



Condor



242 dc

245 dc

Fonctionnement et Manuel d'installation

Introduction

Merci d'avoir choisi notre détecteur de poissons et bienvenue aux innovations de Condor Marine!

Votre détecteur de poissons est un sonar de haute qualité conçu pour les pêcheurs amateurs et professionnels et permettant une utilisation sans tracas dans les divers plans d'eau. Pour mieux vous familiariser avec le fonctionnement du produit et de maximiser son utilisation, nous vous invitons à lire attentivement le manuel de l'utilisateur.

Lisez attentivement les étapes d'installation car un montage adéquat de l'unité de transducteur et du sonar vous procurera une performance optimale de votre détecteur de poissons.

Une installation inappropriée, en particulier l'installation incorrecte du transducteur pourrait provoquer des anomalies au niveau du sonar ou l'empêcher de fonctionner.

Pour les éventuels problèmes que vous pourriez rencontrer lors de l'opération, veuillez référer à la section Dépannage.

Tous droits réservés! Sauf autorisation expresse, aucune partie de ce manuel ne peut être copiée, reproduite, publiée, transmise ou distribuée pour n'importe quelle raison, sans l'autorisation écrite préalable de Condor Marine.

Condor Marine peut juger nécessaire de modifier ou de mettre fin à nos politiques, règlements et offres spéciales à tout moment. Nous nous réservons le droit de modifier ou d'améliorer nos produits et d'apporter des modifications au contenu sans obligation d'en avertir quelque personne ou organisation que ce soit.

Note: Notre société se réserve le droit de mettre à jour les produits, et elle n'est pas tenue de mettre à jour les anciens produits selon les nouvelles normes.

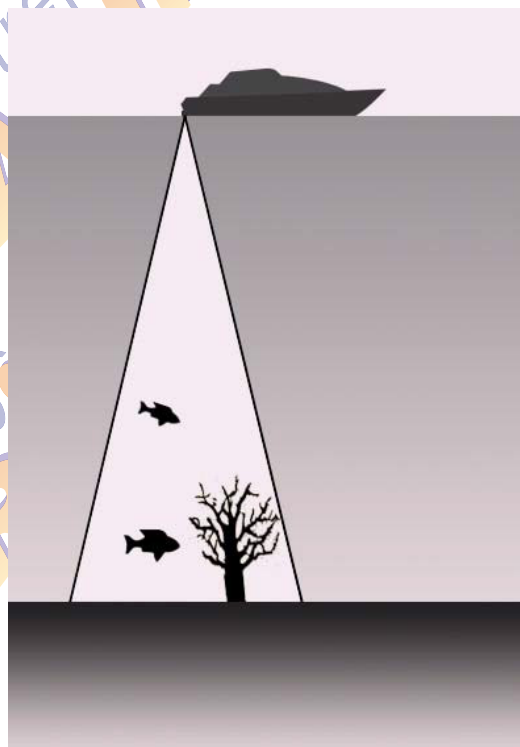
INDEX

Comprendre le sonar	4
Détection sans-saut	4
Sonar à double faisceau	5
Installation	6
Liste de pièces	6
Liste d'outils (non inclus)	6
L'installation du transducteur	7
L'installation sur tableau arrière	7
L'installation intra-coque	11
L'installation intra-coque permanente	13
L'installation du sonar	14
Utilisation	19
Comprendre l'affichage du détecteur de poisson	9
L'affichage en temps réel du sonar	9
L'utilisation des touches	20
Sonar	21
Sensibilité	21
Filtre antibruit	22
Ligne blanche	22
Sensibilité du détecteur de poisson	23
Fréquence	24
Contrôle TCG	24
L'affichage	25
Charte de vitesse	25
Portée de la profondeur	26
Portée du zoom	27
Rétro-éclairage	28
Contraste	28
Chevauchement de données	29
Alarme	29
Alarme de profondeur	29
Alarme de poissons	30
Alarme de batterie	30
Système	31
Signal sonore	31
Unités	31
Langue	32
Réinitialisation du système	32
Simulation	32
Diagnostic des anomalies	34
Spécifications et caractéristiques	35

Comprendre le sonar

Si vous êtes familier avec l'utilisation d'un sonar, passez directement au segment suivant. Mais, si vous n'avez jamais possédé un sonar à détection de poissons, ce segment vous donnera la théorie de base de travail de ce sonar.

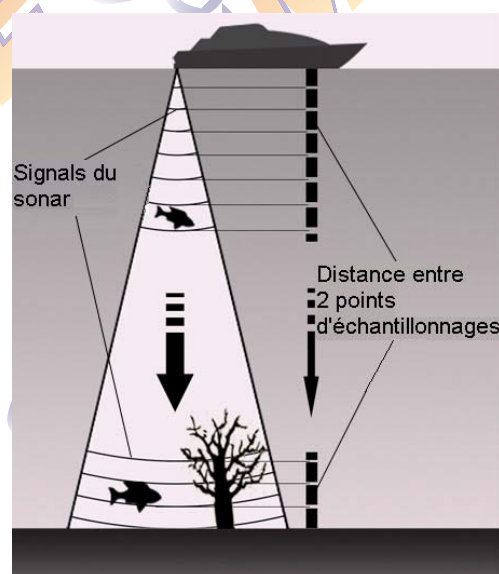
Grâce à la technologie du sonar, le sondeur peut identifier les conditions sous l'eau incluant les poissons, les obstacles ou le fond marin. Après avoir terminé l'installation du transducteur et du sonar, connectez l'appareil au transducteur. Plus le faisceau de l'onde est étroit plus il pénètre profondément, l'onde sonore se propage en formant un cône (pensez à une lampe de poche). L'onde sonore rebondi jusqu'au transducteur quand elle frappe un objet. L'objet pourrait être un poisson, une structure, le fond ou tout autre objet avec un densité différente de l'eau. Le transducteur amplifie le signal de retour et le renvoie à l'échosondeur en mesurant le temps de réponse entre les deux. Ainsi le sondeur peut calculer la distance avec le microprocesseur interne. Ensuite, le sondeur affiche les informations à l'écran pour que vous les interprétiez.



Détection sans-saut

Muni d'une technique de haute détection, votre détecteur de poissons possède une grande précision de détection permettant une "détection sans-saut".

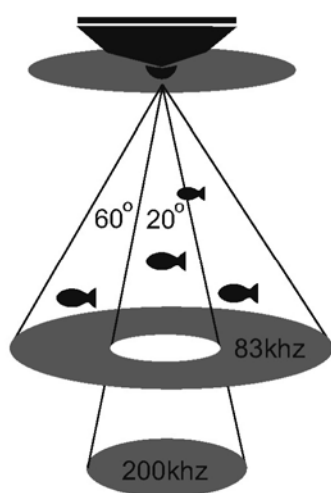
Lorsque le sonar fonctionne, il échantillonne continuellement l'écho au même intervalle (de 0.06ms pour votre échosondeur). Et les signaux continus produisent différents points d'échantillonnage. Plus la distance entre les deux points d'échantillonnage est petite, plus grande sera la précision de votre détecteur de poissons lui permettant de détecter les plus petits objets (pensez au filet de pêche, plus le trou est petit, moins les petits poissons peuvent s'enfuir).



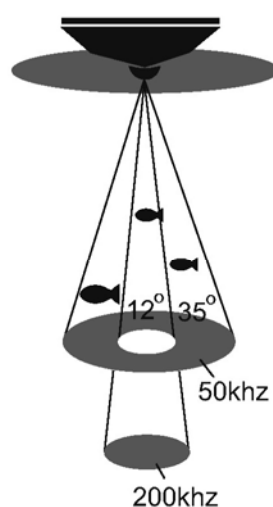
Sonar à double faisceaux

Les détecteurs de poissons Condor 242 dc et 245 df possèdent un système de sonar 200/83 (50) kHz à double faisceaux (ou à double fréquences), à l'aide desquels le sonar couvre deux espaces différents de $20^\circ / 60^\circ$ (ou $12^\circ / 35^\circ$), vous permettant d'obtenir de meilleures performances en résonance profonde et de meilleures informations sur le fond. Par le réglage du sonar à double faisceaux, vous pouvez utiliser faisceau étroit 20° (12°) pour pénétrer profondément, alors que vous êtes toujours en mesure d'utiliser le faisceau large de 60° (35°) pour une détection plus étendue.

Avec le système à double faisceaux, le sonar vous offre d'excellentes performances de détection soit en eau peu profond ou très profonde et dans l'eau douce ou salée.



Couverture du faisceau



Couverture du faisceau

ATTENTION!!!

Chaque fois que vous démarrez votre bateau, il est nécessaire d'éteindre l'appareil et ouvrir l'interrupteur de sécurité. Des pointes de tension en provenance de l'alternateur peuvent sérieusement endommager l'instrument. Le circuit marche / arrêt est souvent la première chose qui brise, de sorte que la machine ne s'allume pas ou ne s'éteint plus.

Ce défaut est typique d'une alimentation non filtrée et n'est donc pas couvert par la garantie.

Installation

Ne pas débiter l'installation, sauf si vous avez lu attentivement le manuel d'instructions, qui contient les informations essentielles à l'installation adéquate de votre détecteur de poissons. Si vous rencontrez des problèmes lors de l'installation, veuillez contacter votre revendeur.

Liste des pièces

Avant d'installer le transducteur et le sonar, s'il vous plaît vérifiez la liste d'emballage ci-dessous et assurez-vous que tous les éléments sont présents.

- A - Le Sonar
- B - Le support
- C - La base pivotante supérieure
- D - La base pivotante inférieure
- E - Le boulon de blocage
- F - Le connecteur dentelé gauche
- G - Le connecteur dentelé droit
- H - Le Transducteur
- I - Le pivot
- J - Le support
- K - Les vis 3x8 mm
- L - Les vis 5x20mm
- M - Un écrou
- N - Les vis 4x15mm screws
- O - Le boulon pivot



Liste d'outils requis (non fournis):

- A- Perceuse portative
- B- Un foret 5/32"
- C- Un tournevis Phillips et un à tête plate
- D- Un crayon à mine
- E- Scellant marin
- F- Époxy en 2-parties à réaction lente (pour installation intra-coque)

L'INSTALLATION DU TRANSDUCTEUR

L'Installation sur l'arcasse

1. Sélectionnez un emplacement de montage:

Pour sélectionner un emplacement de montage pour le capteur, vous devez considérer les facteurs suivants : Le sonar de transmission / réception peut être fortement affecté dans l'eau turbulente, donc veillez à ne pas monter le transducteur derrière des virures, des rangées de rivets, d'entrée d'eau, le port de décharge d'eau, la zone immédiate de(s) l'hélice(s). Ces zones peuvent créer des turbulences lorsque le bateau se déplace à une vitesse élevée. Ne montez pas la sonde dans des endroits où il peut être soumis à des vibrations sévères lorsque le moteur du bateau est en marche ou arrêté. Une fois l'installation terminée, assurez-vous que le transducteur pointe vers le bas en ligne droite à la surface de l'eau.

2. Marquez l'emplacement et percez les trous de montage.

- a) Assurez-vous que le bateau est à niveau et n'est pas incliné sur le bord.
- b) Maintenez le support contre l'arcasse, marquez deux trous de montage dans les fentes. Le centre des deux trous doit être parallèle à la surface de l'eau. Assurez-vous que la distance entre le bas de la matrice et le bord inférieur de l'arcasse est d'environ 0 à 5 mm. (figure 1)

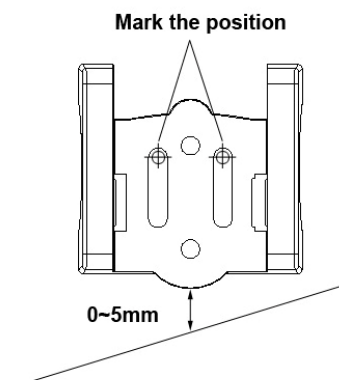


Figure-1

- c) Utilisez un foret 5/32 " pour percer deux trous d'environ 1" (25mm) de profondeur à l'emplacement marqué. Veillez à ne pas percer plus profond que 1 ".

3. Assembler le transducteur

a) Écarter légèrement le pivot et emboîtez le transducteur dans le pivot. La surface dentelée rend l'écartement difficile. **Note** : une fois le transducteur et le pivot alignés assurez-vous qu'ils ne sont pas assemblés en sens inverse.

(Voir la figure 2) a) Bien installé b) Mal installé

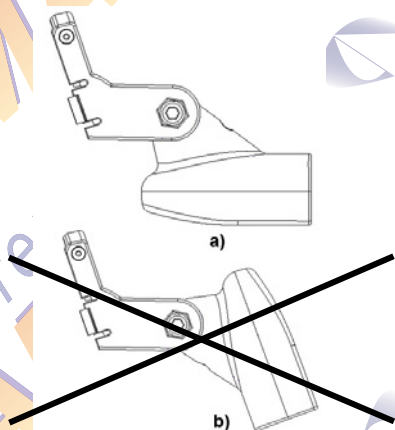
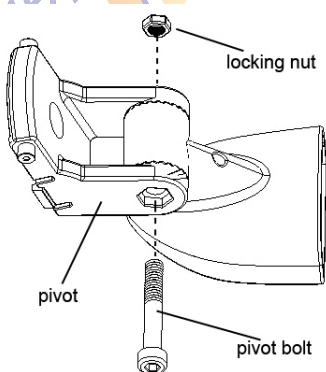
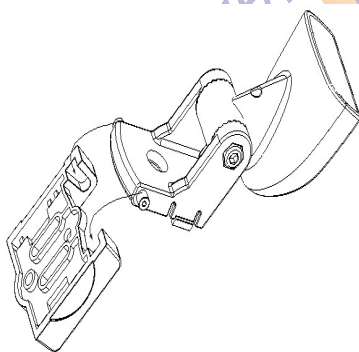


Figure-2

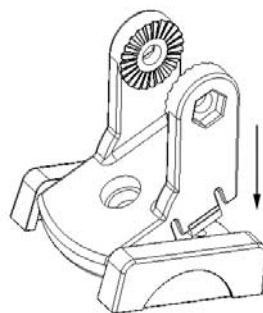
b) Mettre l'écrou de blocage dans la fente du pivot puis insérez le boulon de pivot. Serrez à la main le boulon de pivot. (figure 3) **Note**: Ne pas trop serrer le boulon du pivot avec la clé Allen, sinon vous ne serez pas en mesure de régler l'angle du transducteur.



F-3



F-4



F-5

c) Faite correspondre le pivot au support (figure-4)

Note: Ne poussez pas le pivot dans le support. (figure-5)

4. L'installation initiale du transducteur

a) Appliquez du scellant marin sur les vis #4 x 15mm et dans les deux trous sur l'arcasse. Maintenez le support contre l'arcasse de nouveau, serrez légèrement le support avec deux vis # 4 x 15 mm (figure 6).

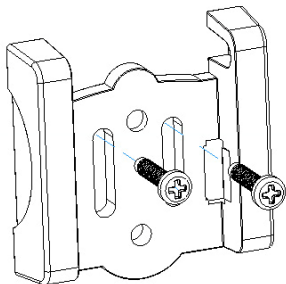


Figure-6

Note: Ne serrez pas trop, sinon vous ne serez pas en mesure de régler le transducteur.

b) Régler le modèle pour le rendre plus ou moins perpendiculaire à la surface de l'eau, puis serrez les deux vis avec la clé Allen. Appuyez sur le pivot dans le support, puis faites pivoter le transducteur pour le rendre parallèle à la surface de l'eau.

Note: Le pivot et le transducteur sont emboîtés par cliquets et l'incrément est de 12 degrés, de sorte que dans certaines situations, il peut être impossible d'ajuster le capteur complètement parallèle à la surface de l'eau. Dans cette situation, une légère inclinaison vers le bas (1 à 5 degrés) est acceptable.

4. Acheminement du câble

Selon votre choix, vous pouvez choisir de passer le câble du transducteur à travers ou par dessus l'arcasse jusqu'au sonar.

Si vous choisissez de passer le transducteur à travers l'arcasse jusqu'au sonar, veuillez suivre les étapes suivantes :

- tenir un serre-câble approximativement à 1/4 de la distance du haut de l'arcasse au transducteur, puis marquez la position avec un crayon. À l'aide d'un foret 1/8", percez un trou de retenue approximativement de 3/8" (10mm) de profondeur.
- Appliquez du scellant marin dans le trou puis serrez le serre-câble avec la vis.
- Si plus d'un serre-câble, répétez a) et b)

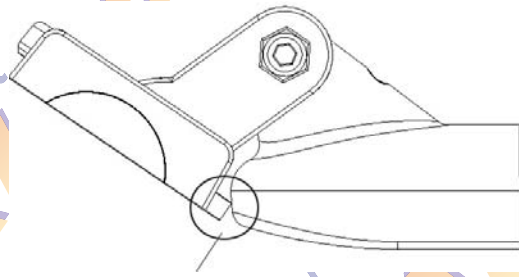


Figure-7

Note: Comme le transducteur est réglable, assurez-vous que le câble entre le capteur et la première pince n'est pas serré. Il doit rester une certaine longueur de câblage disponible, sinon le câble de la sonde peut s'endommager facilement. Pour éviter que de tels dommages ne se produisent, veuillez placer le transducteur à son extension maximale avant fixer le premier serre-câble (voir la figure-7).

d) Lorsque vous acheminez le câble du transducteur au sonar, évitez d'enrouler le câble de la sonde avec d'autres fils électriques ou tout autre dispositif électrique pouvant causer des interférences, cela pourrait affecter la transmission / réception de signal du sonar.

5. Testez l'installation initiale

Pour avoir une meilleure installation du transducteur, nous vous conseillons de tester l'installation initiale et ajuster le transducteur en fonction du résultat du test.

Avant l'essai, assurez-vous d'avoir terminé l'installation de l'unité de sonar et branché correctement le câble du transducteur à l'unité de sonar. Assurez-vous également que la distance entre le capteur et le fond n'est pas au-delà de la capacité de votre détecteur de poissons de profondeur.

- a) Allumez le sondeur et vérifiez si il ya des informations à l'écran. Si oui, cela signifie que le sonar est correctement branché au transducteur. Sinon, veuillez vérifier la connexion entre le sonar et le transducteur.
- b) Premièrement faites avancer votre bateau à basse vitesse. Regardez les données sur l'écran du sonar. Si les données apparaissent bien à l'écran, augmentez votre vitesse. Toujours observer l'écran du sonar pendant la promenade. Lorsque le bateau dépasse une certaine vitesse, il y a une perte de signal ou l'affichage du sonar est anormale, notez la vitesse de votre bateau.
- c) Réglez le capteur à la fréquence la plus basse et faites avancer le bateau à la vitesse remarquée plus haut (étape 2). Ensuite, observez l'écran du sonar, s'il est normal, passez à l'étape suivante. Sinon, veuillez ajuster le transducteur jusqu'à ce qu'il donne une lecture normale. Advenant que vous ne puissiez obtenir une lecture d'écran normale, il sera nécessaire que vous déplaçiez la position du transducteur.

6. L'installation finale

- a) Assurez-vous que le transducteur soit complètement immergé dans l'eau, puis ajustez

son emplacement sur l'arcaste pour qu'il soit toujours immergé dans l'eau aussi bas que possible. Ça évitera qu'un tourbillon n'affecte la transmission / réception du transducteur lorsque le bateau se déplace à une vitesse élevée.

- b) Dès que vous croyez avoir trouvé le meilleur emplacement de montage du transducteur, libérez le pivot du modèle, puis marquez le troisième trou avec un crayon (voir figure-8).

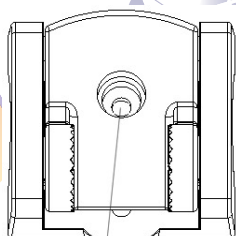


Figure-

The third hole

- c) Utilisez un foret $5/32$ " et percez un trou d'approximativement 1" (25mm) de profondeur à la position marquée.
- d) Appliquez un peu de scellant marin dans les trois trous et tenir le support contre l'arcaste. Après vous être assuré que l'installation est complètement en ligne avec l'emplacement de montage que vous avez établi à l'étape 4, serrez les trois vis avec la clé Allen.
- e) Poussez le pivot dans le socle.

Installation intra-coque

L'installation à l'arcaste demeure la méthode la plus largement utilisée pour installer le transducteur. Cependant, dans certaines situations, vous pouvez également utiliser l'installation intra-coque du transducteur. Qui, par rapport à l'installation l'arcaste, est plus pratique et plus rapide. Toutefois, compte tenu de la matière du bateau et les bulles d'air possiblement piégées dans le matériau, des signaux sonar seront légèrement réduits en passant au travers de la coque du bateau.

1. Préparation

La construction de la coque du bateau doit être d'une seule couche, car le signal sonar ne pourra pas passer à travers l'air.

Note: La zone choisie pour monter le transducteur doit être libre de turbulence d'eau. Toutes les membrures et autres protubérances qui pourraient créer des turbulences doivent être évitées.

Avec un bateau à double coques, vous ne pouvez faire l'installation à l'intérieur de la coque que lorsque certains matériaux de flottaison (tels que le contreplaqué, balsa, bois ou mousse) sont retirés de la zone choisie. (figure-9)

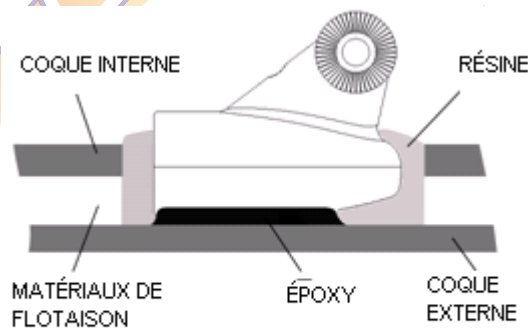


Figure-9

Attention: contactez votre revendeur de bateau pour obtenir les caractéristiques complètes de votre bateau. Et ne jamais essayer d'enlever du matériel de la coque intérieure avant que vous ne sachiez tout sur la composition de votre coque.

Choisissez une position appropriée dans la coque intérieure, puis retirez les matériaux de la coque interne et les matériaux de flottaison, ainsi la surface de la coque extérieure sera exposée. Appliquez de l'époxy sur la surface de la coque externe en fibre de verre; appuyez sur le transducteur avec un léger mouvement de torsion pour purger l'air emprisonné en dessous.

Après 24 heures s'assurer que l'époxy est solidifié, remplir l'espace restant avec de la résine. Et l'installation du transducteur est maintenant terminée.

Avec l'installation intra-coque, vous ne serez plus en mesure de régler le transducteur puisqu'il est fixe. Donc, essayez-le avant installation finale.

2. Trouvez une meilleure localisation

- Remplissez la coque avec assez d'eau pour submerger le transducteur.
- Dans le puits de moteur du bateau, placez le transducteur à la position de montage identifiée, face vers le bas. Pour laisser le transducteur en position, utilisez un objet lourd.
- Allumez le sonar, amenez l'embarcation dans une zone où l'eau a une profondeur d'environ 20 pieds (6 mètres) pour tester si l'écran du sonar donne une lecture normale (si nécessaire, veuillez ajuster la sensibilité et la profondeur). Sinon, vérifiez la connexion entre le sonar et le transducteur.
- Faites avancer le bateau en variant la vitesse et vérifiez l'écran du sonar, si des irrégularités apparaissent: la force sonar qui diminue, perte de signal ou fond manquant. Notez alors la vitesse et choisissez un autre emplacement pour le transducteur.
- Répétez l'étape 4 jusqu'à ce que vous trouviez le meilleur emplacement pour le

transducteur.

L'installation permanente intra-coque

- a) S'assurer que la surface de l'emplacement choisi soit propre, sèche et exempte de toute huile, puis poncez la surface de montage de transducteur avec un papier émeri à grain #100 jusqu'à ce qu'elle soit très propre et égale.
- b) Essuyez les débris de sablage sur la surface de montage avec un morceau de tissu, puis nettoyez la surface de montage de la coque et le transducteur avec de l'alcool.
- c) Prenez une quantité d'époxy et de durcisseur, mélangez-les lentement selon les proportions requises sur une plaque cartonnée. Évitez de former des bulles d'air dans l'époxy.
- d) Lorsque l'époxy semble inapplicable (environ 20 minutes après le début du mélange), assurez-vous qu'il n'y a pas de bulles d'air dans la couche d'époxy, puis étaler une fine couche d'époxy sur la surface du capteur, une couche comparable sur la surface poncée de la coque.
- e) Appuyez sur le transducteur dans l'époxy sur la zone poncée de la coque avec un léger mouvement de torsion, forçant les bulles d'air en dessous à sortir. Assurez-vous que la face du transducteur sera parallèle à la coque après avoir terminé tout le travail ci-dessus.

Attention: ne pas heurter le transducteur pendant le séchage de l'époxyde. Il faudra environ 24 heures pour que l'époxy durcisse complètement.

Note: Maintenir le transducteur avec un objet lourd pour l'empêcher de se déplacer pendant le durcissement de la résine d'époxy.

Une fois l'époxy complètement sec, videz l'eau restante de la coque.

- f) Branchez le câble au sonar et vous voilà prêt à l'utiliser.

L'installation du sonar

1. Trouvez un emplacement de montage

Lorsque vous débutez l'installation du sondeur, vous devez considérer ce qui suit :

- L'emplacement doit être pratique pour permettre le meilleur angle de vision.
- Il devrait y avoir assez de place pour que le sonar puisse s'incliner et pivoter une fois l'installation terminée. Pour les dimensions détaillées, référez-vous à la figure 10.

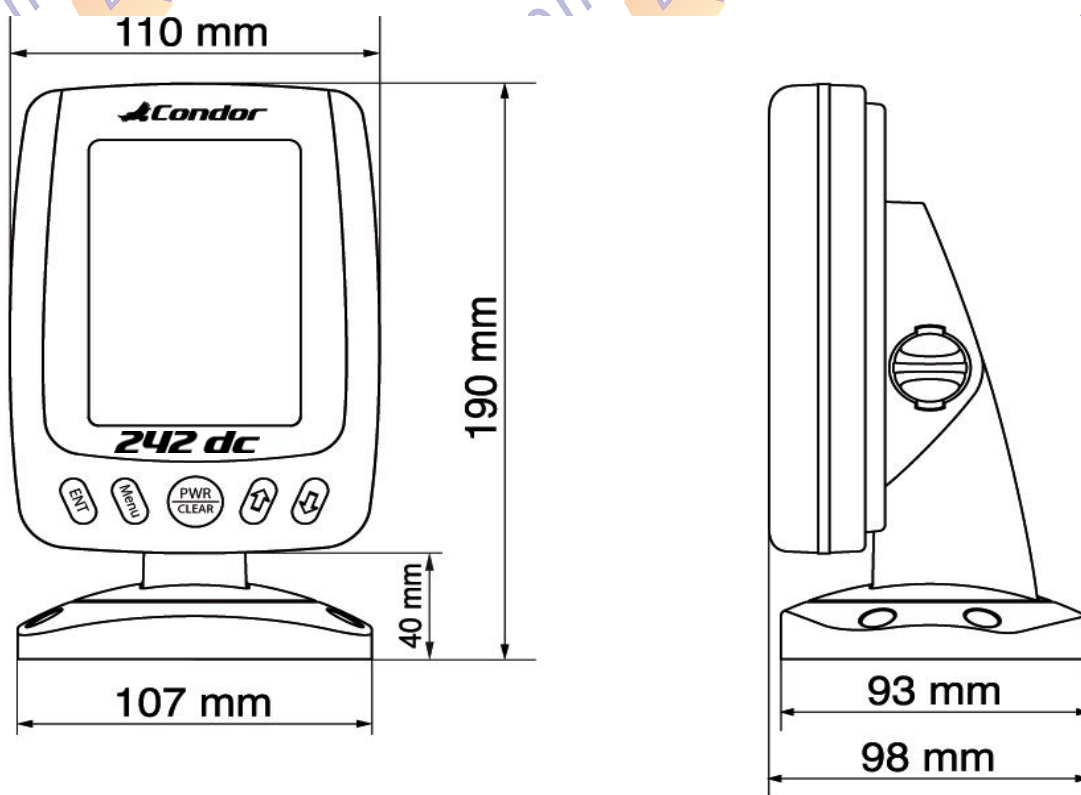


Figure-1

- Il faut laisser assez de place derrière le sonar pour acheminer le câble après l'installation.
- Pour obtenir une installation stable, la surface de montage doit être assez plane. Sinon, il sera très difficile de fixer la base de pivot inférieure. Et une installation instable peut endommager votre détecteur de poissons lorsque le bateau subit de grosses vagues.

2. L'installation de l'unité sonar

a) Assemblez la structure de pivot et d'inclinaison.

Maintenir le support inférieur pour qu'il traverse la base de pivot supérieure.

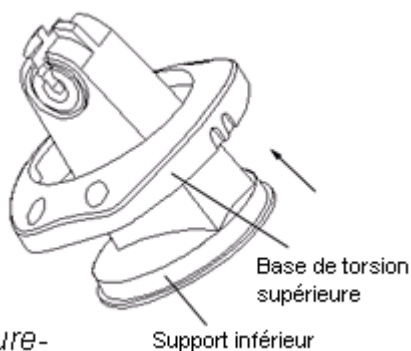
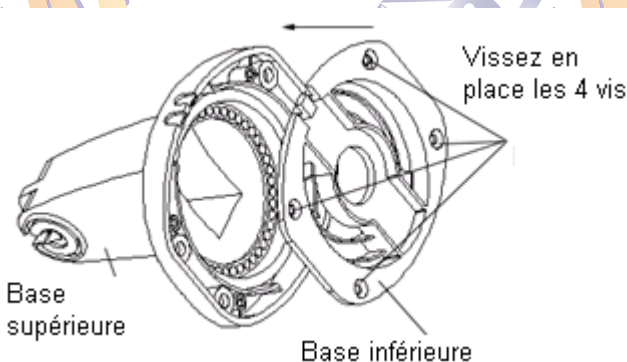


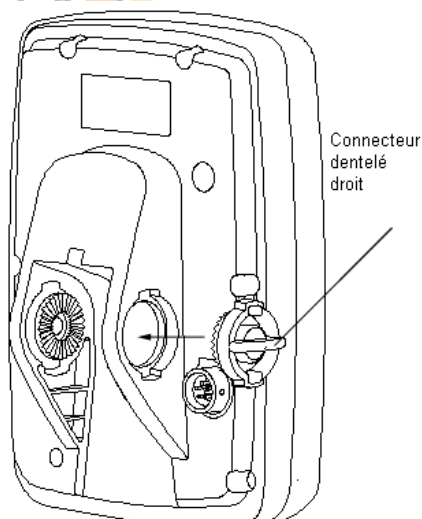
Figure-

Montez la base de pivot inférieure à la base de pivot supérieure, puis fixez les deux parties avec les 4 vis (3x8).



b) Assemblez la tête de contrôle.

Premièrement, insérez le connecteur dentelé droit dans le logement droit au dos de l'appareil.



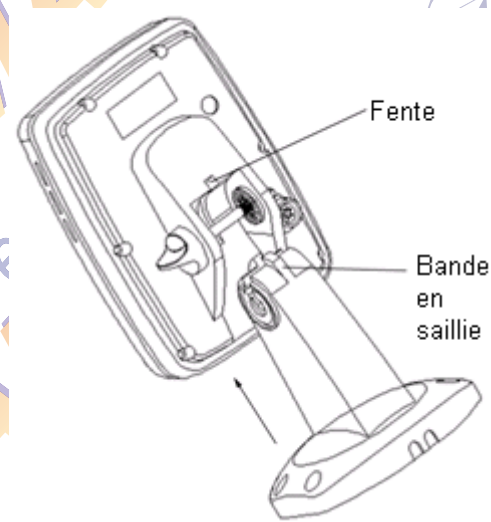
Puis, placez le connecteur dentelé gauche dans le logement gauche au dos de l'appareil,



Finalement, insérez la vis de blocage au travers des deux connecteurs dentelés, et vissez ensuite le boulon.



c) Assemblez l'unité sonar sur sa base de pivot et d'inclinaison.



En tenant l'appareil, insérez le boulon de serrage dans la fente en saillie du support

pivotant. Appuyez ensuite sur le support du sondeur en alignant les dents du support avec celles du sonar. Enfin, serrez la vis de blocage.

Votre assemblage complété doit être conforme à la figure ci-dessous.

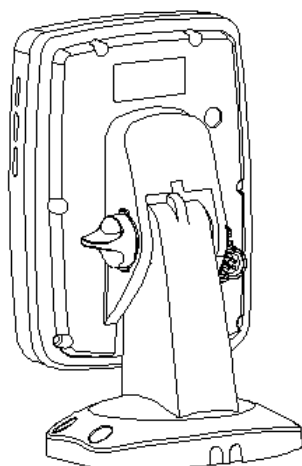


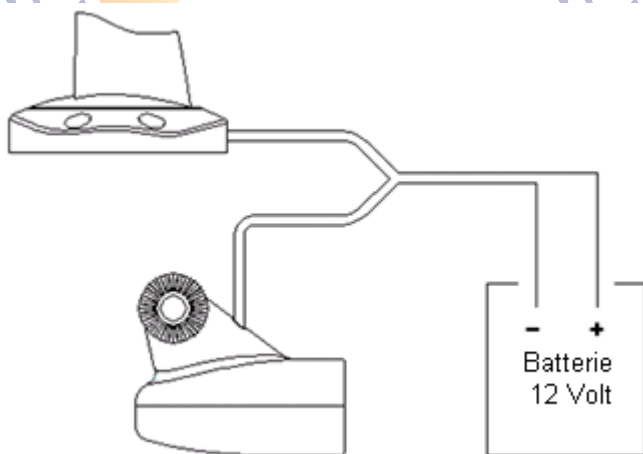
Figure-1

3. Fixez le détecteur de poissons sur la surface d'installation choisie préalablement.

4. Branchez le câble d'alimentation au bateau.

Votre détecteur de poisson comprend un long câble d'alimentation de **1,5 m (60 po.)**, utilisé pour se brancher à la sonde et à la batterie. Branchez correctement le câble d'alimentation au capteur et à la batterie et il est désormais prêt à l'emploi.

Attention: certains bateaux peuvent être muni d'un système électrique de 24 ou 36 volts. Mais pour votre détecteur de poissons, uniquement un système électrique de 12 volts doit être adopté. Tout dommage dû à un survolage annulera votre garantie.



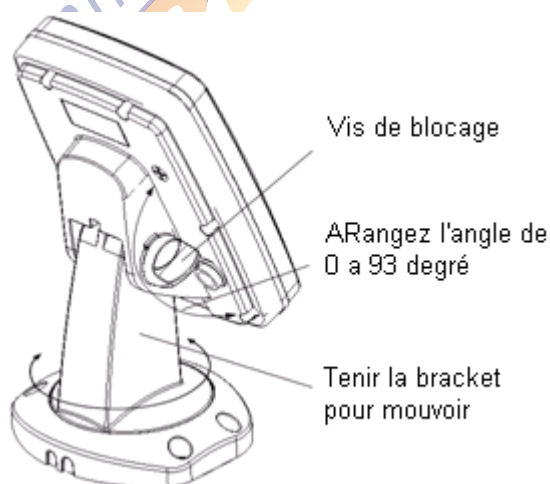
5. Réglage de l'angle de vue.

Votre détecteur de poissons possède une structure d'inclinaison et de pivotement vous permettant d'observer l'écran sur 360 degrés.

Lorsque vous avez terminé l'installation du détecteur de poissons, vous pouvez régler le sonar. Pour obtenir un angle de vue confortable pour vos recherches à l'écran, veuillez suivre les étapes suivantes:

a) Rotation du sonar.

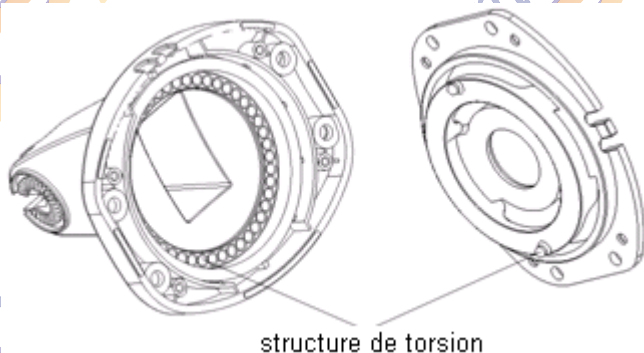
D'abord, desserrer la vis de blocage légèrement, puis maintenez le sonar pour le tourner dans un angle vous permettant d'avoir une vue claire de l'écran. Puis resserrez à la main le boulon de blocage.



Note: compte tenu de sa structure, le sonar possède une plage de réglage d'angle de 0~93 degrés.

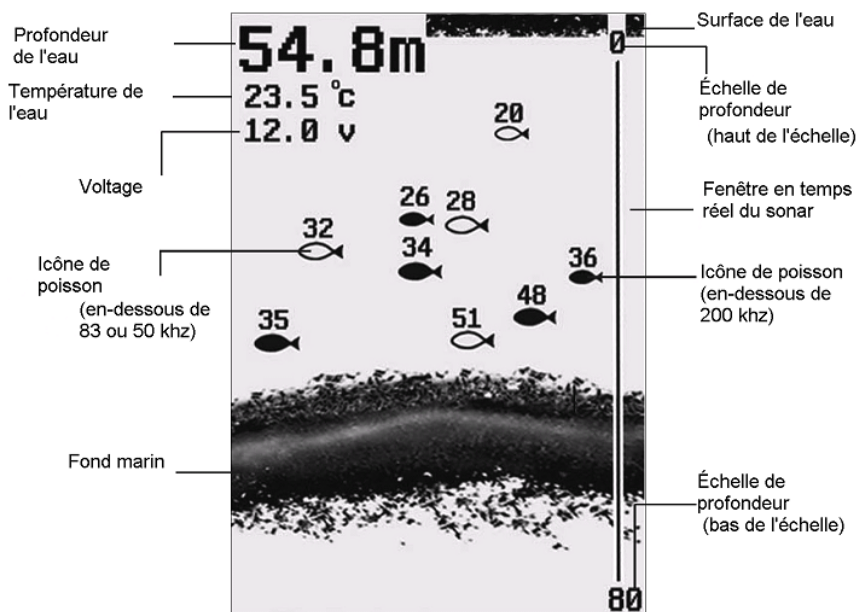
b) Tourner le support

Maintenir le support pour le pivoter légèrement et obtenir l'angle désiré sur une plage de 0 ~ 360 degrés.



Opération

Compréhension de l'écran sonar



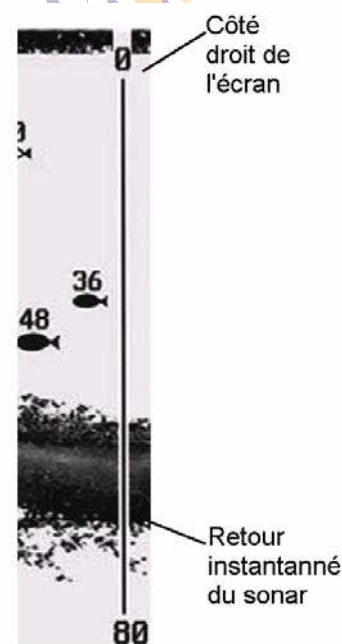
Cette illustration démontre toutes les informations fournies par votre sonar au cours de son utilisation. En débutant, les informations de la fenêtre ci-dessus s'afficheront en temps réel sur l'écran puis défileront de droite à gauche. Donc, ce qu'on voit sur l'écran (symboles de poissons, bancs de poissons, forme du fond marin, etc.) s'affichera dans l'historique du sonar. La ligne noire au haut de l'écran représente la surface de votre plan d'eau. La profondeur de l'eau et la température apparaissent dans le coin supérieur gauche de votre sonar, en autant que le sonar soit branché et que votre sonde soit correctement installée. En déplaçant la sonde à vitesse continue, vous pouvez visualiser le fond marin au bas de votre écran.

La fenêtre du sonar en temps réel

La partie droite de l'écran, montre l'historique du sonar en temps réel et varie selon les différentes saisies de la sonde, tout au cours de son utilisation. Compte tenu que le bateau et les cibles sont continuellement en mouvement, les informations affichées à l'écran indiquent uniquement le segment de temps où la cible passe sous le bateau.

Pour bien comprendre l'affichage sur l'écran, imaginez que vous divisez votre écran en bandes verticales parallèles et que chaque bande représente une saisie en temps réel durant le déplacement du bateau. Cette saisie se retrouve verticalement sur l'écran du sonar. La bande à l'extrême droite, représente le dernier signal capté.

Grâce à l'écran en temps réel du sonar, on peut observer rapidement les changements d'informations. Les données



s'affichent à l'instant même où votre sonde détecte l'environnement marin. Cela inclue la vie sous-marine, la profondeur, le fond marin, les obstacles et bien sûr les poissons.

Identification des diverses touches du sonar



Le sonar émet un son lorsque vous appuyez sur une touche indiquant que la commande a été acceptée. Votre appareil utilise une interface à 5 touches faciles d'usage. Par une simple opération vous aurez accès à une variété de tableaux et de menus.

Touche PWR / CLEAR

On utilise la touche PWR / CLEAR pour ouvrir/fermer votre sonar. Elle sert aussi à entrer et sortir des différents menus de votre appareil.

Maintenir la touche POWER enfoncée durant 6 secondes, sans relâcher, pour accéder au mode simulation du sonar.

Touche ENT

On utilise la touche ENT pour sélectionner les options, dans les différents menus.

Touche MENU

On utilise la touche MENU pour entrer dans le menu principal et naviguer à travers ses 4 pages de menu.

Elle peut être aussi utilisée pour quitter le menu.

Touche DOWN

On utilise la touche **DOWN** pour dérouler la barre de menu vers le bas.

Touche UP

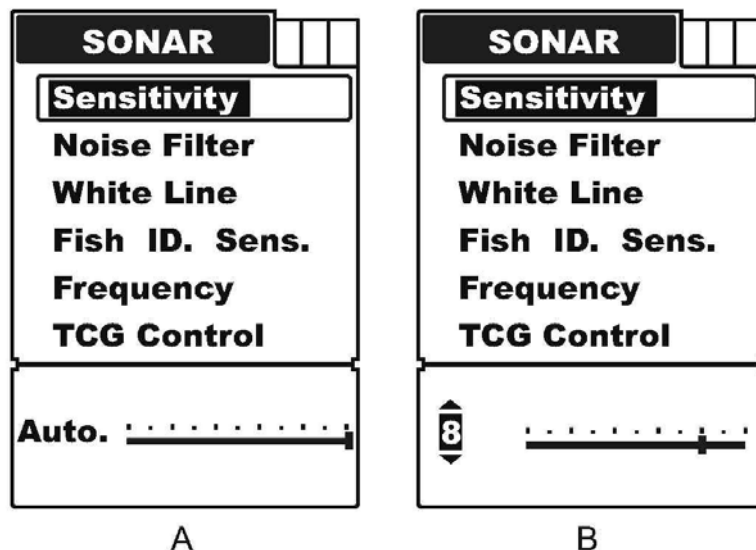
On utilise la touche **UP** pour dérouler la barre de menu vers le haut.

SONAR

Sensibilité (sensitivity)

La sensibilité détermine comment les échos s'afficheront à l'écran.

En augmentant la sensibilité on intensifie, les détails des informations captées par la sonde et affichées à l'écran. Dans certaines situations, ça crée un surplus d'informations qui encombre l'écran. Réduire la sensibilité permet d'améliorer le rendu. Si on baisse trop la sensibilité même les proies potentielles, comme les poissons n'apparaîtront plus.



Lorsque l'eau est claire ou très profonde, essayez d'augmenter la sensibilité, cela vous permettra de voir même le très faible retour de sonde. Cependant, lorsque l'eau est trouble, essayez de diminuer la sensibilité, pour ne laisser que l'écho utile s'afficher à l'écran et éliminer les bruits.

Pour changer la **Sensibilité**:

- 1) Appuyez sur **MENU** pour entrer dans le menu.
- 2) Appuyez de nouveau sur **MENU** pour entrer dans le menu **SONAR**.
- 3) Utilisez les boutons flèches **Up / Down** pour entrer dans le sous menu **Sensibilité**.
- 4) Appuyez sur **ENT** pour accéder aux paramètres
- 5) Utilisez les boutons flèches **Up / Down** pour augmenter ou diminuer la valeur.
- 6) Appuyez sur **ENTER** pour confirmer et sortir des paramètres.
- 7) Appuyez sur **PWR/CLEAR** pour sortir du menu.

Note: La sensibilité par défaut est à **AUTO** et la configuration change de A à B dès que vous entrez dans le menu.

Filtre de bruit

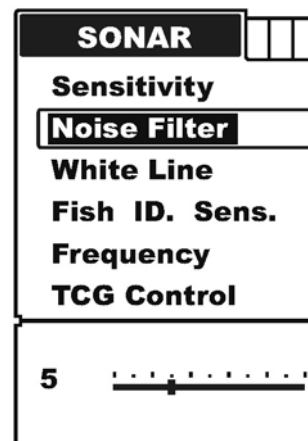
Dans maintes situations le sondeur de poissons sera affecté par des signaux indésirables causés par le moteur du bateau, les turbulences, les problèmes de filages ou tout autres problèmes de source électriques ou mécanique. Toutes ces interférences causent des tracés indésirables sur l'écran, pouvant fausser la lecture des conditions marines.

Plus le niveau de bruit est élevé, plus le filtre devrait être relevé. Cependant, si le niveau de l'eau est assez profond, un filtre trop élevé peut affecter la précision de votre appareil.

Donc lorsque vous éprouvez des problèmes de bruits élevés, il vaut mieux trouver et régler la source de l'interférence au lieu de hausser le filtre de bruit. La plage de correction du bruit va de 0-15db.

Pour régler la fonction **Filtre de bruit (Noise Filter)**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez à nouveau sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu **Sonar**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** choisir l'option **Noise filter**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour accéder au réglage.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier sa valeur.
- Appuyez sur la touché **ENT** pour confirmer et sortir du réglage.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



Ligne Blanche (White Line)

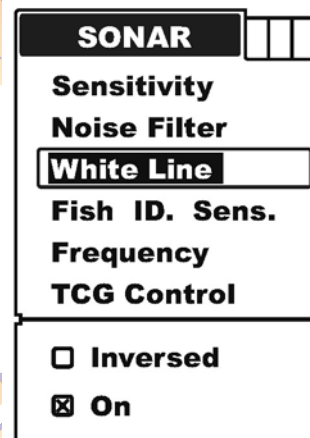
La ligne blanche sert à visualiser les signaux forts et faibles sur l'écran.

En activant la Ligne Blanche (ON), les signaux faibles sont identifiés par des pixels noirs et les signaux forts par des pixels de couleurs plus pâles. Cela permet de s'assurer que les signaux faibles soient clairement visibles à l'écran.

En désactivant la Ligne Blanche (off), les signaux forts seront identifiés par des pixels noirs et les signaux faible par des couleurs plus pâles.

Pour définir la **Ligne Blanche (White Line)**:

- Appuyez sur **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez à nouveau sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu **Sonar**.
- Utilisez les boutons flèches **Up / Down** pour choisir le sous menu **White Line**.
- Appuyez sur **ENT** pour accéder aux paramètres.
- Utilisez les boutons flèches **Up / Down** choisir l'option.
- Appuyez sur **ENTER** pour confirmer et sortir des paramètres par la suite.
- Appuyez sur **PWR/CLEAR** pour sortir du menu.



Menu Fish ID. Sens.

Le menu **Fish ID. Sens** sert à ajuster la longueur minimale de poissons à détecter par votre sonar.

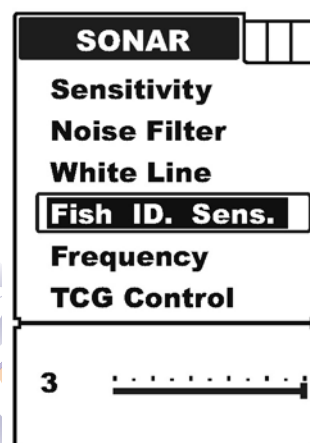
En sélectionnant la capacité maximale, même les ondes les plus faibles pourront s'afficher sur votre écran. Très utile pour détecter les plus petits poissons.

Si vous sélectionnez la capacité minimale, seules les ondes les plus fortes seront identifiées sur votre écran. Idéal lorsqu'on recherche les plus gros poissons.

Quand ce menu est désactivé(OFF) le système ne tient pas compte de la grosseur des poissons.

Pour régler le menu **Fish ID. Sens.**:

- Appuyer sur **MENU** pour initialiser ce menu.
- Appuyez à nouveau sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu **Sonar**.
- Utilisez le **Up / Down Arrow** pour choisir l'option **Fish ID Sens.**
- Appuyez **ENT** pour accéder au réglage.
- Utilisez de nouveau les touches **Up / Down Arrow** pour augmenter/diminuer la sensibilité.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et quitter le réglage.



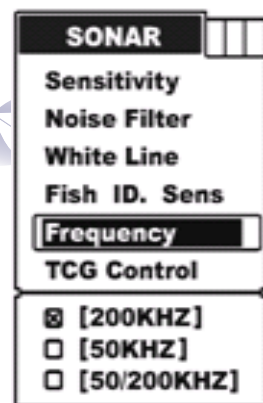
Fréquence

La fréquence détermine quelles ondes sonar, transmises par le transducteur, seront affichées sur votre écran.

- a) À 200 KHz, l'écran affichera seulement un faisceau étroit de 200 KHz.
- b) À 50 (ou 83) KHz l'écran affichera seulement un faisceau étroit de 50 (ou 83) KHz.
- c) À 50 & 200 (ou 83 & 200) KHz, l'écran affichera les deux réceptions de 200 KHz et 50 (ou 83) KHz. Les ondes du sonar à 200 KHz paraîtront plus foncé.

Pour régler la **fréquence**:

- a) Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans ce menu.
- b) Appuyez à nouveau sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu **Sonar**.
- c) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour choisir l'option fréquence.
- d) Appuyez sur la touche **ENT** pour sélectionner l'onglet choisi.
- e) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour sélectionner la fréquence.
- f) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et quitter le menu.



À noter:

En mode **Single Beam** (soit 200 ou 50 et 83 kHz), toutes les cibles détectées s'afficheront avec le poisson foncé. En mode **Dual Beam**, les cibles détectées avec 200 kHz sont représentées avec le poisson foncé, et celles détectées avec 50 or 83 kHz sont représentés avec le poisson pâle.



Symbole du poisson foncé (200 KHz du Double)



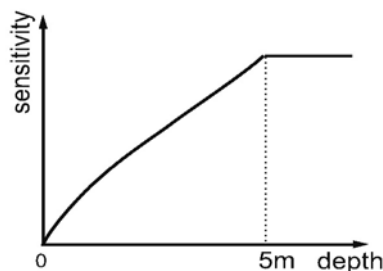
Symbole du poisson pâle (50 ou 83 KHz du Double)

La fonction TCG

Cette fonction optimise la filtration du brouillard sonar dans l'environnement. Il peut aider le sonar à fonctionner correctement dans un endroit plus bruyant.

Afin de maîtriser ce brouillard sonar et les signaux du transducteur, cette option modifie la sensibilité automatiquement quand les profondeurs changent.

Le diagramme ci-dessous démontre la sensibilité associée à la profondeur.



À noter: Le diagramme démontre que la fonction TCG fonctionne uniquement avec une profondeur entre 0 et 5 mètres. Donc, si le secteur choisi est bruyant et que vous désirez identifier les conditions en eau peu profonde, activez la fonction **TCG control** "On".

Notez bien: À l'air libre, la propagation du signal est bien plus grande que dans l'eau. Si vous tentez de tester l'appareil hors de l'eau, assurez-vous que le contrôle TCG soit désactivé (OFF).

Pour régler l'option **TCG Control**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour accéder à ce menu.
- Appuyez à nouveau sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu **Sonar**.
- Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour sélectionner l'option **TCG Control**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour accéder aux options.
- Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour sélectionner l'option voulu.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et quitter le menu.

SONAR	
Sensitivity	
Noise Filter	
White Line	
Fish ID. Sens.	
Frequency	
TCG Control	
<input checked="" type="checkbox"/>	Off
<input type="checkbox"/>	On

AFFICHAGE

L'onglet Chart Speed (Vitesse d'affichage)

L'option **Chart Speed** contrôle la vitesse des informations qui défilent à l'écran.

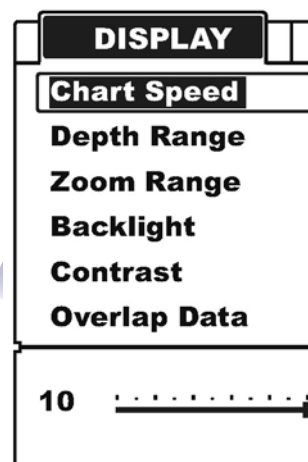
À la vitesse maximale, vous verrez plus d'information défiler à l'écran; en contrepartie, plus la vitesse de défilement est rapide moins vous aurez de temps pour décoder l'information.

À vitesse réduite, vous aurez assez de temps pour interpréter les détails relatifs aux poissons et au fond marin. Cependant, une information condensée peut être plus difficile à interpréter à cette vitesse.

Pour obtenir une meilleure image, essayez d'ajuster vitesse d'affichage pour l'adapter à votre situation, soit stationnaire, dérive légère ou accélération.

Pour ajuster l'option **Chart Speed**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche **MENU** pour passer au menu **Affichage (Display)**
- Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour choisir l'option **Chart Speed**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour accéder au réglage
- Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour augmenter/diminuer la valeur.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et quitter le menu.



La fonction Depth Range (champ de profondeur)

La fonction **Depth Range** détermine à quelle position le fond marin s'affichera sur l'écran. (Par exemple, si la profondeur actuelle est de 10m. et que le champ de profondeur est réglé à 20m, le fond marin s'affichera uniquement à 50% de la portion de l'écran). Il y a 9 niveaux de **Depth Range**.

- Avec les unités en pieds: 15, 30, 60, 120, 180, 240, 480, 720, auto
- Avec les unités en mètres: 5, 10, 20, 40, 60, 80, 150, 220, auto

Le réglage initiale "auto", va toujours afficher la profondeur dans une proportion égale sur votre écran. Cependant pour certaines situations, vous pouvez sélectionner manuellement un champ de profondeur.

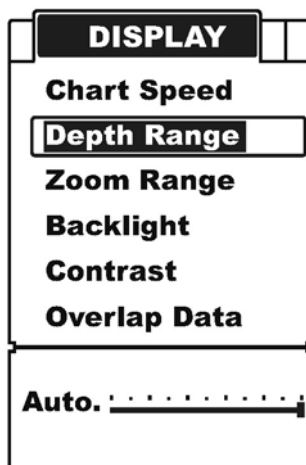
Pour ajuster la fonction **Depth Range**:

a) Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.

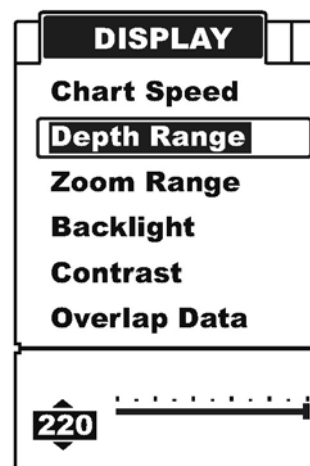
b) Appuyez de nouveau sur la touche **MENU** pour passer au menu **Affichage (Display)**.

c) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour sélectionner l'option **Depth Range**.

d) Appuyez sur la touche **ENT** pour accéder au réglage.



A



B

e) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour augmenter/diminuer la valeur

f) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et ensuite quitter le menu.

À noter : Après avoir appuyé sur la touche **Ent** pour accéder au réglage, l'affichage de l'écran passera de A pour B, utilisez alors la touche **Down** pour changer de niveau.

La fonction Zoom Range

La fonction Zoom Range permet d'agrandir un certain segment de profondeur, ce qui vous aidera à observer les plus petits détails du fond marin ou les différents poissons. L'excellente performance de votre appareil vous assure de détecter tous les différents champs de profondeur peu importe le relief.

Par exemple, si le champ profondeur est réglé sur 0~40m, et le réglage Zoom Range de 20~25m, vous pourrez voir à l'écran la zone de 20~25m de profondeur à une échelle de 8x son format. Avec un réglage de 20~30m, vous pourrez voir la zone de 20~30m de profondeur à une échelle 4x son format.

Pour régler la fonction **Zoom Range (portion zoomée)**:

a) Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu général.

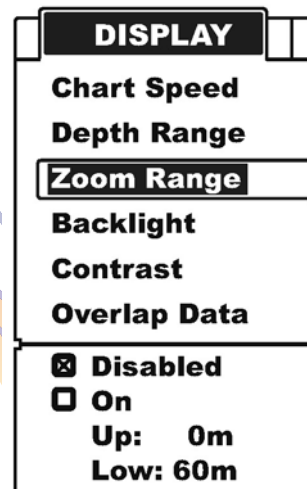
b) Appuyez de nouveau sur la touche **MENU** pour passer au menu **Affichage (Display)**.

c) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** pour sélectionner l'option **Zoom Range**

d) Appuyez sur la touche **ENT** pour accéder au réglage.

e) Utilisez ensuite les touches **Up / Down Arrow** pour augmenter/diminuer la valeur.

f) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer et quitter le menu.



À Noter: Après avoir sélectionné "on".

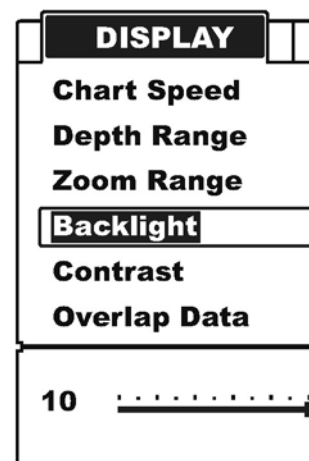
- 1) Appuyez sur la touche **ENT** pour changer "Up" ou "Low" comme indice.
- 2) Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier la valeur.
- 3) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- 4) Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.

La fonction Back Light

Il y a 10 niveaux d'ajustement modifiant l'éclairage de votre écran de plus sombre à plus clair.

Pour régler la fonction **Back Light**:

- a) Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- b) Appuyez de nouveau sur la touche menu accéder au menu **Display**.
- c) Utilisez les touches **Up / Down Arrow** jusqu'à l'option **backlight**
- d) Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- e) Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier la valeur.
- f) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- g) Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu

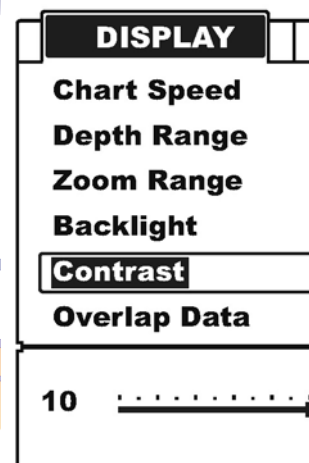


Contraste:

La fonction contraste vous permet d'obtenir un affichage approprié lors de l'utilisation de l'appareil.

Pour régler la fonction **Contraste**:

- a) Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu
- b) Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **Display**.
- c) Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Contrast**.
- d) Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- e) Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier la valeur.
- f) Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- g) Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu



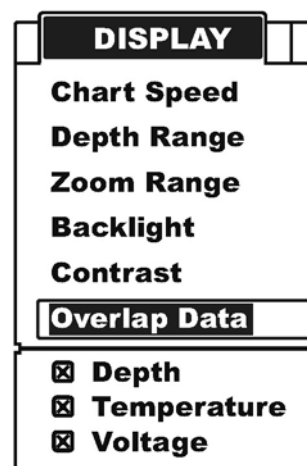
Overlap Data (Chevauchement de données) :

Au coin supérieur gauche de l'écran, il y a 3 données : Profondeur de l'eau, température, tension.

Overlap Data détermine lesquelles de ces lectures s'afficheront à l'écran.

Pour régler la fonction **Overlap Data**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **Display**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** jusqu'à l'option **Overlap Data** pour la modifier.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir une option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer le ou les choix.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



ALARME

Depth Alarm (alarme de profondeur)

Le sondeur émet un signal d'alarme lorsque la profondeur du plan d'eau atteint une valeur égale ou inférieure au réglage de l'alarme.

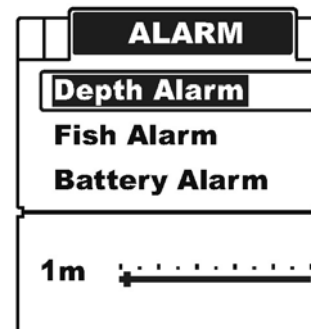
Remarque: une fois déclenchée, un message d'alarme s'affiche sur l'écran. Vous pouvez appuyer sur la touche **Menu** pour quitter le mode d'alarme de profondeur, mais l'alarme se déclenchera à nouveau jusqu'à ce que votre bateau quitte pour une zone où la profondeur de l'eau sera supérieure à la plage d'alarme de profondeur.

Vous pouvez également quitter le mode d'alarme en accédant au menu d'alarme de profondeur pour augmenter artificiellement la valeur de l'alarme de profondeur actuelle à un autre niveau sécuritaire.

Pour régler la fonction **Depth Alarm**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **ALARM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Depth Alarm**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier la valeur.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.

Shallow Alarm !

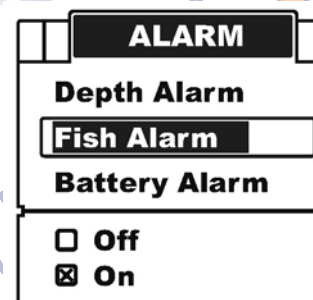


Fish Alarm (alarme détection de poisson)

Le sondeur émet un signal d'alarme quand il détecte un possible poisson.

Pour régler la fonction **Fish Alarm**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **ALARM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Fish Alarm**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir une option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



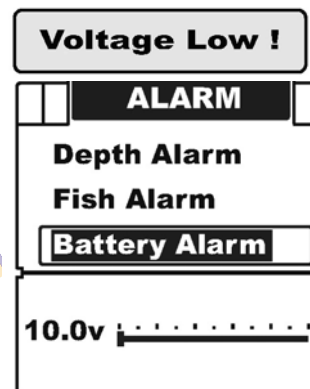
Battery Alarm (Alarme de tension de batterie)

Si la tension de la batterie d'alimentation est inférieure au réglage de l'alarme, celle-ci se fait entendre et un message s'affiche sur l'écran.

Le réglage disponible va de 10,0 ~18,0 volts. La tension de la batterie s'affiche dans le coin inférieur droit de l'interface d'alarme de batterie.

Pour régler la fonction **Battery Alarm**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **Alarm**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Battery Alarm**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier la valeur.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



Remarque: une fois l'alarme déclenchée, un message d'alarme s'affiche à l'écran. Vous pouvez appuyer sur une touche deux fois pour effacer le message d'alarme.

Cependant l'alarme apparaîtra à plusieurs reprises à moins que la tension de la batterie ne soit supérieure au réglage de l'alarme de batterie.

Vous pouvez choisir manuellement de quitter le mode **Battery Alarm** en accédant aux réglages du menu d'alarme, et en ajustant le réglage à une valeur plus sûre.

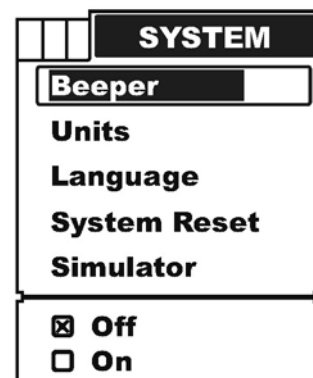
Système

BEEPER (tonalité des touches):

Beeper sert à déterminer si le sondeur émet une tonalité lorsqu'une touche est enfoncée.

Pour régler la fonction **Beeper**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **SYSTEM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour modifier l'option **Beeper**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir l'option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



Units (unités)

Units permet de choisir l'unité de profondeur et de température. Il ya quatre choix de combinaisons :

Feet / Celsius

Feet / Fahrenheit

Meter / Celsius

Meter / Fahrenheit

Pour régler la fonction **Units**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **SYSTEM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir l'option **Units**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir une option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.

SYSTEM	
Beeper	
Units	
Language	
System Reset	
Simulator	
<input type="checkbox"/> Feet / °C	
<input type="checkbox"/> Feet / °F	
<input checked="" type="checkbox"/> Meter / °C	
<input type="checkbox"/> Meter / °F	

Language (langue d'utilisation)

Language vous permet d'utiliser la langue de votre choix pour tous les menus de l'appareil. C'est la première chose que vous devez faire lorsque vous allumez votre appareil Condor pour la première fois. Vous avez le choix de 16 langues différentes.

Pour régler la fonction **Language**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **SYSTEM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Language**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir une option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.

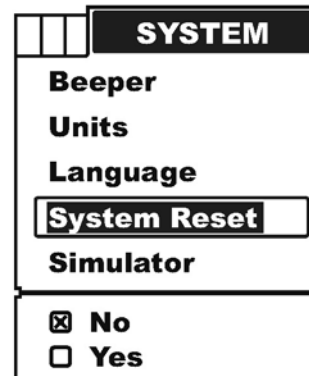
SYSTEM	
Beeper	
Units	
Language	
System Reset	
Simulator	
<input type="checkbox"/> Deutsch	
<input checked="" type="checkbox"/> English	
<input type="checkbox"/> Français	
<input type="checkbox"/> Italiano	

System Reset (réinitialisation du système)

System Reset permet de restaurer les paramètres initiaux du fabricant.

Pour régler la fonction **System Reset**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touche menu pour accéder au menu **SYSTEM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **System Reset**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir l'option **System Reset**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.

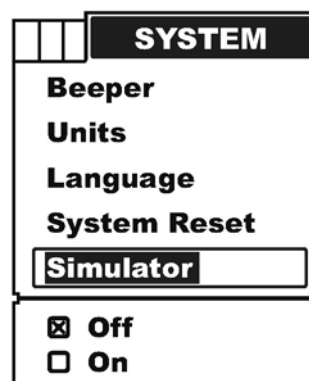


Simulator (simulation)

Le mode Simulation vous permet de pratiquer en utilisant le détecteur de poissons comme si vous étiez sur l'eau. En mode simulation, le signal de fond et les signaux de poissons s'affichent et se déplacent à l'écran, et en mode simulation, vous pouvez toujours modifier les paramètres pour visualiser différentes images de sonar et pour acquérir une meilleure compréhension de votre détecteur de poissons.

Pour régler la fonction **Simulator**:

- Appuyez sur la touche **MENU** pour entrer dans le menu.
- Appuyez de nouveau sur la touché menu pour accéder au menu **SYSTEM**.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour atteindre l'option **Simulator**.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour entrer dans ce menu.
- Appuyez sur les touches **Up / Down Arrow** pour choisir une option.
- Appuyez sur la touche **ENT** pour confirmer.
- Appuyez sur la touche **PWR / CLEAR** pour quitter le menu.



Pour quitter le simulateur, il suffit d'entrer dans le cadre de simulateur et modifier l'option pour "off".

Diagnostic des anomalies :

L'appareil ne s'allume pas.

- a) Vérifiez le branchement du câble à l'échosondeur. Assurez-vous que le fil rouge soit connecté à la borne positive et le noir à la borne négative ou à la masse.
- b) Assurez-vous que la tension de la batterie soit conforme à la valeur minimale (10 V).
- c) Vérifiez l'état du fusible.

Faible écho du fond, lecture de profondeur instable, ou aucun signal de poisson.

- a) Assurez-vous que le transducteur est correctement installé.
- b) Une végétation extrêmement dense peut nuire au signal du sonar, provoquant une interprétation erronée de la profondeur. Si vous êtes certain que les lectures sont incorrectes dans ces conditions, cessez de l'utiliser.
- c) L'huile, la saleté ou du carburant pourraient former un film sur le transducteur et réduire son efficacité. Le nettoyage de la face du capteur peut l'améliorer.
- d) Les bruits électriques provenant du moteur du bateau peuvent interférer avec les ondes du sonar, ce qui entraînera une perte des signaux plus faibles.
- e) Vérifiez la tension de la batterie. La puissance des ondes diminue avec une chute de tension. Cela réduira la capacité de l'appareil à identifier le fond et/ou les cibles.
- f) Le transducteur se trouve peut-être dans une zone d'eau turbulente. Sa relocalisation dans un endroit à écoulement régulier de l'eau peut aider.

Pas de lecture de profondeur avec un transducteur installé à l'intérieur de la coque (Shoot-through-hull).

Assurez-vous d'avoir une coque de bateau d'une seule épaisseur. Aussi, l'air emprisonné dans la stratification de la fibre de verre empêchera le signal sonar de passer, ce qui empêchera toute lecture de profondeur.

Le fond disparaît ou s'efface tout à coup, lorsque le bateau se déplace à grande vitesse

- a) Le transducteur peut se retrouver en eau turbulente. Consultez le guide d'installation et d'ajustez la position du transducteur pour une bonne circulation de l'eau.
- b) Les bruits électriques provenant du moteur du bateau peuvent interférer avec le sonar, ce qui entraînera une perte des signaux plus faibles. Essayez d'augmenter le niveau du "Noise Reject" ou remplacez le filage d'alimentation du sondeur et le câble du transducteur plus loin de la source électrique.

Rien n'apparaît sur l'écran même si vous pouvez voir les poissons sous le transducteur.

- a) Vérifiez l'installation du capteur pour s'assurer qu'il est correctement installé. Une installation inappropriée peut causer la perte de signaux.
- b) L'huile, la saleté ou du carburant peuvent former un film sur le transducteur et réduire son efficacité. Le nettoyage de la face du capteur pourrait aider.
- c) Le bruit électrique provenant du moteur du bateau peut interférer avec le sonar, ce qui entraînera la perte des signaux plus faibles.

L'écran devient tellement encombré que vous ne pouvez même pas voir le fond clairement.

- a) Un tel affichage peut-être causé par:
 - a) Un niveau de l'eau trop bas.
 - b) Une eau trop turbulente.
 - c) Il y a trop de débris dans l'eau.
- b) Augmenter le "Noise Reject" à 8 ou à un niveau plus élevé vous aidera.

Spécifications et caractéristiques

Spécifications du Condor 242 dc

Détection de profondeur.....	500 pieds (160 m)
Fréquence d'opération.....	200 / 83 KHz
Angle de Couverture sonar.....	20 / 60 degrés @ -3db
Puissance de sortie.....	150 watts (RMS), 1200 watts (pointe maximale)
Puissance requise.....	12V DC
Résolution.....	240V X 128H
Température d'utilisation.....	-10C a 50C (14 F a 122 F)
Dimensions de l'unité.....	7,5" x 4,2" x 1,9" (190 x 107 x 98 mm)

Spécifications du Condor 245 df

Détection de profondeur.....	920 pieds (280 m)
Fréquence d'opération.....	200 / 50 KHz
Couverture sonar.....	20 degrés @ -3db
Puissance de sortie.....	150 watts (RMS), 1200 watts (pointe maximale)
Puissance requise.....	12V DC
Résolution.....	240V X 128H
Température d'utilisation.....	-10C a 50C (14 F a 122 F)
Dimensions de l'unité.....	7,5" x 4,2" x 1,9" (190 x 107 x 98 mm)

Caractéristiques

- Haute définition de 4,3 "(11,5 cm en diagonale) triple supertwist LCD rétro-éclairé
- 4 nuances de gris
- Pour plans d'eau douce et salée
- Lecture sonar en temps réel
- Menu facile et efficace
- IPX7 boîtier complètement à l'épreuve de l'eau.
- Support d'inclinaison et de torsion de montage à déclenchement rapide.

Note: Notre Compagnie se réserve le droit de mettre à jour les produits, et elle n'est pas tenue de mettre à jour les anciens produits selon la nouvelle norme.



Condor

1501 Minnesota Avenue Winter Park, FL 32790 U.S.A.

info@condorsonar.com

www.condorsonar.com

Condor **Marine**