de l'écran pour revenir au menu [Général].

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

9. Faites défiler le menu pour afficher l'élément de menu [Général], puis appuyez sur [Langue] dans le menu principal pour afficher les options de langue.



10. Appuyez sur la langue appropriée. L'unité affichera un message de confirmation. Appuyez sur [OK] pour redémarrer l'unité et appliquer les nouveaux paramètres de langue. Ce processus met environ cinq minutes pour optimiser le système pour le nouveau paramètre de langue. Lorsque le processus est terminé, la couleur de l'interrupteur d'alimentation devient orange. Appuyez sur l'interrupteur d'alimentation pour démarrer le système.

3.2 Comment ajuster les unités de mesure

1. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
2. Appuyez sur [Paramètres] pour afficher le menu [Paramètres].
3. Faites défiler le menu principal pour afficher [Unités], puis appuyez sur [Unités].
4. En vous référant au tableau ci-dessous, définissez les unités à afficher sur l'écran.

Élément de menu	Description	Options
[Affichage relèvements]	Ajuster le format de l'affichage de relèvements.	[Magnétique], [Vrai]
[Référence calcul direction vent vrai]	Définir la référence pour le calcul de la vitesse/angle du vent réels.	[Ground] (Sol), [Surface]
[Format Position]	Régler le format d'affichage de la position (Latitude/Longitude).	[DDD°MM.mmmm'], [DDD°MM.mmm'], [DDD°MM.mm'], [DDD°MM'SS.ss"], [DDD.ddddd°], [Loran-C], [MGRS]
[Station Loran C et GRI]	Disponible lorsque [Format de position] est sélectionné sur [Loran-C].	Ajuster la combinaison station Loran C et GRI.
[Changer par rapport à Court/Long]	Définir la distance à laquelle passer des distances courtes aux longues.	[0,0] à [2,0] (NM)
[Distance (Long)]	Définir l'unité de mesure des longues distances.	[Nautical Mile] (Mille Nautique), [Kilometer] (Kilomètre), [Mile] (Mille)
[Distance (Courte)]	Définir l'unité de mesure des courtes distances.	[Foot] (Pied), [Meter] (Mètre), [Yard]
[Profondeur]	Définir l'unité de mesure de la profondeur.	[Foot] (Pied), [Meter] (Mètre), [Fathom] (Brasse), [Passi Braza]
[Hauteur / Longueur]	Définir l'unité de mesure de la hauteur et de la longueur.	[Foot] (Pied), [Meter] (Mètre)
[Taille des poissons]	Définir l'unité de mesure de la taille des poissons.	[Inch] (Pouce), [Centimeter] (Centimètre)
[Température]	Définir l'unité de mesure de la température.	[Fahrenheit Degree] (Degré Fahrenheit), [Celsius Degree] (Degré Celsius)
[Vitesse bateau]	Définir les unités de mesure de la vitesse du bateau.	[Knot] (Nœud), [Kilometer per Hour] (Kilomètre par heure), [Mile per Hour] (Mille par heure), [Meter per Second] (Mètre par seconde)
[Vitesse du vent]	Définir les unités de mesure de la vitesse du vent.	[Knot] (Nœud), [Kilometer per Hour] (Kilomètre par heure), [Mile per Hour] (Mille par heure), [Meter per Second] (Mètre par seconde)
[Pression atmosphérique]	Définir l'unité de mesure de la pression atmosphérique.	[HectoPascal], [Millibar], [Millimeter of Mercury] (Millimètre de mercure), [Inch of Mercury] (Pouce de mercure)
[Pression d'huile]	Définir l'unité de mesure de la pression d'huile.	[KiloPascal], [Bar], [Pound per Square Inch] (Livre par pouce carré)
[Volume]	Définir l'unité de mesure du volume du réservoir.	[Gallon] (Gallon et Gallon/heure), [Litre] (Litre & Litre/heure)
[Valeurs par défaut]	Rétablit les paramètres d'unité par défaut.	[OK], [Annuler]

3.3 Installation

Cette section explique comment paramétrer votre système en fonction des capteurs connectés.

Remarque 1: Certaines unités sont réglées sur métrique dans cette section, les plages de réglage réelles varient en fonction de l'unité de mesure définie dans le menu [Unités].

Remarque 2: Pour les configurations utilisant le DFF-3D, voir les instructions dans le manuel d'utilisation (OME-13520-xx; xx indique la version de publication).

1. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
2. Appuyez sur [Paramètres] pour afficher le menu [Paramètres].
3. Faites défiler le menu principal, puis sélectionnez [Installation] pour afficher le menu [Installation].
4. En vous référant aux tableaux sur les pages suivantes, réglez votre équipement.

Menu [Installation] - [GPS POSITION]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Longitudinal (depuis étrave)]	En vous référant à la figure à droite, saisissez la position de l'antenne GPS : étrave-poupe (longitudinale) et bâbord-tribord (transversale) à partir du point d'origine.	0 (m) à 999 (m)
[Transversale (-bâbord)]		-99 (m) à +99 (m) Le côté bâbord est négatif, le côté tribord est positif.



Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Longueur du bateau]	Définir la longueur de votre bateau.	0 (m) à 999 (m)
[Taille de l'icône statique]	Définir la taille des icônes statiques (comme celle de votre propre bateau).	50 à 150
[Affichage de la profondeur]	Sélectionner le point de départ de la mesure de la profondeur.	[Sous la quille], [Sous niveau de la mer]
[External Transducer Draft] (Profondeur sondes externes)	Ajuster la profondeur des sondes externes autres que le sondeur interne ou le sonar multifaisceaux. Pour les sondes internes/réseau, ajustez la profondeur l'écran d'accueil → [Paramètres] → [Sondeur] → [Profondeur sonde]. Pour les sonars multifaisceaux, ajustez la profondeur l'écran d'accueil → [Paramètres] → [Multibeam Sonar] (Sonar multifaisceaux) → [Installation] → [External Transducer Draft] (Profondeur sondes externes).	0,0 (m) à 99,9 (m)
[Tirant d'eau quille]	Définir le tirant d'eau quille.	0,0 (m) à 99,9 (m)

Moteur et réservoir, paramétrage instruments

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Paramétrage automatique Moteur et Réservoir]	Voir page 3-12.	

Élément de menu	Description	Options (page de réglages)
[Paramétrage manuel Moteur et Réservoir]	Voir page 3-12.	
[Paramétrage graphique instruments]	Voir page 3-11.	

Paramétrage Gestion manuelle carburant

Élément de menu	Description	Options (page de réglages)
[Capacité totale de carburant]	Saisir la capacité totale de carburant de votre ou vos réservoirs.	0 à 9 999 (L).
[Gestion manuelle du carburant]	Ajuster sur [ON] (Marche) pour la gestion manuelle du carburant. Voir le manuel d'utilisation.	[OFF] (Arrêt), [ON] (Marche).

Menu [Installation] - [Réglage moteur Yamaha]

Description des	éléments de menus	Options (page de réglages)
[Voyage et maintenance]	Réinitialiser le carburant utilisé, le compteur de distance, la distance parcourue, le loch du moteur et les heures d'entretien (heure loch journalier, heure normale, heure facultative, heure totale).	[Carburant loch jour et distance]: [Carburant utilisé], [Compteur distance]. [Heures Loch jour et Maintenance]: [Bâbord], [Tribord].
[Calibration Trim]	Ajuster la compensation de tous les moteurs à la position complètement basse (zéro). Si la compensation est différente de zéro, appuyez sur [AJUSTER] pour mettre le niveau de compensation à zéro.	–
[Calibration débit carburant]	Si l'indication de débit de carburant (gph=gallons par heure) est erronée, vous pouvez calibrer l'indication pour afficher le débit correct. Saisir une valeur négative si l'indication est supérieure à la valeur réelle ; une valeur positive si l'indication est inférieure à la valeur réelle.	-7 à +7
[Engine Interface Software Ver. & ID] (Ver. et ID logiciel interface moteur)	Afficher la version et l'ID du logiciel d'interface du moteur	–
[Reset Engine Interface] (Réinitialiser l'interface moteur)	Réinitialiser l'interface du moteur.	–
[Reset instance moteur]	Réinitialiser l'instance moteur.	–
[Nombre de moteurs par défaut]	Saisir le nombre de moteurs.	[1], [2], [3], [4], [4P], [4S]
[Trouble Codes] (Codes de dépannage)	Afficher les codes de dépannage. Pour plus de détails, voir le manuel d'utilisation du moteur Yamaha.	–

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Menu [Installation] - [PARAMÈTRES IF-NMEAIF]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Select IF] (Sélectionner IF)	Sélectionner [IF-NMEAIF] pour régler les données analogiques qui sont saisies depuis le IF-NMEAIF. Le réglage est effectué après le redémarrage de l'IF-NMEAIF.	
[Catégorie]	Sélectionner l'utilisation (catégorie) de ce capteur.	[Vent], [ST800_850], [Carburant], [FreshWater] (Eau potable), [WasteWater] (Eaux usées), [LiveWell] (Vivier), [Huile], [Eaux noires] (Eaux noires)
[Résistance à plein]	Résistance, exprimée en Ohms, lorsque le réservoir est plein.	0 (Ohm) à 500 (Ohm)
[Résistance à moitié]	Résistance, exprimée en Ohms, lorsque le réservoir est à moitié plein.	0 (Ohm) à 500 (Ohm)
[Résistance à vide]	Résistance, exprimée en Ohms, lorsque le réservoir est vide.	0 (Ohm) à 500 (Ohm)
[Capacité]	Capacité du réservoir.	0 (G) à 2 650 (G)
[Auto test]	Les résultats des tests sont affichés.	
[RAZ usine Hardware]	Réinitialiser le convertisseur sélectionné dans [Select IF] (Sélectionner SI) avec les réglages d'usine par défaut.	[OK], [Annuler]

Menu [Installation] - [ACQUISITION DE DONNÉES]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Mode GP330B WAAS] [Mode WS200 WAAS]	Sélectionnez [ON] (Marche) pour utiliser le mode WAAS de l'antenne GPS correspondante.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Source des données]	Sélectionner la source de chacune des données à saisir dans le système. Si au moins deux sources sont connectées pour une donnée, sélectionnez-en une à l'aide de la boîte de dialogue du menu déroulant. Les produits FURUNO sont affichés en haut de la liste.	
[Liste des capteurs]	Afficher les informations des capteurs connectés à votre équipement. Vous pouvez aussi paramétrer ici leur «Surnom».	
[NMEA0183 Output] (Sortie NMEA0183) Remarque: Si la phrase TTM est reçue en même temps qu'une autre phrase, les contraintes de la bande passante de communication peuvent entraîner une diminution du nombre de mobiles TTM.	[Configuration port] - [Vitesse de transmission]: Sélectionner la vitesse de transmission de sortie.	[4 800], [9 600], [38 400]
	[Configuration port] - [Version NMEA-0183]: Sélectionner la version NMEA0183 de sortie.	[1,5], [2,0], [3,0]
	[Sentences] (Phrases): Sélectionner les phrases à transmettre.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[NMEA2000 PGN Output] (Sortie NMEA2000 PGN)	Sélectionner [ON] (Marche) pour les PGN (numéro de groupe de paramètres, message bus CAN (NMEA2000)) à exporter à partir du port du bus CAN.	
[Sky View] (Vue du ciel)	Affiche l'état des satellites GPS et GEO (WAAS). Le numéro, le relèvement et l'angle d'élévation de tous les satellites GPS et GEO (le cas échéant) à portée du récepteur GPS apparaissent à l'écran.	

Menu [Installation] - [CONFIGURATION SC-30]

Ce menu est disponible uniquement avec la connexion SC-30.

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Mode WAAS]	Sélectionner [ON] (Marche) pour utiliser le mode WAAS.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Décalage du zéro (cap)]	Saisir la valeur du décalage pour le cap.	-180° à +180°
[Décalage du zéro (tangage)]	Saisir la valeur du décalage pour le tangage.	-90° à +90°
[Décalage du zéro (roulis)]	Saisir la valeur du décalage pour le roulis.	-90° à +90°

Menu [Installation] - [RÉGLAGES CAPTEURS RÉSEAU]

La section [RÉGLAGES CAPTEURS RÉSEAU] vous permet de configurer des capteurs FURUNO NMEA2000 compatibles. Les calibrages et décalages appliqués dans ce menu sont également appliqués au capteur lui-même.

Appuyez sur le capteur pour accéder à ses menus et réglages. Pour plus de détails sur la structure du menu et la configuration de chaque capteur, reportez-vous au manuel d'utilisation correspondant fourni avec le capteur.

Menu [Installation] - [CALIBRAGE]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Cap]	Décaler les données de cap.	-180,0° à +180,0°
[Vitesse surface]	Calibrer les données de vitesse. Saisir une valeur de pourcentage.	-50 % à +50 %
[Vitesse du vent]	Décaler les données de vitesse du vent. Saisir une valeur de pourcentage.	-50 % à +50 %
[Angle du vent]	Décaler les données d'angle du vent.	-180° à +180°
[Température de l'eau]	Décaler les données de température de l'eau.	-10° à +10°

Menu [Installation] - [FILTRAGE DES DONNÉES]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[COG et SOG]	Définir la durée de filtrage des données. Plus le réglage est faible, plus la réponse au changement est rapide.	0 à 59 (secondes)
[Cap]		
[Vitesse surface]		
[Vitesse et angle du vent]		
[Taux de giration]		

Menu [Installation] - [FUSION]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Connexion à Fusion]	Se connecte à votre équipement Fusion.	
[Volume auto Fusion]	Mettre sur [ON] (Marche) pour permettre à l'unité NavNet TZtouch2 de contrôler le volume de FUSION. Le volume est ajusté en fonction de la vitesse du bateau.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Vitesse minimum]	Définir le seuil de vitesse minimale. Le dépassement de cette vitesse active le contrôle automatique du volume.	0,0 (kn) à 98,9 (kn)
[Vitesse maximum]	Définir le seuil de vitesse maximale.	0,1 (kn) à 99,0 (kn)
[Augmentation volume]	Définir la quantité de volume supplémentaire à sortir lorsque le bateau atteint la valeur [Vitesse maximum].	10 % à 50 %

Menu [Installation] - [NAVIGATEUR INSTALLATION]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Navigateur FAX30]	Afficher l'affichage du récepteur de fax FAX-30.	
[Navigateur FA30]	Afficher l'affichage du récepteur AIS FA-30.	
[Navigateur FA50]	Afficher l'affichage du récepteur AIS FA-50.	

Menu [Installation] (autres éléments de menu)

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
[Chart Master Device] (Dispositif maître pour les cartes)	Ajuster sur [ON] (Marche) pour utiliser cette unité comme maître, [OFF] (Arrêt) pour utiliser cette unité comme esclave. (Ce menu n'apparaît pas sur les moniteurs connectés au port HDMI OUT2.)	
[Système ID]	L'ID système de cet appareil au sein du réseau.	
[Adresse IP]	Adresse IP de cet appareil au sein du réseau.	
[Auto test rapide]	Affiche divers détails concernant l'unité TZtouch2, le radar et le sondeur.	
[Marque de certification]	Affiche la certification applicable à cet équipement.	
[Tests diagnostics]	Nécessite un nom d'utilisateur et un mot de passe. Réservé au technicien de maintenance.	
[MAJ des équipements réseau]	Réservé au technicien de maintenance.	
[Configuration de l'entrée événement]	Ajuster la fonction inhérente à l'interrupteur par fermeture de contact.	[OFF] (Arrêt), [Événement], [MOB]
[Configuration commande déportée]	Lorsque plusieurs unités sont présentes dans le réseau NavNet, la télécommande MCU-004 (ou MCU-005) peut sélectionner l'affichage à faire apparaître sur l'unité connectée à la télécommande. De plus, il est possible de régler l'ordre cyclique des affichages. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails.	
[Sirius Radio Diagnostic] (Diagnostic radio Sirius)	Vérifier le bon fonctionnement de la radio satellite du récepteur météo satellite Sirius/XM BBWX3 de FURUNO. Voir le manuel d'utilisation	
[Sirius Weather Diagnostic] (Diagnostic météo Sirius)	Vérifier le bon fonctionnement de la section météo du récepteur météo satellite Sirius/XM BBWX3 de FURUNO. Voir le manuel d'utilisation.	
[Adjust Display Resolution] (Ajuster la résolution de l'affichage)	Ajuste la résolution de sortie pour qu'elle corresponde à la résolution du moniteur connecté.	
[Valeurs par défaut]	Réinitialiser le système avec ces paramètres par défaut.	[OK], [Annuler]

Menu [Installation] - [PARAMÉTRAGE GRAPHIQUE INSTRUMENTS]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
Vitesse maximum navire	Définir la vitesse maximale détectable de la sonde.	1 (kn) à 99 (kn)
Vitesse vent maximum	Définir la vitesse maximale détectable de la sonde.	1 (kn) à 99 (kn)

[PARAMÉTRAGE GRAPHIQUE INSTRUMENTS] - [PROFONDEUR]

Description des	éléments de menus	Options (plage de réglages)
Profondeur mini	Ajuster la profondeur détectable minimale de la sonde.	0 (m) à 1 999 (m)
Profondeur maxi	Définir la profondeur maximale détectable de la sonde.	1 (m) à 2000 (m)

[PARAMÉTRAGE GRAPHIQUE INSTRUMENTS] - [TEMPÉRATURE DE L'EAU]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
Température mini de l'eau en surface	Ajuster la température détectable minimale de la sonde.	0,00°C à 98,99°C
Température maxi de l'eau en surface	Définir la température détectable maximale de la sonde.	0,01°C à 99,99°C

[PARAMÉTRAGE GRAPHIQUE INSTRUMENTS] - [MOTEUR DE PROPULSION] ou [AUTRE MOTEUR]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[RPM Max.]	Définir le nombre de rpm maximum de votre moteur à afficher sur l'écran des tours par minute.	1 (rpm) ou 20 000 (rpm)
[Zone rouge pression d'huile]	Définir la valeur de démarrage de la zone rouge de l'indicateur de pression d'huile.	0 (psi) à 143 (psi)
Pression d'huile max.	Définir la pression d'huile maximale de votre moteur.	1 (psi) à 144 (psi)
Température min.	Définir la température minimale de votre moteur.	0,00°C à 99,00°C
[Zone rouge température]	Définir la valeur de démarrage de la zone rouge de l'indicateur de température du moteur.	0,01°C à 999,00°C

Gestion manuelle du carburant

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Capacité totale de carburant]	Saisir la capacité totale de carburant de votre ou vos réservoirs.	0 à 9 999 (L).
[Gestion manuelle du carburant]	Ajuster sur [ON] (Marche) pour la gestion manuelle du carburant. Voir le manuel d'utilisation.	[OFF] (Arrêt), [ON] (Marche).

CZone

Élément de menu	Description
[Ajout pages CZone par défaut]	Créer, éditer des pages C-Zone.
[Réglage DIP Switch CZone]	Définir les switches DIP de l'unité. À l'attention du technicien. Ne changez pas les réglages.

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Élément de menu	Description	
[Réinitialisation page instrument]	Rétablit toutes les pages d'instrument à leur valeur par défaut.	[OK], [Annuler]
[Valeurs par défaut]	Restaure les paramètres applicables à leur valeur par défaut.	[OK], [Annuler]

Menu [Installation] - [Paramétrage automatique Moteur et Réservoir]

Le TZT2BB détecte automatiquement les moteurs et les réservoirs connectés au même réseau.

Ceci est la méthode recommandée pour configurer les moteurs et les réservoirs.

Menu [Installation] - [Paramétrage manuel moteur et réservoir]

La méthode de configuration manuelle ne doit être utilisée que si la configuration automatique n'a pas correctement détecté vos moteurs ou réservoirs.

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Surnom]	Changer le surnom du moteur ou du réservoir.	
[Utilisé pour la propulsion]	Sélectionner le moteur/réservoir utilisé pour calculer la distance qui peut être parcourue en utilisant le carburant restant. [ON] (Marche) utilise le moteur/réservoir pour les calculs, [OFF] (Arrêt) ignore le moteur/réservoir.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Réinitialiser]	Réinitialise le moteur/réservoir sur la valeur par défaut.	

3.4 Comment configurer le radar

1. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
2. Appuyez sur [Radar] dans le menu [Paramètres].
3. Appuyez sur [Source radar], puis sélectionnez le capteur radar approprié.
Remarque: Si un capteur DRS est connecté mais qu'il ne s'affiche pas dans la liste [Source Radar], fermez la liste et rouvrez-la. Le nom du capteur DRS devrait s'afficher, avec une coche, comme dans l'exemple ci-dessous.
4. Faites défiler le menu [Radar] jusqu'à l'élément de menu [Ajustement initial], et sélectionnez [Ajustement initial].
5. En vous référant aux tableaux sur les pages suivantes, réglez votre radar.

Menu [Radar] - [Ajustement initial]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Rotation de l'antenne]	Sélectionner la vitesse de rotation de l'antenne.	[Auto], [24 RPM]
[Alignement ligne de foi]	Voir "Alignement de la ligne de cap de l'antenne" de la page 3-15.	[-179,9°] à [+180,0°]
[Suppression du Main Bang]	Si une transmission du signal radar apparaît au centre de l'écran, faites glisser l'icône circulaire de sorte qu'elle disparaisse, tout en observant l'écho du radar sur le côté gauche de l'écran.	[0] à [100]
[Activer le secteur de non transmission 1]	Il est possible de sélectionner jusqu'à deux secteurs d'occultation (pas de transmission). Sélectionnez [ON] (Marche) pour activer cette fonction. Définissez les angles de départ et de fin (0° à 359°).	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Activer le secteur de non transmission 2]		

Menu [Radar] - [Position antenne]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Longitudinal (depuis étrave)]	En vous référant à la figure à droite, saisissez la position de l'antenne radar: étrave-poupe (longitudinale) et bâbord-tribord (transversale) à partir du point d'origine.	[0] m à [999] m
[Transversale (-bâbord)]		[-99] m à [+99] m Le côté bâbord est négatif, le côté tribord est positif.



Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Hauteur de l'antenne]	Ajuster la hauteur de l'antenne au-dessus de la ligne de flottaison. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4DL, DRS4DL+	[Inférieur à 3 m], [3 m-10 m], [Supérieur à 10 m]
[Accord Auto]	Activer/désactiver l'accord automatique pour le radar connecté. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4D-NXT.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Source accord]	Sélectionner un affichage dans l'affichage à double plage pour l'accorder manuellement. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4D-NXT, DRS4DL, DRS4DL+.	[Échelle 1], [Échelle 2]

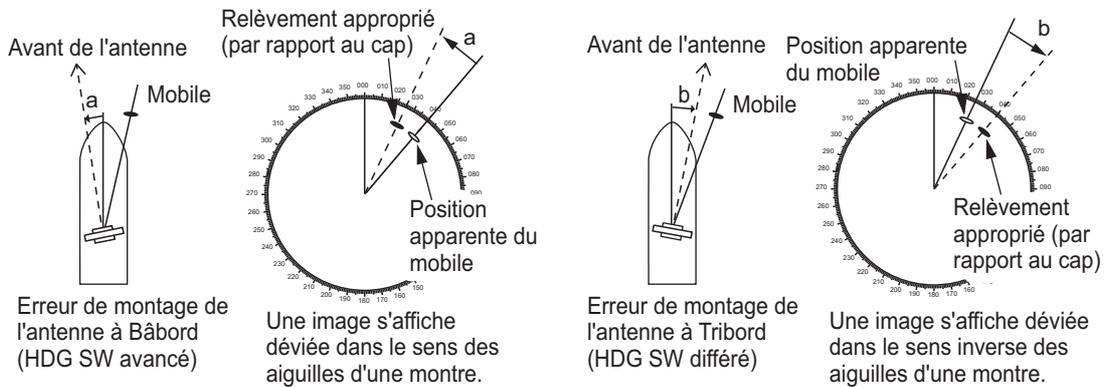
3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Accord manuel]	Ajuster manuellement le radar. Non disponible lorsque [Accord Auto] est activé ou que le capteur de radar DRS4D-NXT est utilisé.	[-50] à [50]
[État du radar]	Afficher diverses informations concernant le radar connecté.	
[Optimisation radar]	Ajuster automatiquement la puissance du magnétron et l'accord du radar connecté. Disponible lorsque la fonctionnalité [TX/STBY] est réglée sur [ON] (Marche). Ne changez pas ces réglages. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4D-NXT. Remarque 1: Réservé uniquement au technicien de maintenance. Remarque 2: Effectuez cette fonction chaque fois que vous remplacez le magnétron.	
[Paramètres avancés ARPA]	Réservé uniquement au technicien de maintenance. Ne changez pas ces réglages. Cet élément est disponible lorsque [TX / STBY] est sur [ON] (Marche). Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4DL, l'antenne de radar de la série FAR-2xx7.	
[TX Channel] (Canal TX)	Sélectionner [1], [2] ou [3], le canal avec l'interférence la plus faible. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4D-NXT.	[Auto], [1], [2], [3]
[Mode TGT Analyzer] (Mode analyseur TGT)	Vous pouvez mettre en évidence l'écho de pluie ou les échos des mobiles lorsque l'analyseur des mobiles est actif. Sélectionnez [Pluie] ou [Mobile] selon le besoin. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Non disponible (grisé) avec le capteur de radar DRS4D-NXT.	[Pluie], [Mobile]
[Acquisition auto par Doppler]	En sélectionnant [ON] (Marche), les mobiles en approche (navires, échos de pluie, etc.) situés dans un rayon de 3 NM de votre bateau sont automatiquement acquis par le Doppler calculé depuis l'écho radar. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Disponible avec le capteur de radar DRS4D-NXT.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[RAZ usine Hardware]	Réinitialise le radar sélectionné comme [Source radar] avec les réglages d'usine par défaut.	[OK], [Annuler]
[Valeurs par défaut]	Restaure les paramètres du menu [Radar] à leur valeur par défaut.	[OK], [Annuler]

Alignement de la ligne de cap de l'antenne

Vous avez monté l'antenne pour qu'elle soit orientée droit devant en direction de l'étrave. Par conséquent, un mobile, petit mais bien visible, devrait apparaître droit devant sur la ligne de cap (zéro degré).

En pratique, vous observerez probablement de petites erreurs de relèvement sur l'écran en raison de la difficulté d'obtenir un positionnement initial précis de l'antenne. Le réglage suivant compensera cette erreur.



1. Réglez votre radar sur une distance comprise entre 0,125 et 0,25 nm et le mode «head up» (référence cap).

Vous pouvez sélectionner une distance grâce à une action de pincement.

La distance s'affiche en bas à droite de l'écran. La distance peut également être sélectionnée en utilisant la barre de défilement affichée sur le côté droit de la zone d'affichage radar. Faites glisser la barre vers le haut pour effectuer un zoom vers l'avant ou vers le bas pour un zoom vers l'arrière.



Indications du radar

2. Orientez l'étrave du bateau vers un mobile.
3. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
4. Appuyez sur [Radar] pour afficher le menu [Radar].
5. Appuyez sur [Alignement ligne de foi].
6. Saisissez une valeur de décalage (plage de réglage : +179,9° à -180°) qui place le mobile tout en haut de l'écran, puis appuyez sur l'icône ✓.
 - + : fait pivoter l'écho dans le sens horaire
 - : fait pivoter l'écho dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.
7. Confirmez que l'écho des mobiles apparaît sur le bon relèvement à l'écran.

3.5 Comment configurer le sondeur

Si vous avez un sondeur (série BBDS1 ou DFF), configurez-le comme indiqué dans cette section.

Remarque 1: Certains éléments de menu sont réservés à certains sondeurs de profondeur externes et certains éléments de menu peuvent ne pas être disponibles lorsque vous utilisez le sondeur interne.

Remarque 2: Pour les configurations utilisant le DFF-3D, voir les instructions dans le manuel d'utilisation (OME-13520-xx ; xx indique la version de publication).

1. Appuyez sur l'icône [Home] (Accueil) pour afficher l'écran d'accueil et les paramètres du mode d'affichage.
2. Appuyez sur [Paramètres].
3. Faites défiler le menu [Paramètres] pour afficher [Sondeur], puis appuyez sur [Sondeur].
4. Faites défiler le menu Sondeur pour afficher le menu [CONFIGURATION INITIALE SONDEUR].

Menu Configuration initiale sondeur

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Réjection ligne zéro]	Lorsque vous activez le rejet de la ligne zéro (ligne de transmission), la ligne n'apparaît pas, ce qui vous permet de voir les échos de poissons près de la surface. La largeur de la ligne change selon la sonde utilisée et les caractéristiques de l'installation. Si la largeur de la ligne est d'au moins 1,4 m, sélectionnez [ON] (Marche).	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Hauteur ligne zéro]	Ajuster la largeur de la ligne zéro Remarque: DFF3 seulement, tous les autres modèles de sonde sont fixés à 2 m	[1,4 m] à [2,5 m]
[Profondeur sonde]	Définir la distance entre la sonde et le tirant d'eau pour afficher la distance depuis la surface de l'eau.	[0,0m] à [99,9m]
[Eau salée]	Sélectionner [ON] (Marche) si vous utilisez cet équipement dans de l'eau salée.	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)
[Source sondeur]	Sélectionner le sondeur utilisé. Remarque: Si le surnom du TZZ2BB a été modifié dans [INSTALLATION] - [LISTE DES CAPTEURS], l'option [Source sondeur] répercute la modification du nom.	[TZZ2BB], [DFF1/BBDS1], [DFF3], [DFF1-UHD]
[Configuration sonde]	Configurer la sonde et le capteur de mouvement. Voir "Menu Configuration sonde" de la page 3-18.	
[Puissance de transmission]	Ajuster le niveau de puissance TX. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Remarque: Pour les utilisateurs DFF1-UHD, les paramètres sont les suivants : [Off] (Arrêt), [Min], [Auto]. La valeur par défaut est réglée sur [Auto].	[0] à [10]
[KP externe]	Sélectionner ON (Marche) pour synchroniser avec l'impulsion d'entrée de sondeur externe. Remarque: Cet élément de menu n'est pas disponible lorsque [Source sondeur] est réglé sur [TZZ2BB].	[ON] (Marche), [OFF] (Arrêt)

Élément de menu	Description	Options (page de réglages)
[Bottom Level HF] (Niveau de fond HF)	Le réglage du niveau du fond par défaut (0) implique que deux échos d'intensité puissante reçus en ordre sont des échos de fond. Si l'indication de profondeur est instable dans le paramètre par défaut, ajustez le niveau du fond ici. Si des lignes verticales partant de l'écho de fond et dirigées vers le haut apparaissent dans l'affichage Verrouillage fond, réduisez le niveau du fond pour les effacer. Si vous ne parvenez pas à distinguer les poissons situés près du fond par rapport à l'écho de fond, augmentez le niveau du fond.	[-40] à [40]
[Bottom Level LF] (Niveau de fond LF)		
[Offset Gain HF]	Si le paramètre du gain est incorrect, ou qu'il y a une différence de gain entre les fréquences basse et élevée, vous pouvez équilibrer le gain des deux fréquences ici.	[-50] à [50]
[Offset Gain LF]		
[Offset Gain Auto HF]	Si le décalage automatique du gain est incorrect, ou qu'il y a une différence de gain entre les fréquences basse et élevée, définissez ici un décalage pour équilibrer le gain automatique des deux fréquences.	[-5] à [5]
[Offset Gain Auto LF]		
[STC HF]	Ajuster la basse (LF) ou la haute (HF) fréquence STC. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Remarque: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3 et DFF1-UHD.	[0] à [10]
[STC LF]		
[Réglage fréquence HF]	Ajuster la basse (LF) ou la haute (HF) fréquence pour éliminer les interférences provoquées par d'autres sondeurs fonctionnant sur la même fréquence que le vôtre. Voir le manuel d'utilisation pour plus de détails. Remarque: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3.	[-50] à [50]
[Réglage fréquence LF]		
[Impulsion TX HF]	La longueur d'impulsion est automatiquement réglée en fonction de l'échelle et du décalage. Utilisez une brève impulsion pour une meilleure résolution et une longue impulsion lorsque la distance de détection est importante. Pour améliorer la résolution sur les écrans de zoom, utilisez [Short 1] (Court 1) ou [Short 2] (Court 2). <ul style="list-style-type: none"> • [Short 1] (Court 1) améliore la résolution de la détection, mais l'échelle de détection est plus courte qu'avec Std (la longueur d'impulsion est 1/4 de Std). • [Short 2] (Court 2) augmente la résolution de la détection. Toutefois, l'échelle de détection est plus courte qu'avec Std (la longueur d'impulsion est environ 1/2 de Std). • [Std] correspond à la longueur d'impulsion standard et convient à la plupart des cas. • [Long] (Long) augmente la distance de détection mais réduit la résolution (d'environ 1/2 par rapport à la longueur d'impulsion Std). Remarque: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3.	[Short1] (Court 1), [Short2] (Court 2), [Standard], [Long]
[Impulsion TX LF]		

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[RX Band HF] [RX Band LF]	Définir la largeur de bande de basse (LF) ou haute (HF) fréquence. La largeur de bande RX est automatiquement réglée en fonction de la longueur d'impulsion. Pour réduire le bruit, sélectionnez [Étroit]. Pour une meilleure résolution, sélectionnez l'option [Étendue]. Remarque: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3.	[Étroit], [Standard], [Étendue]
[Port température]	Définir la source des données pour la température de l'eau. <ul style="list-style-type: none"> • [MJ Port] : Utiliser le capteur de température/vitesse pour les données. • [Basse fréquence]: Utiliser le capteur LF pour les données. • [Haute fréquence]: Utiliser le capteur HF pour les données. Remarque: Accessible seulement aux utilisateurs DFF3 et DFF1-UHD.	[MJ Port], [Basse fréquence], [Haute fréquence]
[Mode démo sondeur]	Activer ou désactiver le mode de démonstration du sondeur. <ul style="list-style-type: none"> • [OFF] (Arrêt): Désactiver le mode de démonstration. • [Peu profond]: Activer le mode de démonstration hauts fonds. • [Profond]: Activer le mode de démonstration eaux profondes. Remarque: Cet élément de menu n'est pas disponible lorsque [Source sondeur] est réglé sur [TZT2BB].	[OFF] (Arrêt), [Peu profond], [Profond]
[RAZ usine Hardware]	Réinitialiser le sondeur externe à ses paramètres d'usine par défaut.	[OK], [Annuler]
[Rétablir les paramètres par défaut]	Rétablir tous les réglages du menu à leur valeur par défaut.	[OK], [Annuler]

Menu Configuration sonde

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Type configuration sonde]	Sélectionner le type de sonde connectée. Lorsque le sondeur connecté est une DFF1-UHD et que la sonde a un TDID compatible, [TDID] est automatiquement sélectionné. <ul style="list-style-type: none"> • [Manuel]: Configurer manuellement la sonde. • [Modèle]: Sélectionner le modèle de sonde appropriée (pour les sondes FURUNO ou AIRMAR) • [TDID]: Sélectionner le TDID de la sonde (pour les sondes AIRMAR avec TDID) 	[Manuel], [Modèle], [TDID]
[Numéro de modèle]	Sélectionner le numéro de modèle approprié dans la liste. Remarque: Uniquement disponible lorsque le Type configuration sonde est réglé sur [Modèle].	
[Haute fréquence min]	Afficher la haute fréquence minimale.*	
[Haute fréquence max]	Afficher la haute fréquence maximale.*	

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Basse fréquence min]	Afficher la basse fréquence minimale.*	
[Basse fréquence max]	Afficher la basse fréquence maximale.*	
[Valeurs par défaut]	Réinitialiser les réglages du menu de configuration de la sonde aux valeurs par défaut.	[OK], [Annuler]

* : Cet élément n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3.

Lorsque [Type configuration sonde] est réglé sur [Modèle] et connecté à DFF3

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Haute fréquence]	Sélectionner le modèle et la fréquence (HF et LF) de la sonde connectée dans le menu déroulant correspondant.	
[Basse fréquence]		

Lorsque [Type configuration sonde] est réglé sur [Manuel]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Haute fréquence (KHz)]	Définir la fréquence kHz de haute fréquence. Les plages de réglages varient selon la sonde connectée.	
[Puissance transducteur HF]	Définir la puissance de transmission de haute fréquence. Remarque 1: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF1, DFF1-UHD, BBDS1 et du sondeur interne. Remarque 2: Pour les utilisateurs DDF1-UHD, lorsque le TDID de la sonde connectée n'est pas pris en charge par le DFF1-UHD, la configuration est fixée à [1000].	[600], [1000]
[Band Width (HF)] (Largeur de bande HF)	Définir la largeur de bande de haute fréquence. Remarque: Cet élément n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3 lorsque le type de sonde est réglé sur [Manuel].	[10] à [100]
[Basse fréquence (KHz)]	Définir la fréquence kHz de basse fréquence. Les plages de réglages varient selon la sonde connectée.	
[Puissance transducteur LF]	Définir la puissance de transmission de basse fréquence. Remarque 1: Cet élément de menu n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF1, DFF1-UHD, BBDS1 et du sondeur interne. Remarque 2: Pour les utilisateurs DDF1-UHD, lorsque le TDID de la sonde connectée n'est pas pris en charge par le DFF1-UHD, la configuration est fixée à [1000].	[600], [1000]
[Band Width (LF)] (Largeur de bande LF)	Définir la largeur de bande de basse fréquence. Remarque: Cet élément n'est accessible qu'aux utilisateurs DFF3.	[10] à [100]

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

Lorsque [Type configuration sonde] est réglé sur [TDID]

Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Haute fréquence]	Ajuster la fréquence (kHz) de la sonde haute fréquence. Remarque: Cet élément s'affiche lorsque la sonde connectée dispose d'un TDID non pris en charge.	
[Puissance transducteur HF]	Définir la puissance de transmission de haute fréquence. Remarque 1: Cet article est disponible uniquement pour les utilisateurs DFF1, DFF1-UHD, BBDS1 et du détecteur de poissons interne. Remarque 2: Pour les utilisateurs DDF1-UHD, lorsque le TDID de la sonde connectée n'est pas pris en charge par le DFF1-UHD, la configuration est fixée à [1000].	[600], [1000]
[Basse fréquence] :	Ajuster la fréquence (kHz) pour le transducteur basse fréquence. Remarque: Cet élément s'affiche lorsque la sonde connectée dispose d'un TDID non pris en charge.	
[Puissance transducteur LF]	Définir la puissance de transmission de basse fréquence. Remarque 1: Cet article est disponible uniquement pour les utilisateurs DFF1, DFF1-UHD, BBDS1 et du détecteur de poissons interne. Remarque 2: Pour les utilisateurs DDF1-UHD, lorsque le TDID de la sonde connectée n'est pas pris en charge par le DFF1-UHD, la configuration est fixée à [1000].	[600], [1000]

Menu Capteur de mouvement

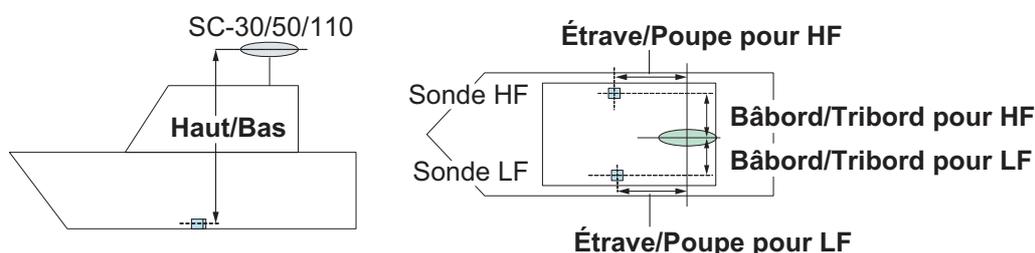
Ajuster ces réglages pour avoir une image plus claire des fonds marins, des bancs de poissons, etc. lorsque la mer est modérée à forte.

Remarque 1: Le TZT2BB n'a pas de capteur de mouvement interne. La configuration du capteur de mouvements est nécessaire si [Source sondeur] dans le menu [Sondeur] est réglée sur [Interne].

Remarque 2: Pour utiliser la fonction de houle, les réglages suivants sont nécessaires au niveau du compas du satellite. Pour la procédure de configuration, reportez-vous au manuel d'utilisation de votre compas satellite. Les paramètres du SC-30 sont effectués à partir du menu [IF-NMEASC], alors que ceux du SC-50/110 sont effectués depuis le menu [DATA OUT] (SORTIE DE DONNÉES).

	NMEA0183	Bus CAN
Phrase	ATT, HVE	
Débit en bauds	38 400 BD/S	
Cycle	25 ms	
PGN		Houle: 65280 Attitude: 127257

Lorsque vous appuyez sur [Configuration sonde] dans le menu [Sondeur], le menu [Capteur de mouvements] est représenté sous le menu [Configuration sonde]. Si le compas satellite SC-30 ou SC50/110 est connecté, indiquez ici la distance entre l'unité d'antenne (ou le capteur) du compas satellite et le sondeur (élevé et bas en cas de connexion).



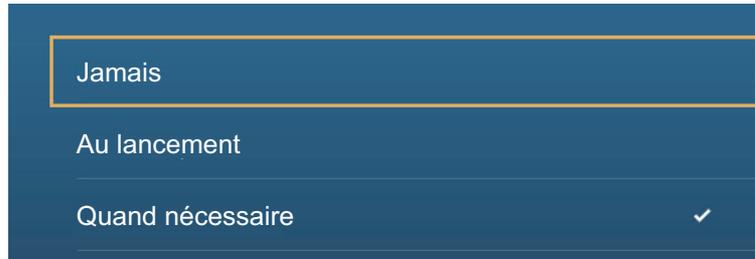
Élément de menu	Description	Options (plage de réglages)
[Type de capteur de mouvements]	Sélectionnez le capteur relié à votre unité NavNet TZtouch2. Pour tous les capteurs autres que SC-50/110, sélectionnez [SC-30].	[SC30], [SC50_SC110]
[Antenna Position Av/Ar (HF)] (Position de l'antenne Av/Ar (HF))	Définir la distance entre l'antenne et la sonde dans la direction étrave-poupe. Si la sonde se trouve vers la ligne de foi, définissez une valeur positive.	[-99,9] à [+99,9]
[Position Antenne Haut/Bas (HF)]	Définir la distance entre l'antenne et la sonde dans la direction verticale.	[-0,00] à [+99,9]
[Position Antenne Bâbord/Tribord HF (LF)]	Définir la distance entre l'antenne et la sonde dans la direction bâbord-tribord. Si la sonde se trouve à tribord, définissez une valeur positive.	[-99,9] à [+99,9]

3.6 Réglages sans fil LAN

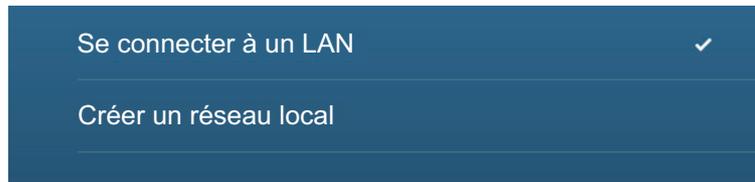
Remarque: Les procédures suivantes ne sont pas disponibles depuis un écran connecté au port HDMI OUT2.

3.6.1 Comment se connecter à un réseau LAN existant

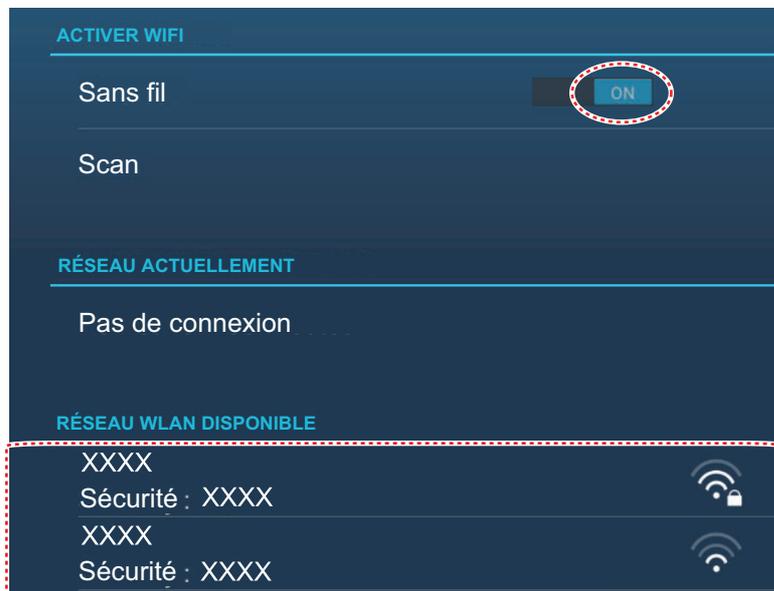
1. Ouvrez l'écran d'accueil, puis appuyez sur [Paramètres] → [Général] → [Se connecter à Internet].



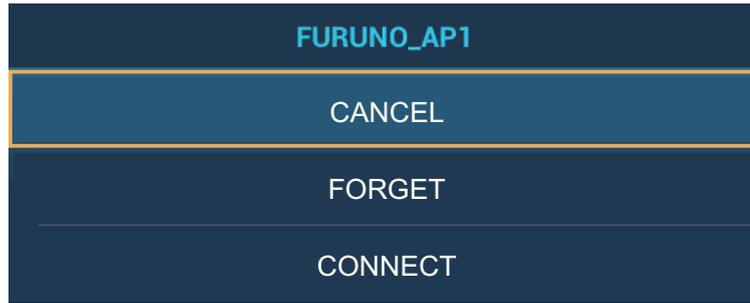
2. Appuyez sur [Quand nécessaire]. Appuyez sur «<» pour reculer d'un calque.
3. Appuyez sur [Réglages sans fil LAN] → [Mode sans fil].



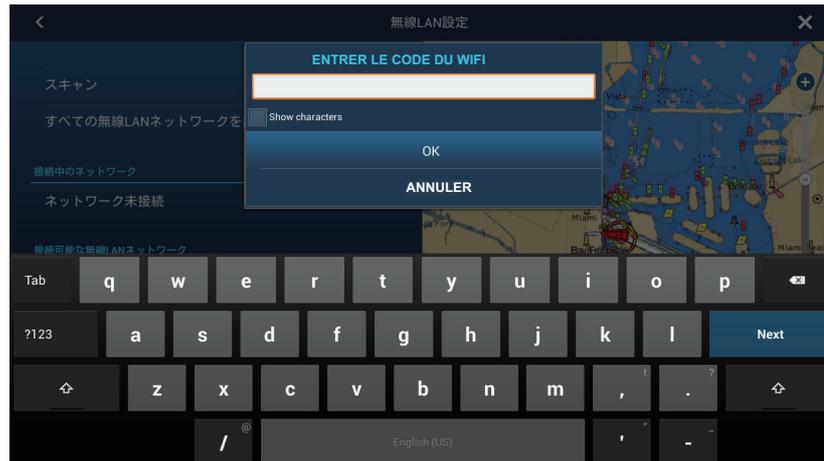
4. Appuyez sur [Connectez-vous au LAN existant]. Appuyez sur «<» pour reculer d'un calque.
5. Activez [Sans fil] pour voir les réseaux WLAN disponibles en bas de l'écran.



- Appuyez sur le réseau à utiliser.



- Appuyez sur [Connecter] pour afficher la fenêtre de saisie de la clé réseau.



- Saisissez la clé réseau, puis appuyez sur [OK].
Remarque: Si la clé réseau est erronée, un message d'erreur s'affiche. Saisissez la bonne clé, puis appuyez sur [OK].
- Appuyez sur [X] sur la barre de titre pour fermer le menu.

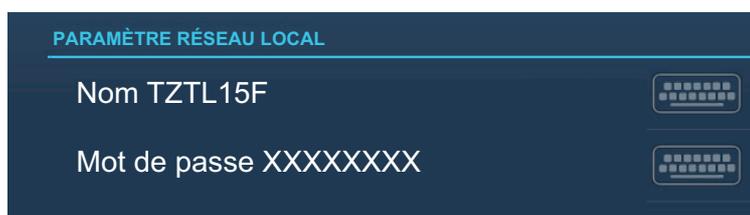
3.6.2 Comment créer un réseau sans fil local

Remarque 1: Effectuez la procédure en désactivant [Réseau local] dans [Réglages sans fil LAN].

Remarque 2: Il peut ne pas être possible de se connecter à un réseau local si le réseau est instable. Dans ce cas, éteignez et allumez [Sans fil], ou connectez-vous via un réseau LAN existant.

Remarque 3: Vérifiez que [Quand nécessaire] est sélectionné dans le menu [Se connecter à Internet] avant d'effectuer cette procédure.

- Ouvrez l'écran d'accueil, puis appuyez sur [Paramètres] → [Général] → [Réglages sans fil LAN] → [Mode sans fil].
- Appuyez sur [Créer un réseau local], puis appuyez sur «<» pour reculer d'un calque.



- Appuyez sur [Nom].

3. PARAMÉTRAGE DE L'ÉQUIPEMENT

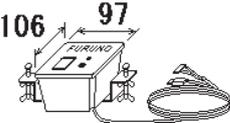
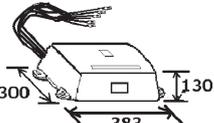
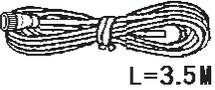
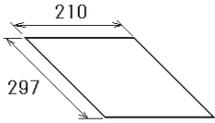
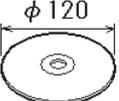
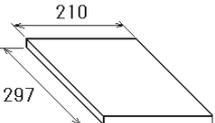
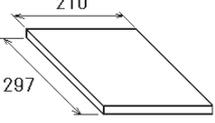
4. Saisissez le nom du réseau, puis appuyez sur [✓].
5. Appuyez sur [Mot de passe].
6. Saisissez le mot de passe, puis appuyez sur ✓.
7. Appuyez sur [Réseau local] dans [Réglages sans fil LAN] pour vous connecter au réseau.
8. Appuyez sur [X] sur la barre de titre pour fermer le menu.
9. Connectez-vous à NavNet TZtouch2 sur votre tablette ou votre smartphone.
Utilisez le nom de réseau et le mot de passe, définis dans cette procédure, lors de la connexion au TZT2BB via une tablette ou un smartphone.

PACKING LIST

19BH-X-9853 -1 1/1

MPU-004/PSD-003-E/C

A-1

NAME	OUTLINE	DESCRIPTION/CODE No.	Q'TY
ユニット UNIT			
スイッチボックス SWITCH BOX		PSD-003-* 000-034-830-00 **	1
制御部 PROCESSOR UNIT		MPU-004-* 000-034-825-00 **	1
予備品 SPARE PARTS			
予備品 SPARE PARTS		SP19-00601 001-023-040-00	1
工事材料 INSTALLATION MATERIALS			
ケーブル(クミヒン)MJ CABLE ASSEMBLY		MJ-A3SPF0019-035C 000-156-058-10	1
工事材料 INSTALLATION MATERIALS		CP19-02101 001-493-820-00	1
図書 DOCUMENT			
フラッシュマウント型紙 FLASH MOUNTING TEMPLATE		C42-01207-* 000-177-243-1*	1
取扱説明CD OPERATOR'S MANUAL CD		TZTLXXF O/M *CD-ROM* 000-190-093-1*	1
操作要領書 OPERATOR'S GUIDE		OS*-44870-* 000-190-070-1* **	1
装備要領書(英) INSTALLATION MANUAL (EN)		IME-44960-* 000-194-228-1*	1

コード末尾に[**]の付いたユニットは代表の型式/コードを表示しています。
CODE NUMBER ENDING WITH "**" INDICATES THE CODE NUMBER OF REPRESENTATIVE MATERIAL.

(略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

C4496-Z03-B

CODE NO.	001-493-820-00	198H-X-9401-0
TYPE	CP19-02101	1/1

工事材料表 INSTALLATION MATERIALS		略図 OUTLINE		型名/規格 DESCRIPTIONS		数量 QTY		用途/備考 REMARKS	
番号 NO.	名称 NAME			GRFC-9		1			
1	EMI CORE								
2	コネクタ帽 CONNECTOR CAP			CAP-15-035A		1			
3	コネクタ帽 CONNECTOR CAP			CAP-15-035B		1			
4	付着タップボルト SELF-TAPPING SCREW			5X20 SUS304		4			

(略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

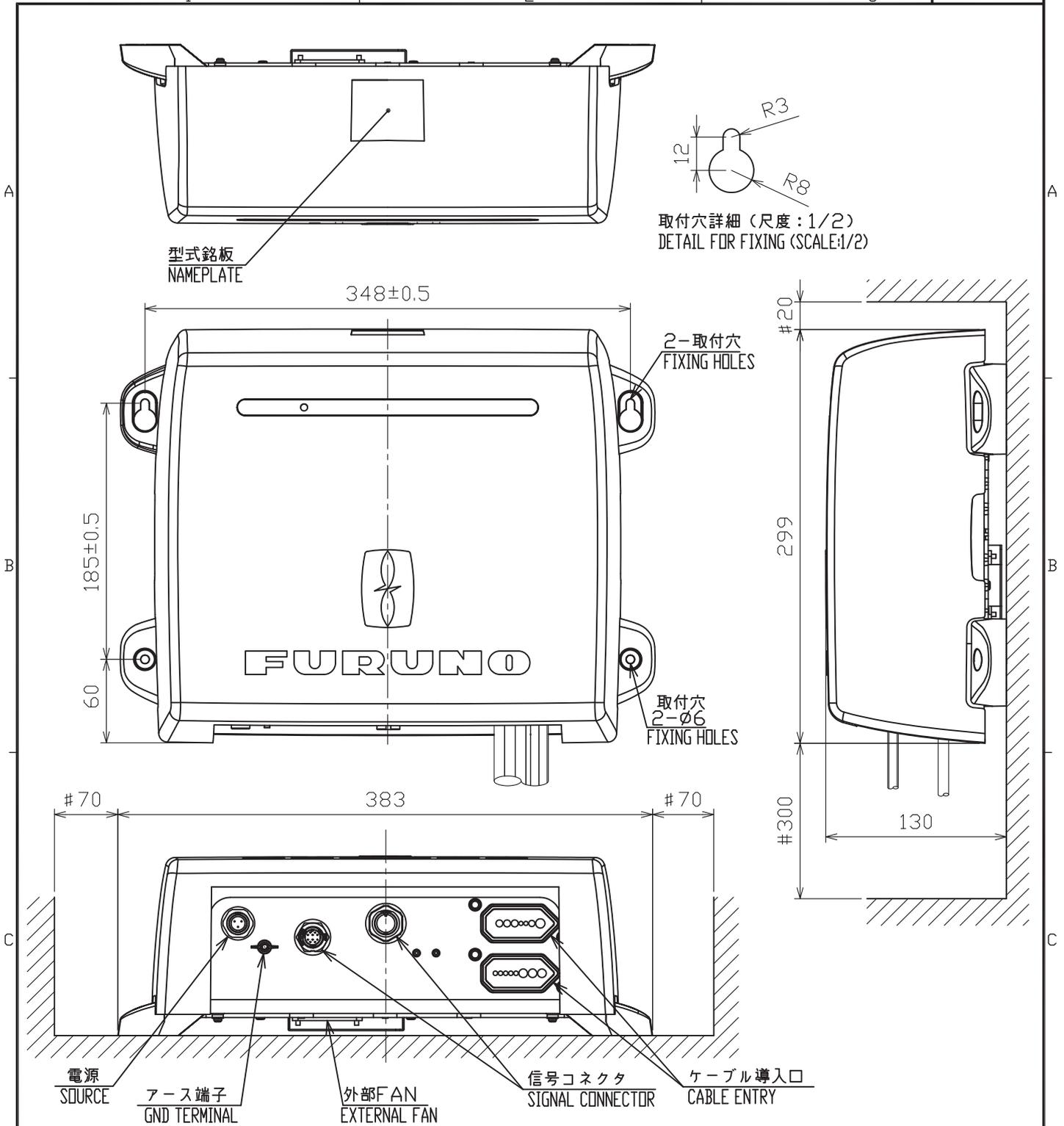
FURUNO ELECTRIC CO . . LTD.

CODE NO.	001-493-860-00	198H-X-9501-0
TYPE	FP19-02101	1/1

付属品表 ACCESSORIES		略図 OUTLINE		型名/規格 DESCRIPTIONS		数量 QTY		用途/備考 REMARKS	
番号 NO.	名称 NAME			1950188-		1			
1	SDカード書込み品 SD MEMORY CARD								
2	WiFi_ARI Bステッカー WiFi_ARI B STICKER			19-031-1563-0		1			

(略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

FURUNO ELECTRIC CO . . LTD.



注記

- 1) 指定なき寸法公差は表1による。
- 2) #印寸法は最小サービス空間寸法とする。
- 3) 取付用ネジはトラスタッピンネジ呼び径5×20を使用のこと。

NOTE

1. TABLE 1 INDICATES TOLERANCE OF DIMENSIONS WHICH IS NOT SPECIFIED.
2. #: MINIMUM SERVICE CLEARANCE.
3. USE TAPPING SCREWS φ5x20 FOR FIXING THE UNIT.

表1 TABLE 1

寸法区分(mm) DIMENSION	公差(mm) TOLERANCE
0 < L ≤ 50	±1.5
50 < L ≤ 100	±2.5
100 < L ≤ 500	±3

DRAWN 20/Jul/2017 A. MURAD	TITLE MPU-004
CHECKED 20/Jul/2017 T. YAMASAKI	名称 制御部<卓上・壁掛装備>
APPROVED 1/Aug/2017 H. MAKI	外寸図
SCALE 1/4	NAME PROCESSOR UNIT (TABLETOP/BULKHEAD MOUNT)
MASS 3.9 ±10% kg	質量はケーブルを含む。 MASS INCLUDES CABLE.
DWG.No. C4496-G01-A	REF.No. 19-032-300G-4
	OUTLINE DRAWING

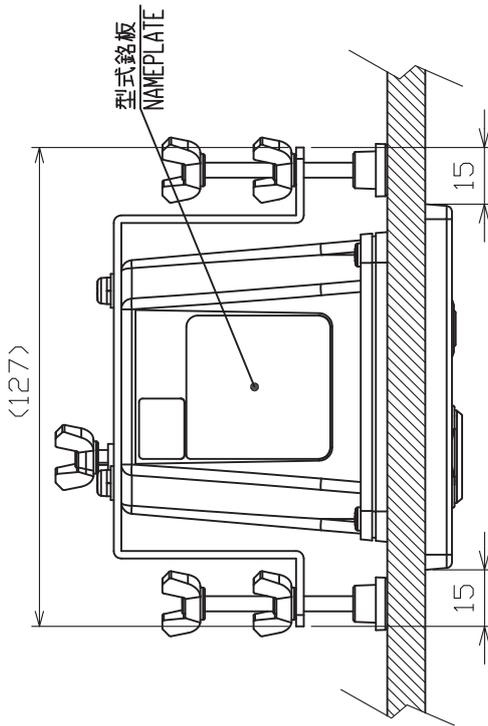
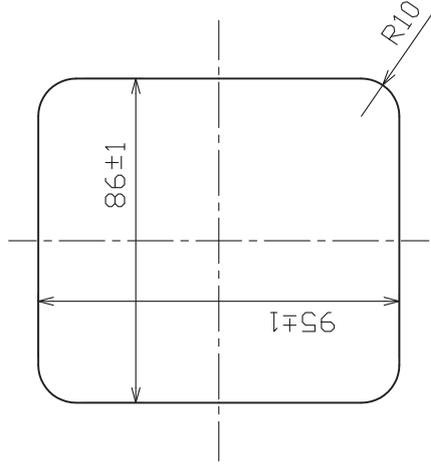
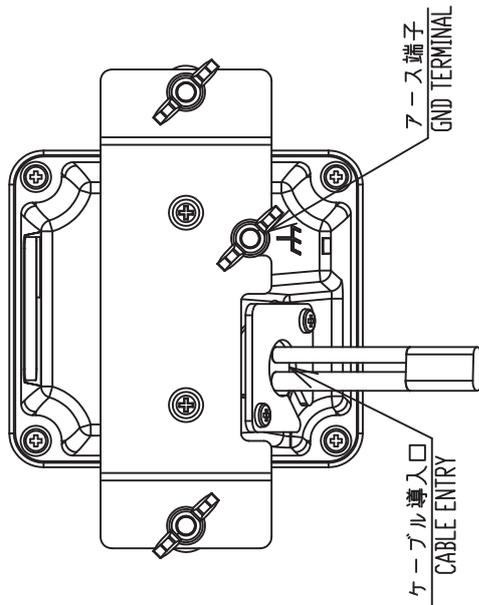
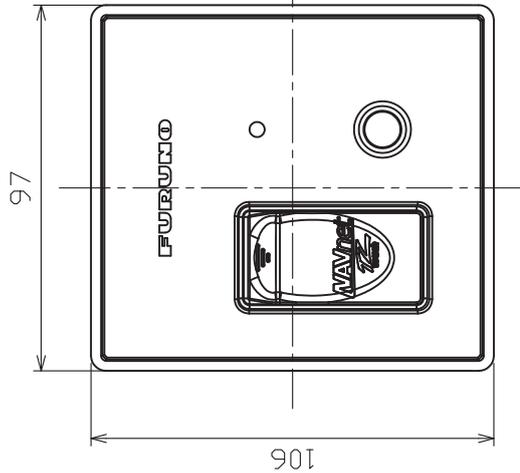
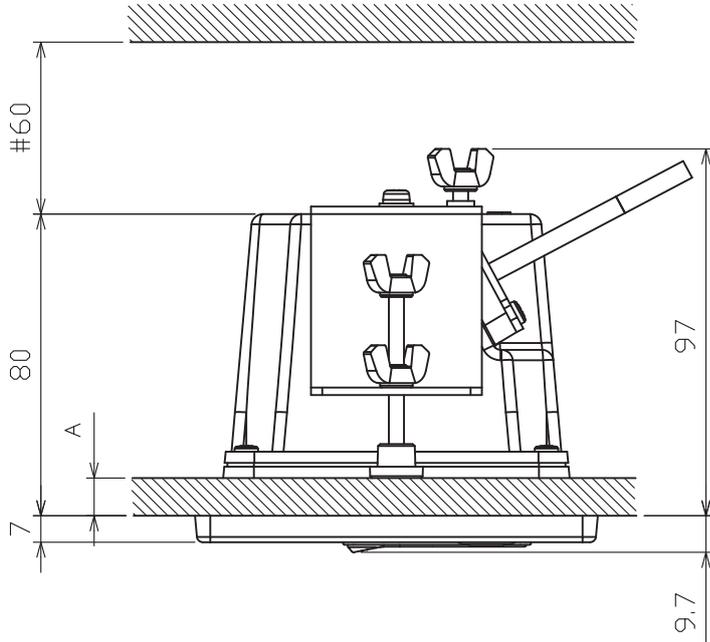


表 1 TABLE 1

寸法区分(mm) DIMENSION	公差(mm) TOLERANCE
0 < L ≤ 50	±1.5
50 < L ≤ 100	±2.5
100 < L ≤ 500	±3



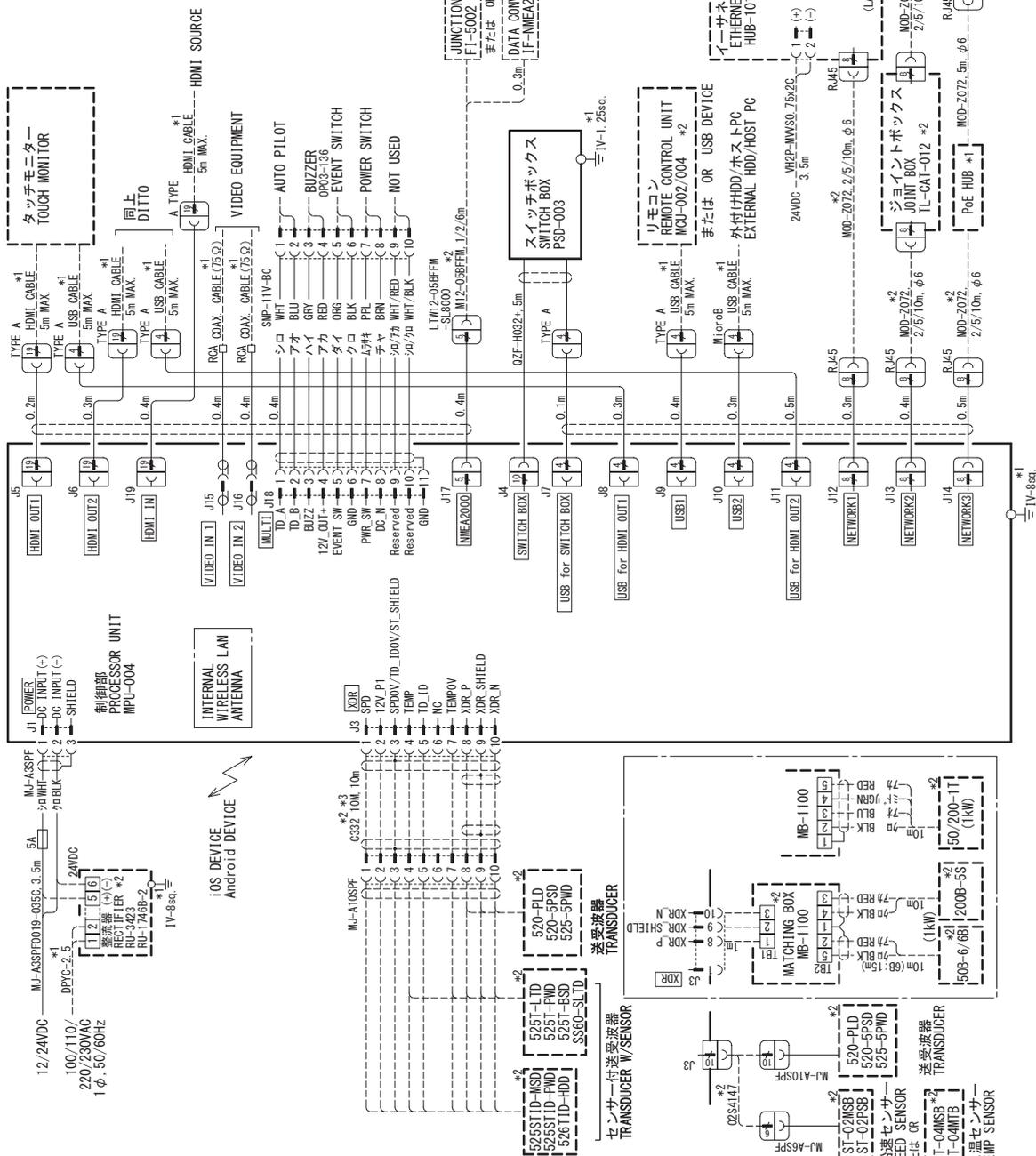
取付穴寸法
CUTOUT DIMENSIONS



- 注記
- 1) 指定なき寸法公差は表 1 による。
 - 2) # 印寸法は最小サービス空間寸法とする。
 - 3) 壁の厚さ (A) は $5 \leq A \leq 20$ とする。

- NOTE
1. TABLE 1 INDICATES TOLERANCE OF DIMENSIONS WHICH IS NOT SPECIFIED.
 2. # MINIMUM SERVICE CLEARANCE.
 3. BULKHEAD THICKNESS (A): $5 \leq A \leq 20$

DRAWN	20/Jul/2017	A. MURAD	TITLE	PSD-003
CHECKED	20/Jul/2017	T. YAMASAKI	名称	スイッチボックス(埋込装備)
APPROVED	1/Aug/2017	H. MAKI	外寸図	
SCALE	1/2	100% 質量はケーブルを含まず。 MASS DOES NOT INCLUDE CABLE.	NAME	SWITCH BOX (FLUSH MOUNT)
DWG.No.	C4496-G02-A	19-032-310G-0	OUTLINE DRAWING	



DRAWN	20/Jun/2017	R. FUJIYAMA	TITLE	TZT2BB
CHECKED	20/Jun/2017	T. YAMASAKI	名称	マルチファンクションディスプレイ
APPROVED	1/Aug/2017	H.MAKI	相互結線図	
SCALE	1/MASS		NAME	MULTI FUNCTION DISPLAY
DWG No.	04496-C01-B		REF. No.	19-032-7001-90
				INTERCONNECTION DIAGRAM

注記
 *1) 造船所手配。
 *2) オプション。
 *3) ケーブル延長の場合、Accu-FISH性能低下の恐れあり。

NOTE
 *1: SHIPYARD SUPPLY.
 *2: OPTION.
 *3: ACCU-FISH PERFORMANCE MAY BE DECLINED BY CABLE EXTENSION.