

# GPS 315/320



Guide de l'utilisateur

## Avertissement

### **Précaution à l'utilisation**

il est indispensable que l'utilisateur lise **INTÉGRALEMENT LE GUIDE DE L'UTILISATEUR ET LA GARANTIE** pour se servir correctement et en toute sécurité de ce **GPS MAGELLAN**.

### **Faites preuve de bon sens**

Bien que cet appareil soit un excellent outil de navigation, il ne remplace pas la nécessité de s'orienter avec précautions et de faire preuve de bons sens. Ne vous fiez jamais totalement à ce seul appareil pour trouver votre route.

### **Attention à la précision**

Le système de positionnement global (GPS) est exploité par le gouvernement américain, qui est entièrement responsable de sa précision et de sa maintenance. Dans certaines circonstances, le système peut manquer de précision. La précision du système peut aussi être affectée par une mauvaise géométrie des satellites. Le GPS est encore au stade de développement. Il est possible que le gouvernement y apporte des changements qui nécessiteront des modifications à votre appareil GPS.

### **Utilisez les accessoires recommandés**

N'utilisez que les accessoires recommandés et approuvés par Magellan incluant les câbles et antennes. L'utilisation d'accessoires non recommandés annule la garantie et peut diminuer l'efficacité de votre appareil.

### **Licence d'utilisation**

Magellan autorise l'acheteur de ce produit le droit d'utilisation du logiciel inclus dans l'appareil pour une utilisation dite normale. Le logiciel demeure la propriété de MAGELLAN et/ou ses fournisseurs et est régi par les lois internationales sur la propriété intellectuelle. Il est interdit de copier, transférer ou modifier ce logiciel comme tout autres produits régis par les lois sur la propriété intellectuelle.

\* \* \*

Aucune partie de ce guide de l'utilisateur ne peut être reproduite ou transmise sous n'importe quelle forme ou par n'importe quel moyen électronique ou mécanique, ni photocopiée ou enregistré, sauf pour l'usage personnel de l'utilisateur, sans la permission écrite de Magellan Corporation.

© 1999 par Magellan Corporation. Tous droits réservés.

Magellan™, GPS 315™, GPS 320™ et DataSend™ sont des marques déposées de Magellan Corporation.

630321-01 A

## Table des matières

Introduction .....	1
Conventions de ce guide d'utilisateur .....	1
Récepteur GPS 315/320 .....	2
Démarrage .....	3
Précision du récepteur GPS .....	3
Installation des piles .....	3
Réception et manipulation .....	4
Mise sous tension .....	4
Initialisation .....	4
Initialisation - Première utilisation .....	4
Sélection de l'application principale .....	5
Obtenir une position calculée .....	6
Sauvegarde d'un point de passage .....	6
Opérations de base .....	7
Entrer des données .....	7
Les tableaux de Navigation .....	7
Utilisation du tableau État (status) .....	8
Utilisation du tableau Position .....	9
Accéder au second système des coordonnées .....	9
Utilisation du tableau NAV 1 .....	10
Personnalisation du tableau NAV 1 .....	10
Utilisation du tableau BOUSSOLE .....	11

Personnalisation du tableau BOUSSOLE ...	11
Utilisation du tableau NAV 2 .....	12
Personnalisation du tableau NAV 2 .....	12
Utilisation du tableau Traceur .....	13
Accéder à la fonction PAN N SCAN .....	14
Configuration de l'historique du tracé .....	14
Effacement de l'historique du tracé .....	14
Configuration du traceur .....	15
Configuration de l'affichage des données ..	16
L'utilisation du tableau d'écart de déviation (Route) .....	17
Personnalisation du tableau ROUTE .....	17
Utilisation du tableau Vitesse .....	18
Remise à zéro de l'odomètre .....	18
Remise à zéro de l'odomètre du voyage ....	19
Configuration de la vitesse moyenne .....	19
Utilisation du tableau "horloge" (TIME) ....	20
Personnalisation du format de l'heure .....	20
Remise à zéro du temps écoulé du parcours .....	21
<b>Références .....</b>	<b>22</b>
Les points de passage .....	23
Création d'un point de passage .....	24
Edition d'un point de passage de l'utilisateur .....	24
Création, édition et effacement d'un message, d'un point de passage d'utilisateur .....	25
Sauvegarde des changements apportés .....	25
Projection d'un point de passage .....	25

Tri des points de passage .....	26
Effacement d'un point de passage de l'utilisateur .....	26
Recherche d'un point pré-inscrit en mémoire .....	26
Cédérom DataSend™ (option) .....	27
L'utilisation de DataSend™ .....	27
Les itinéraires .....	28
Création et effacement d'un GOTO .....	28
Création d'un GOTO à partir du tableau Traceur .....	28
Création d'un itinéraire MOB (Homme à la mer) .....	29
Création d'un itinéraire Backtrack .....	29
Création d'un itinéraire à multiples segments .....	30
Visualisation et modification d'un itinéraire .....	31
Insertion d'un segment .....	31
Remplacement d'un point de passage dans un itinéraire .....	31
Ajout d'un point de passage à la fin d'un itinéraire .....	32
Effacement d'un segment d'un itinéraire .....	32
Sauvegarde d'un itinéraire .....	32
Activation et désactivation d'un itinéraire .....	32
Inversion d'un itinéraire .....	33
Utilisation du tableau traceur pour la	

visualisation d'un itinéraire.....	33
Effacement d'un itinéraire .....	33
Fonctionnement des itinéraires Map 'N Track .....	34
<b>Fonctions Auxiliaires .....</b>	<b>35</b>
Fonctionnement des tables solunaires et tables chasse/pêche .....	35
Fonctionnement du mode de simulation ....	36
Ajustement du contraste d'affichage .....	36
Sélection de la messagerie et de l'alarme ...	37
Sélection de l'alarme d'ancrage .....	37
Sélection de l'alarme d'arrivée .....	38
Sélection de l'alarme (XTE).....	38
Sélection de l'alarme de proximité.....	39
Sélection de l'alarme de calcul de position GPS .....	40
Visualisation de menu d'alarme et de messagerie .....	40
Les valeurs par défaut de l'alarmes.....	40
Effacement des messages d'alarmes .....	40
<b>Personnalisation .....</b>	<b>41</b>
Accéder le menu de configuraton .....	41
Accéder à l'initialisation.....	41
Mise hors fonction de tableaux de navigation .....	41
Sélection d'un système de coordonnées.....	42
Sélection d'un système de coordonnées Géodésiques .....	43
Configuration du mode d'élévation .....	43

Sélection du format de l'horloge .....	44
Sélection des unités de mesure NAV .....	44
Sélection du point de référence Nord .....	44
Configuration de l'éclairage minuté .....	45
Configuration du bip sonore .....	45
Personnalisation de votre récepteur .....	45
Effacement de la mémoire .....	46
Sélection du NMEA .....	46
Sélection de la cadence de transmission des données (Baud Rate ) .....	47
<b>Problèmes et solutions .....</b>	<b>49</b>
Questions les plus fréquentes .....	50
Rejoindre MAGELLAN .....	51
Envois de votre appareil .....	51
<b>Messages NMEA .....</b>	<b>52</b>
<b>Systèmes de coordonnées géodésiques ...</b>	<b>58</b>
<b>Spécifications .....</b>	<b>59</b>
<b>Accessoires .....</b>	<b>60</b>
<b>Glossaire .....</b>	<b>61</b>
<b>Index .....</b>	<b>65</b>





# Introduction

Magellan vous félicite pour l'acquisition du GPS MAGELLAN GPS 315/ GPS 320. Depuis l'introduction du premier GPS portable en 1989, Magellan a ouvert la voie avec des produits toujours plus innovateurs pour une multitude d'applications de positionnement et de navigation, conçu spécialement à l'intention des amateurs des activités de plein air et de navigation.

Avant d'aller plus loin, assurez-vous que tous les articles mentionnés sur l'emballage étaient bien inclus dans la boîte lorsqu'elle vous a été remise. Si un article était manquant, veuillez contacter votre détaillant Magellan le plus tôt possible.

## Conventions de ce guide d'utilisation

Ce guide est divisé en chapitres: *Introduction*, *démarrage*, *opérations de base*, *Références*, *Personnalisation*, *Problèmes et solutions* et *Glossaire*. Il a aussi des sous-chapitres qui expliquent le NMEA, les systèmes de coordonnées géodésiques et dressent la listes des accessoires disponibles.

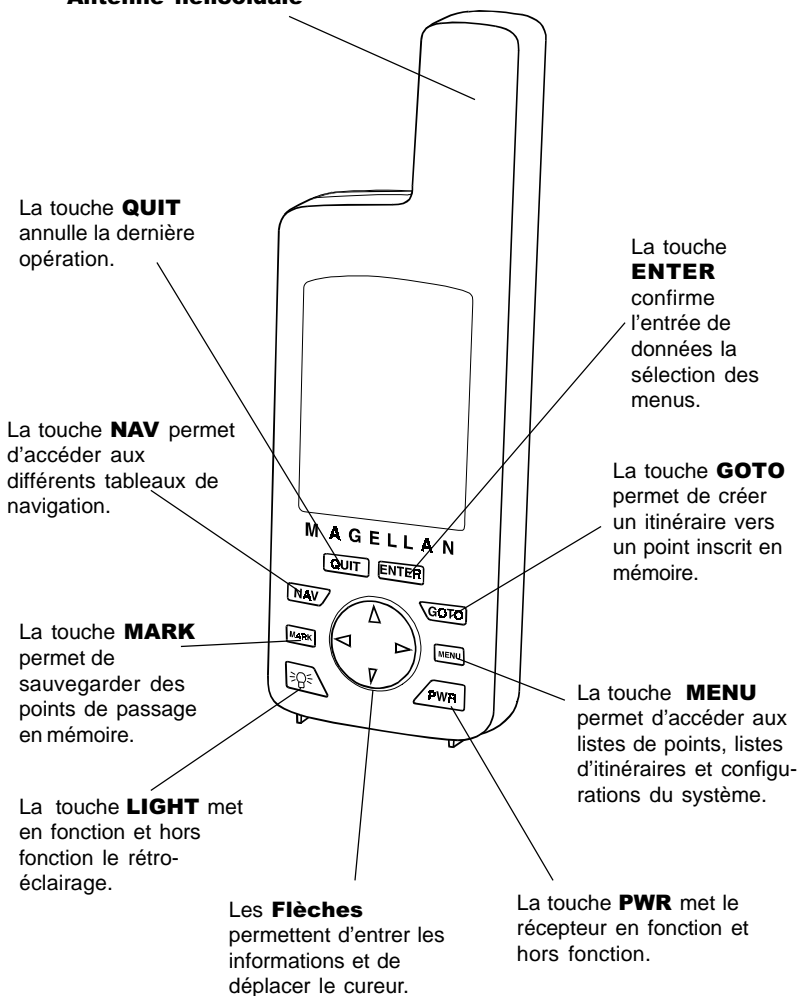
Il est essentiel que vous fassiez la lecture des chapitres *Démarrage* afin d'acquérir les connaissances de base nécessaires à l'utilisation de votre appareil.

Le chapitre *Références* contient des informations qui vous aideront à utiliser les points de passage, les différents types d'itinéraires et les fonctions auxiliaires. Le chapitre *Personnalisation* vous permettra de connaître la procédure de personnalisation d'affichages des différents paramètres de navigation et autres fonctions. Le chapitre *Problèmes et solutions* vous aidera à diagnostiquer tous problèmes que vous pourriez rencontrer. Le chapitre final, le *Glossaire*, vous permet de vous familiariser avec certains termes utilisés en navigation orientée.

Ce manuel s'applique à l'utilisation du GPS 315 ou GPS 320. Ces appareils diffèrent au niveau de la base de données interne de points pré-inscrits. Le GPS 315 possède une base de données sur les villes d'importance, majeures, de taille moyennes et petites du monde entier. Le GPS 320 possède une base de données sur les phares et aides à la navigation et des informations sur les villes d'importance, majeures et de taille moyennes pour trois régions distinctes. (Amérique du nord, central et sud/ Europe et Afrique/Australie et Asie.)

# Récepteur GPS 315/320

## Antenne hélicoïdale



La touche **QUIT** annule la dernière opération.

La touche **NAV** permet d'accéder aux différents tableaux de navigation.

La touche **MARK** permet de sauvegarder des points de passage en mémoire.

La touche **LIGHT** met en fonction et hors fonction le rétro-éclairage.

Les **Flèches** permettent d'entrer les informations et de déplacer le curseur.

La touche **ENTER** confirme l'entrée de données la sélection des menus.

La touche **GOTO** permet de créer un itinéraire vers un point inscrit en mémoire.

La touche **MENU** permet d'accéder aux listes de points, listes d'itinéraires et configurations du système.

La touche **PWR** met le récepteur en fonction et hors fonction.

# Démarrage

Cette section a pour but de vous familiariser avec le démarrage de votre GPS pour une première utilisation. Après une brève description, vous apprendrez :

- La précision de l'appareil
- L'installation des piles
- Première utilisation
- Obtenir une position calculée

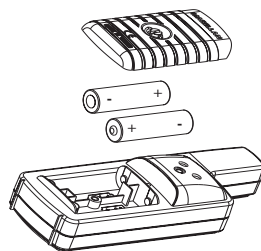
## Précision du récepteur GPS

La constellation de satellites qui fournissent les informations à votre récepteur GPS est détenue et opérée par le DOD (Département de la défense). Le positionnement par GPS atteint une précision RMS de 25 mètres ou mieux. Les signaux étant accessibles à tous, le D.O.D a introduit de façon volontaire une erreur dans les signaux satellites pour des raisons de sécurité nationale. Cette erreur porte le nom de S.A. abréviation de "Selective Availability" ou "Disponibilité Sélective".

Actuellement et à moins d'un avis contraire plus récent que ce manuel, votre récepteur GPS atteint une précision de 100 mètres horizontalement et 150 mètres verticalement. La marge d'erreur en raison du S.A peut atteindre des niveaux plus élevés 5 % du temps. L'altitude peut varier davantage.

## Installation des piles

L'appareil utilise deux piles AA qui sont installées à l'arrière. Dévissez le couvercle en tournant la clé en sens contraire à une montre. Insérez de nouvelles piles tel qu'illustré. Remplacez le couvercle et resserrez la clé dans le sens des aiguilles d'une montre. Le couvercle fournit un joint étanche. Évitez de serrer la clé plus qu'il est nécessaire.



## Réception et manipulation

### Vue non obstruée

L'utilisation de ce récepteur nécessite une vue non obstruée lui permettant ainsi de choisir parmi tous les satellites situés actuellement dans son rayon. Si la vue est obstruée (montagne, épais couvert feuillu, bâtiment ou autres) alors les signaux des satellites peuvent être bloqués et l'appareil peut nécessiter plus de temps pour le calcul de la position.

### Manipulation de l'appareil

Votre appareil est conçu afin qu'il soit confortable à votre main. Tenez l'appareil dans votre paume en s'assurant que l'antenne est pointée vers le ciel.

## Mise sous tension



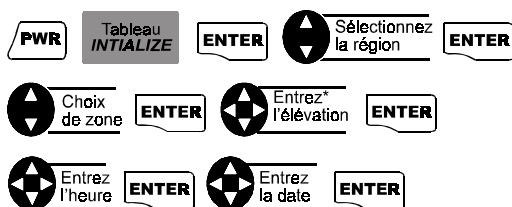
Lorsque vous aurez mis sous tension votre appareil appuyez sur **ENTER** dans les 10 secondes sinon l'appareil s'éteindra de lui-même.

## Initialisation

*Il n'est pas nécessaire d'initialiser votre appareil à chaque utilisation. Cependant si vous avez déplacé votre appareil de plus de 300 milles (500 km), vous devez initialiser votre appareil à nouveau.*

### Initialisation - Première utilisation

Si le tableau INITIALIZE n'apparaît pas à l'écran c'est que votre appareil a déjà été initialisé. Les étapes suivantes ne seront pas nécessaires.



\* Si vous ne connaissez pas l'élévation, appuyez sur **ENTER**.

## Sélection de l'application principale

Un tableau est maintenant affiché et vous indique de choisir l'application principale de votre appareil. La valeur par défaut est MARINE.



Vous avez complété l'initialisation de votre appareil.

Le tableau suivant vous informe sur la terminologie utilisée par votre appareil selon l'application principale choisie. **L'application principale présumée pour ce guide sera "Marine"**.

	Terrestre	Marine
Vitesse	SPD	SOG
Cap à maintenir (Bearing)	BRG	BRG
Distance	DST	DST
Course au sol (cap actuel)	HDG	COG
Vitesse relative	VMG	VMG
Cap de correction	CTS	CTS
Heure estimé d'arrivé	ETA	ETA
Temps du parcours	TTG	ETE
Écart de déviation	XTE	XTE
Point de passage	Landmark	Waypoint
Unités de mesure	MILESMPH ou KM/KPH	NM/KNOTS

## Obtenir une position calculée

Maintenant nous vous suggérons de vous rendre à l'extérieur à un endroit dégagé. Votre appareil acquiert maintenant les signaux des satellites nécessaires. La progression est affichée dans le tableau *État*. Lorsque le récepteur aura reçu toutes les informations nécessaires, le tableau *Position* vous indique automatiquement la position actuelle.

## Sauvegarde d'un point de passage

Lorsqu'une position a été calculée, il est possible de l'inscrire en mémoire pour une consultation ultérieure

### Sauvegarde d'un point par un nom pré-formaté par l'appareil

Ceci est la méthode simple de sauvegarde d'un point.



### Sauvegarde d'un point par un nom donné par l'utilisateur



Il est possible de sauvegarder jusqu'à 500 points de passage en mémoire.

### Création d'un GOTO

Un GOTO est un itinéraire vers un point. Vous pourrez consulter des paramètres de navigation afin de vous orienter.






Ceci est la fin du chapitre *Démarrage*. Le chapitre suivant appelé *Opération de base* vous aidera à vous familiariser avec les tableaux de navigation et d'autres fonctions avancés.

# Opérations de base


## Entrer les données



Tout au long de ce manuel d'instruction plusieurs clés seront fréquemment utilisées. Nous vous suggérons de les mémoriser afin d'avoir la possibilité de bien entrer les données en temps voulu.

- Utilisez  pour effectuer la sélection et déplacer le curseur de haut en bas.
- Utilisez  pour déplacer le curseur de gauche à droite et sélectionner la page voulue.
- Appuyez sur  pour retourner au tableau précédent, pour quitter un tableau ou pour annuler la procédure.

## Les tableaux de Navigation

Les neuf tableaux de navigation (*ÉTAT, POSITION, NAV 1, BOUSSOLE, NAV 2, TRACÉ DE PARCOURS, ROUTES, VITESSE* et *HEURE*) vous fournissent tous les paramètres nécessaires pour l'utilisation de votre appareil en tant qu'outil de navigation.

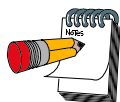
Les tableaux de navigation peuvent être visualisés en appuyant sur  à partir de n'importe lequel des tableaux disponibles.

En accédant à un tableau NAV, appuyez sur  ou  pour accéder en cascade tous les tableaux disponibles.

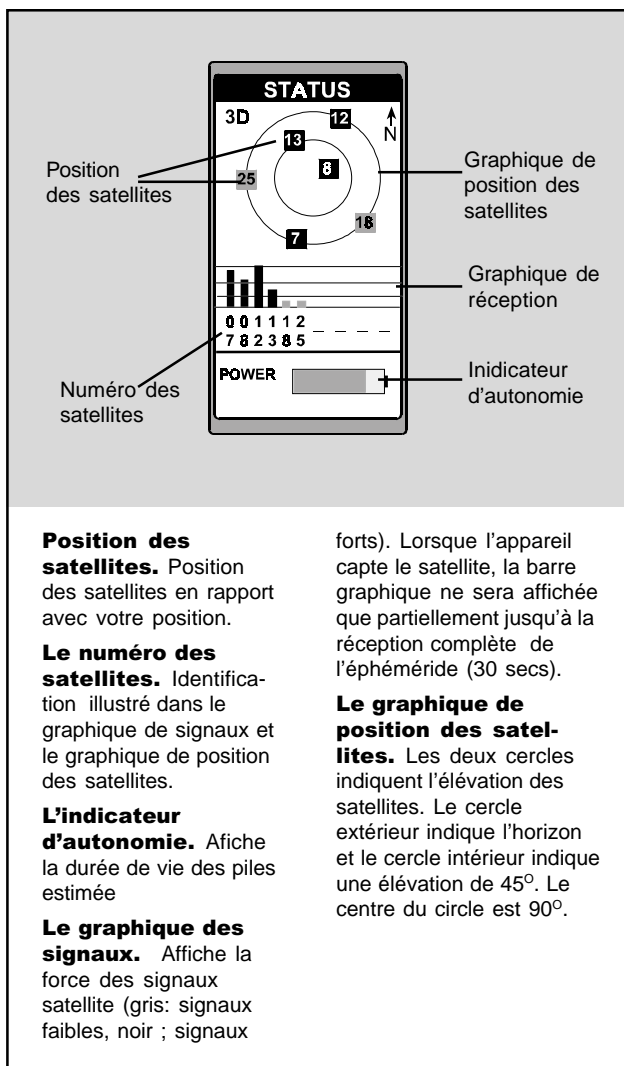
Tous les tableaux à l'exception des tableaux ÉTAT et POSITION, peuvent être soustraits de la liste en les désactivant à partir de la portion NAV SCREENS du menu de configuration principal (SETUP MENU).

## Utilisation du tableau ÉTAT (status)

Le tableau *ÉTAT* vous informe sur les paramètres vitaux de la réception des satellites ainsi que la durée de vie estimée des piles.



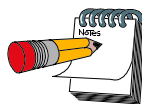
Dès que votre appareil aura pu calculer une position, le tableau *POSITION* remplacera le tableau *ÉTAT*





## Utilisation du tableau *Position*

Le tableau position est constitué de l'affichage de la dernière position calculée ainsi que des paramètres de navigation courants . Vous avez aussi l'option d'afficher la position sous deux systèmes de coordonnées (ex: UTM et LAT/LON).



**Elévation**

**Date**

**Vitesse**

**Compas**

**Icône de position**

**Coordonnées de position**

**Heure**

**Erreur de position estimée**

**Distance Parcourue**

**Cap actuelle**

**Accès aux second système de coordonnées**

**Icône de position.**  
Votre position actuelle sur le compas.

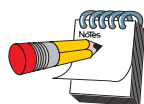
**Estimation de l'erreur de positionnement.**  
Peut afficher la valeur de l'erreur du positionnement, "DGPS" si vous utilisez un DGPS ou "Simulation"

**Accès au second système de coordonnées.**  
Affiche votre position sur un second système de coordonnées.

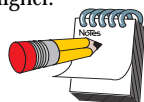
Lorsque vous êtes immobile, votre récepteur commence la procédure du calcul de position par moyenne. Une série d'échantillons seront alors compilés et une moyenne sera établie. La position affichée s'actualise en fonction de cette moyenne. Ce processus cesse dès votre déplacement.

### Accéder au second système de coordonnées

À partir du tableau POSITION, appuyer sur les flèches de gauche/droite pour accéder au tableau du second système de coordonnées.



Idéalement lorsque vous naviguez les icônes de position et de cap à maintenir doivent s'aligner.



Lorsque le cap à maintenir ne peut être affiché à l'intérieur du compas alors une flèche indique la direction à prendre.

## Utilisation du tableau NAV 1

Le tableau NAV 1 fait l'affichage de la destination et quatre paramètres de navigation qui peuvent être définis par l'utilisateur et la représentation graphique d'un compas.

**TO: FISH**

DST 50.2<sup>m</sup>  
 SOG 8.2<sup>k</sup>  
 XTE 3.80<sup>m</sup>  
 VMG 7.2<sup>k</sup>  
 BRG 127<sup>m</sup>

120 150 S  
 COG 150<sup>m</sup>

**Icône de destination.**   
 Cette icône indique la destination choisie.

**Paramètres de navigation.**   
 Vous pouvez modifier les paramètres affichés. Vos choix sont BRG, DST, SOG, COG, VMG, CTS, ETA, ETE, XTE, TRN, ALT, TME et aucun paramètre.

CUSTOMIZE	
BRG	027 <sup>m</sup>
DST	50.2 <sup>nm</sup>
SOG	8.2 <sup>kT</sup>
COG	056 <sup>m</sup>
VMG	7.2 <sup>kT</sup>
CTS	028 <sup>m</sup>
ETA	01:09P
ETE	02H24M
XTE	L.2 <sup>nm</sup>
TRN	L28 <sup>m</sup>
ALT	83 <sup>m</sup>
TME	01:09P
BLANK	

Figure A. Sélection du champs à apparaître dans le tableau NAV 1.

## Personnalisation du tableau NAV 1

Le tableau de navigation NAV 1 peut être personnalisé afin qu'il affiche les paramètres voulus.

À partir de NAV 1 **MENU** **Sélectionnez CUSTOMIZE** **ENTER** Sélection du champs

**ENTER** **FIG. A** Sélection du type **ENTER** **QUIT**

## Utilisation du tableau **BOUSSOLE**

En plus de faire l'affichage de quatre paramètres de navigation, le tableau *Boussole* fait la représentation graphique d'un compas et d'un indicateur d'écart de déviation (CDI) qui vous aideront à atteindre votre destination.

**Indicateur de la correction.** Affiche la correction de parcours à effectuer en relation avec la course au sol actuelle.

**Icône de destination.** Indique la direction à prendre pour atteindre la destination.

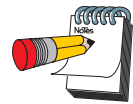
**Indicateur de course au sol.** Affiche la course au sol actuelle. Cet indicateur pointe toujours vers l'avant et le compas fait une rotation en fonction de votre l'orientation du déplacement.

## Personnalisation du tableau **BOUSSOLE**

Le tableau de navigation *BOUSSOLE* peut être personnalisé afin d'afficher les paramètres voulus.

A partir du tableau *boussole* **MENU** Sélectionnez **ENTER** CUSTOMIZE

**ENTER** Sélection du champs **ENTER** **FIG. B** Remplacer le champs **ENTER** **QUIT**



Lorsque l'indicateur COG et l'indicateur de correction sont alignés, vous êtes dans la bonne direction.

La fonction NorthFinder™ affiche la position du soleil et de la lune lorsqu'ils sont au-dessus de l'horizon. Vous pouvez ainsi vous aligner avec la position de ceux-ci et connaître le cap à maintenir même lorsque vous êtes immobile.

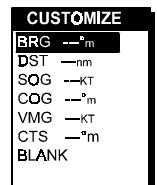


Figure B. Sélection du champs à apparaître dans le tableau *Boussole*.

## Utilisation du tableau NAV 2

Le tableau NAV2 affiche quatre paramètres de navigation personnalisables. Ce tableau est conçu afin que les paramètres de navigation choisis pour ce tableau soient facilement lisibles même à distance de l'appareil.

Votre destination

TO: CAMP  
BRG 14.2°M  
COG 171°M  
SOG 11.2KT  
DST 50.2NM

Paramètres de navigation personnalisables

**Paramètres de navigation personnalisables.**  
Vous pouvez personnaliser l'affichage des paramètres de navigation. Vos choix sont BRG, DST, SOG, COG, VMG, CTS, ETA, ETE, XTE, TRN, ALT, TME et aucun paramètre.

CUSTOMIZE	
BRG	027°m
DST	50.2nm
SOG	8.2KT
COG	056°m
VMG	7.2KT
CTS	028°m
ETA	01:09P
ETE	02H24M
XTE	L.2nm
TRN	L26°
ALT	83°
TME	01:09P
BLANK	

Figure A. Sélection du champs à apparaître dans le tableau NAV 2.

## Personnalisation du tableau NAV 2

Le tableau de navigation NAV 2 peut être personnalisé afin qu'il affiche les paramètres voulus.

A partir de NAV 2

MENU

Sélectionnez CUSTOMIZE

ENTER

↑ Sélection du champs ENTER

FIG. A

↓ Sélection du champs ENTER

QUIT

## Utilisation du tableau *Traceur*

Le tableau du tracé de parcours est une représentation graphique du parcours effectué et de l'itinéraire établi tel qu'il serait visible sur une carte topographique. Dans ce tableau nous pouvons visualiser l'itinéraire actif, notre position actuelle sur l'itinéraire et la position d'autres points de passage.

**La Route activée.** Indique la direction à prendre pour atteindre la destination.

**L'Échelle du tracé.** Peut être modifié en appuyant sur les flèches gauche/droite le registre est de 1 à 200 miles.

**L'historique du tracé.** Enregistre automatiquement votre parcours



PAN-N-SCAN,  
Une fonction  
additionnelle vous  
permet de défiler la  
carte et de créer  
des points de  
passage et des  
itinéraires GOTO.

## Accéder à la fonction PAN-N-SCAN

En utilisant la commande PAN-N-SCAN, il est possible de déplacer la partie visible du tracé pour anticiper le parcours à venir ou pour réviser la partie complétée.

A partir du traceur **MENU** **Sélectionnez** PAN-N-SCAN **ENTER**

Les flèches déplacent le curseur. Si le curseur est situé au-dessus de l'icône d'un point de passage, le nom du point de passage, sa distance et le BRG pour l'atteindre seront affichés. De plus, en appuyant sur MENU vous pouvez obtenir des informations complètes sur ce point (WPT INFO).

## Configuration de l'historique du tracé

L'historique du tracé consiste à l'enregistrement automatique et pas à pas du chemin parcouru telle une traînée de poudre. Cette fonction est très utile et permet de retourner au point d'origine en passant par le même parcours.

A partir du traceur **MENU** **Sélectionnez** TRACK HIST **ENTER**

 Sélection du champs **ENTER**

## Effacement de l'historique du tracé

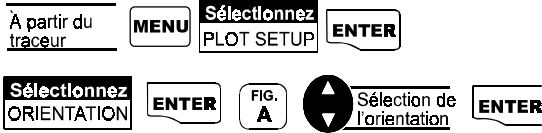
A partir du traceur **MENU** **Sélectionnez** CLR TRACK **ENTER**

 Sélectionnez **ENTER**

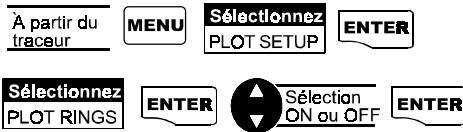
## Configuration du traceur

Ce menu vous permet de changer l'orientation du traceur, d'activer et désactiver les anneaux du traceur, de déterminer la projection de course et l'échelle du traceur.

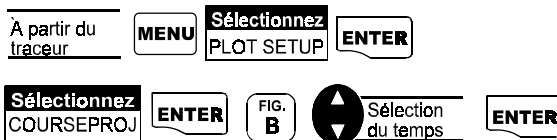
### Configuration de l'orientation du traceur



**Activation des anneaux du tracé de parcours.** Il peut être utile de connaître les distances à parcourir pour atteindre points différents. Pour connaître ces distances, vous n'avez qu'à activer l'anneau du tracé de parcours. La distance entre chaque anneau est égale à l'échelle du traceur.



**Configuration de la projection de course.** Il peut être utile de connaître notre position projetée en fonction du cap actuel et de la vitesse actuelle après un temps donné. Afin d'activer cette projection graphique, il s'agit de mettre en fonction la projection de parcours. Une ligne fera alors l'illustration du parcours qui peut être complété à la vitesse sur une période choisie.



### ORIENT

TRACK UP  
COURSE UP  
NORTH UP

Figure A. Vous pouvez choisir parmi ces options : TRACK UP (votre orientation est affichée au haut de l'écran), COURSE UP (la destination du prochain segment d'itinéraire est au haut de l'écran), NORTH UP (le Nord est au haut de l'écran)

### PROJECTION

OFF  
1 MINUTE  
2 MINUTES  
5 MINUTES  
10 MINUTES

Figure B. Vous pouvez choisir parmi ces options : OFF, 1, 2, 5 et 10 minutes.

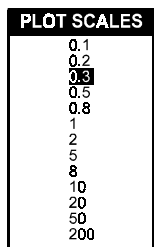
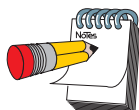
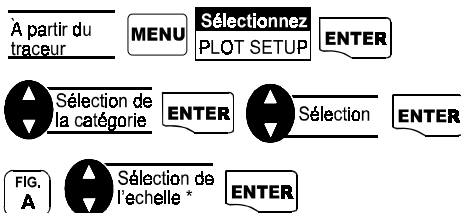


Figure A. Vous pouvez sélectionner l'échelle pour l'affichage des points de passage. L'échelle choisie délimite le périmètre maximum.



Selon la dernière configuration choisie, il est possible que l'affichage des données doivent être réactivée pour en faire la consultation dans le tableau *TRACEUR*.

**Configuration de l'échelle du traceur.** Il est possible de modifier la dimension du périmètre visible à l'écran.



\* Sélectionner OFF, met hors fonction "PLOT SCALE". Si vous choisissez ICONS ONLY ou ICONS/NAMES, vous devrez entrer l'échelle pour un point de passage.

## Configuration de l'affichage des données

Il peut être utile de maximiser l'espace de l'écran réservé au tracé du parcours. Pour ce faire, il est possible de masquer les données BRG et DST. Il est possible de les afficher ou de ne pas les afficher.



**Hide Data :** cacher les données

**Show Data :** afficher les données



## L'utilisation du tableau d'écart de déviation (Route)

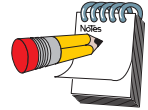
Le tableau d'écart de progression fait l'affichage de quatre paramètres de navigation personnalisables au haut de l'écran ainsi qu'une représentation graphique de votre position sur l'itinéraire ou le GOTO sélectionné.

The diagram shows a navigation display with the following elements:

- TO: FISH**: Destination name.
- BRG 127°<sub>m</sub>**: Bearing to destination.
- DST 3.52<sub>n</sub>**: Distance to destination.
- COG 156°<sub>m</sub>**: Course over ground.
- SOG 2.7<sub>K</sub>**: Speed over ground.
- Paramètres de navigation personnalisables**: A label pointing to the four parameter fields.
- Icône de destination**: A target symbol (⊕) above the graphical area.
- Icône de position**: A black triangle representing the current position.
- Itinéraire prévu**: A dashed line representing the planned route.

**Paramètres de navigaton.** Vous pouvez personnaliser l'affichage de ces paramètres. Vos choix sont BRG, DST, SOG, COG, VMG, CTS and blank.

**Itinéraire prévu.** Le parcours à suivre pour atteindre la destination prévue.



Lorsque l'icône de destination est parfaitement au centre de l'écran vous êtes donc dans la bonne direction. Si vous êtes hors course et que l'icône de ne peut être affichée en raison d'un écart de déviation trop grand alors une flèche indiquera la direction à prendre.

## Personnalisation du tableau *ROUTE*

Le tableau de navigation *ROUTE* peut être personnalisé afin qu'il affiche les paramètres voulus.

À partir du tableau *ROUTE* **MENU** **Sélectionnez CUSTOMIZE** **ENTER**

**Selection du champs** **ENTER** **FIG. B** **Selection du champs** **ENTER** **QUIT**

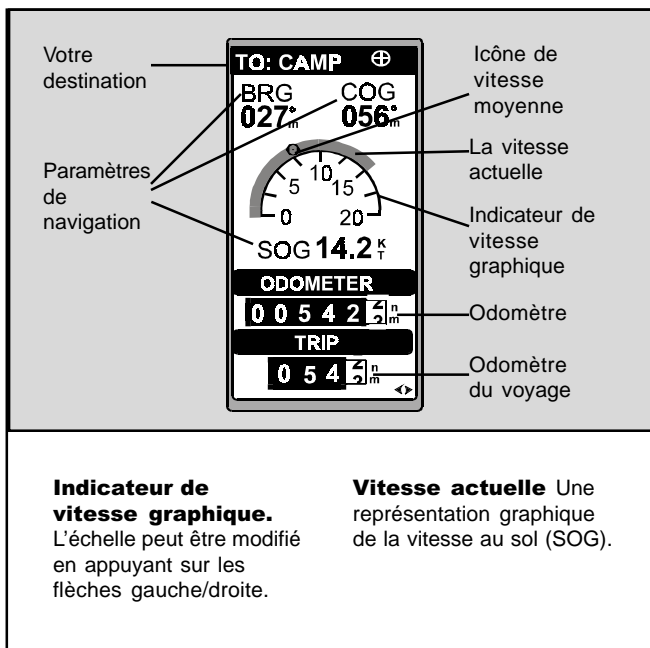
**CUSTOMIZE**

- BRG --°<sub>m</sub>
- DST --nm
- SOG --KT
- COG --°<sub>m</sub>
- VMG --KT
- CTS --°<sub>m</sub>
- BLANK

Figure B. Vous pouvez choisir parmi ces options BRG, DST, SOG, COG, VMG, CTS ou aucun paramètre.

## Utilisation du tableau de Vitesse

Le tableau *Vitesse* permet la visualisation d'un graphique représentant la vitesse de déplacement ainsi que d'autres paramètres de navigation tels que le cap à maintenir ou l'azimut, le cap actuel et des odomètres indiquant la distance complétée depuis le début du parcours (ou la remise à zéro des compteurs).



## Remise à zéro de l'odomètre

Il est possible de remettre à zéro l'odomètre.

A partir du tableau vitesse **MENU** Sélectionnez **ODOM RESET** **ENTER** **FIG. A**



Figure A. Sélectionnez "Yes" pour remettre à zéro l'odomètre.

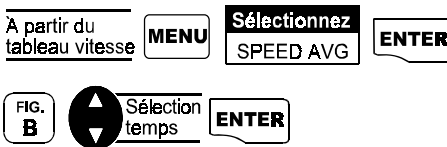
## Remise à zéro de l'odomètre du voyage

Il est possible de remettre à zéro l'odomètre du voyage.



## Configuration de la vitesse moyenne

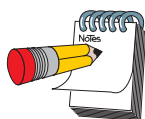
Il est possible de modifier la cadence de calcul de la vitesse moyenne.



La valeur par défaut est 30 secondes.

SPEED AVG
TRIP
5 SECONDS
<b>30 SECONDS</b>
1 MINUTE
5 MINUTES
1 HOUR

Figure B. Vous pouvez configurer la minuterie du calcul de la vitesse moyenne. Les options TRIP (tous les parcours), 5, 30 secondes, 1, 5 minutes ou 1 heure.



La valeur par défaut pour le tableau horloge est OFF.

Toutes les données affichées sont en relation avec votre parcours actuel.

## Utilisation du tableau “horloge” (TIME)

Le tableau *horloge* comprend l'heure locale, le temps estimé nécessaire pour compléter le parcours, le temps écoulé du parcours et l'heure estimée à l'arrivée en relation avec votre parcours actuel.

**TIME**  
03:54:21<sup>P</sup><sub>M</sub> — Heure

Temps estimé à l'arrivé — **ETE**  
01:09:24

Temps écoulé depuis le début du trajet — **ELAPSED**  
02:24:56

**OF ARRIVAL**  
04:34:20<sup>P</sup><sub>M</sub> — Heure estimé d'arrivée

**TIME: L'heure** Peut être personnalisé pour un ajustement ou l'affichage dans un format autre

**OF ARRIVAL: Heure estimé d'arrivé**

**Elapsed : Temps écoulé depuis le début du trajet**

**ETE: Temps estimé à l'arrivé**

### Personnalisation du format de l'heure

Il peut être nécessaire d'ajuster l'horloge ou de modifier le format d'affichage de l'heure.



Figure A. Les options sont heure local système 24 hrs, heure local système AM/PM et UTM (UTC).

A partir du tableau vitesse **MENU** Sélectionnez **SPEED AVG** **ENTER**

**FIG. B** Sélection temps **ENTER**

24 Hrs ou Local AM/PM Sélectionnez la valeur **ENTER**

Dans le cas où UTM a été sélectionné alors vous n'aurez pas à entrer le changement de format.

## Remise à zéro du temps écoulé du parcours

Il peut être voulu de remettre à zéro le temps écoulé du parcours.

A partir du  
tableau horloge

**MENU**

**Sélectionnez**  
RESET ELAP

**ENTER**



Vous avez complété les opérations élémentaires. Grâce aux informations que vous avez reçues, vous pouvez maintenant vous déplacer de point en point rapidement et simplement.

Les chapitres suivants vous fourniront des informations additionnelles sur la façon d'utiliser votre appareil.

# Références

Le chapitre *Références* contient des informations qui vous aideront à naviguer à l'aide de votre récepteur GPS. Maintenant que vous avez pris entièrement connaissance des notions élémentaires des pages précédentes, le chapitre *Références* vous fournit des informations sur les points de passage (waypoints), les itinéraires (routes) et d'autres fonctions auxiliaires.

La section Points de passage vous informe sur la procédure de création, d'édition, d'effacement, projection et tri des points de passage. Vous pouvez créer vos propres points de passage appelés points de passage de l'utilisateur (User Waypoints) ou utiliser les points de passage pré-inscrits en mémoire. La mémoire de votre appareil permet la sauvegarde de 500 points de passage de l'utilisateur.

Tel que décrit précédemment, le GPS 315 contient une base de données incluant les coordonnées de villes d'importance partout du monde et la base de données du GPS 320 contient des informations d'aide à la navigation de trois régions distinctes du globe soit les Amériques (Nord, central et Sud), l'Europe et l'Afrique ainsi que l'Australie et l'Asie.

La section Itinéraires vous informe sur les différents types d'itinéraire : les "Goto", les "Backtrack", les "MOB" et les itinéraires à multi-segments. Un itinéraire est un parcours préétabli constitué de multiples points de passage inscrit dans la mémoire. Votre appareil peut emmagasiner jusqu'à 20 routes de 30 points de passage. Vous pourrez activer ou désactiver, créer ou effacer, visualiser ou modifier des itinéraires.

La section Fonctions auxiliaires vous informe sur la procédure d'accès aux fonctions tables solunaires, tables chasse/pêche, simulateur ainsi que le réglage du contraste d'affichage, du mode d'alarme sonore et de la messagerie. Vous pouvez choisir parmi les options suivantes : alarme d'ancrage, d'arrivée, d'écart de déviation, de proximité et calcul de position. Ces configurations d'alarmes peuvent être remplacées aux valeurs par défaut d'usine.

Par la suite vous pourrez prendre connaissance du chapitre *Personnalisation* des paramètres généraux du menu de configuration principal.

## Les points de passage

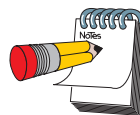
Cette section vous informe sur la procédure d'édition, d'effacement, de projection et de tri des points de passage. Vous pouvez sauvegarder jusqu'à 500 points de passage qui pourront être utilisés afin de créer des itinéraires.

Il existe deux types de points de passage soit les points de passage des utilisateur (User Waypoints) et les points de passage pré-inscrits. Les points de passage des utilisateur sont en réalité les points que vous inscrire en mémoire. Vous pourrez créer, modifier, effacer ces points. Les points pré-inscrits afficherons leur contenu en information en temps voulu. Ils sont enregistrés en mémoire de façon permanente et ne peuvent être remplacés que par le système DataSend™ à partir des données du Cédérom. Afin de vous permettre de distinguer les deux type de points de passage, voyez ces tableaux.

Type de points	Fonctions disponibles
Points de passage de l'utilisateur	<ul style="list-style-type: none"><li>• Création</li><li>• Modification/édition</li><li>• Effacement</li><li>• Projection</li><li>• Tri</li></ul>
Pré-inscrit en mémoire	<ul style="list-style-type: none"><li>• Recherche</li><li>• Projection</li><li>• Tri</li></ul>

Le tableau ci-dessous démontre les différences entre les bases de données des modèles GPS 315 et GPS 320.

GPS 315	GPS 320
Villes d'importance du monde entier.	Villes d'importance du monde entier.
Villes de grande, moyennes et petites importance du monde entier.	Villes de grande et moyenne importance régionales.
	Bouées régionales, Phares et aides à la navigation fixes.



Vous pouvez sauvegarder jusqu'à 10 catégories de points pré-inscrits.

Les points pré-inscrits sont répertoriés en plusieurs catégories : villes majeures, grandes villes, villes moyennes, et petite villes. La taille de la population catalogue les villes.

Villes majeures	500,000+
Grande villes	100,000 – 500,000
Villes moyennes	20,000 – 100,000
Petite villes	Moins que 20,000

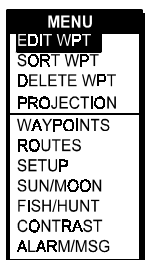


Figure A. Ce menu vous permet de choisir le mode d'édition du point de passage.

## Création d'un point de passage

Un point de passage est une position inscrite qui peut être utilisé pour identifier un endroit donné, ou dans un goto. Ces points seront également utilisés dans les itinéraires vous pouvez sauvegarder jusqu'à 500 points dans votre GPS.

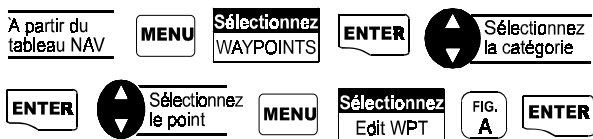


## Edition d'un point de passage de l'utilisateur

L'édition d'un point de passage.



Figure B. Vous pouvez changer la valeur de n'importe quels champs de ce tableau.



Édition des valeurs d'un point de passage. En suivant les instructions sur la sélection d'un point de passage, appliquez cette séquence de clés pour éditer les informations associées aux points de passage.





## Création, édition et effacement d'un message, d'un point de passage d'utilisateur

**Pour créer un message.** En suivant les instructions sur la sélection d'un point de passage et appliquer cette séquence de clés créer, éditer ou effacer un message associé à point de passage.



**Pour effacer un message.** Sélectionnez le point (suivez les instructions).



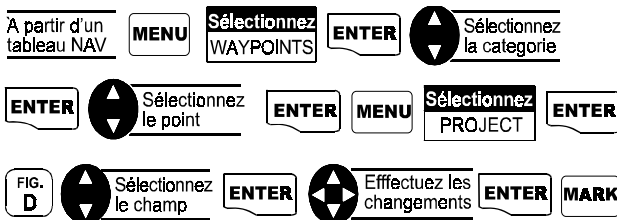
## Sauvegarde des changements apportés

**Pour la sauvegarde des changements.** Sélectionnez le point (suivez les instructions).



## Projection d'un point de passage

Cette fonction vous permet de créer un point de passage à n'importe quelle distance et en n'importe quelle direction d'un point donné.



Vous pouvez changer n'importe quelle de ces trois sections dans le tableau de projection. Lorsque vous avez obtenu les informations désirées, vous pouvez sauvegarder les coordonnées en appuyant sur le bouton **MARK**.

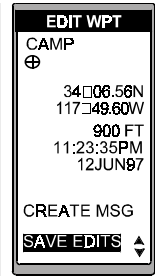


Figure C. N'oubliez pas de sauvegarder vos changements.

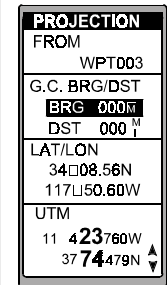


Figure D. Vous pouvez changer le champs sélectionné. Seule la valeur de "FROM" ne peut être modifiée.



Dans le grand cercle (GC), vous pouvez entrer la direction et la distance de projection. Vous pouvez également modifier les coordonnées d'arrivées.

## Tri des points de passage

Il est possible de changer l'ordre de triage des points de passage.

A partir d'un **tableau NAV** **MENU** **Sélectionnez WAYPOINTS** **ENTER**  **Sélectionnez la catégorie**

**ENTER** **MENU** **Sélectionnez Sort WPT** **ENTER** **FIG. A**

 **Sélection** **ENTER**

## Effacement d'un point de passage de l'utilisateur

Vous pouvez effacer les points de passage que vous n'aurez plus besoins.

A partir d'un **tableau NAV** **MENU** **Sélectionnez WAYPOINTS** **ENTER**

 **Sélectionnez la catégorie** **ENTER**  **Sélectionnez le point** **MENU**

**Sélectionnez Delete WPT** **ENTER** **FIG. B**  **Sélectionnez Yes ou No** **ENTER**



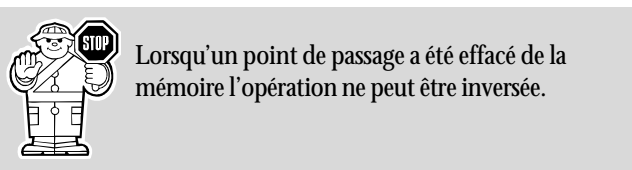
Figure A. Les choix sont alphabétique, plus près (nearest) ainsi que nom et icône (icon/name). Les points pré-inscrits ne peuvent être triés par nom et icône.



Figure B. Ce tableau vous indique de sélectionner oui (Yes) ou non (No) dans l'effacement du point.



Afin de rechercher un point de passage, utilisez les flèches pour changer les lettres. Ex: pour trouver Dodger stadium, sélectionnez D comme première lettre, O comme deuxième et ainsi de suite.



## Recherche d'un point pré-inscrit en mémoire

Afin de simplifier votre recherche, utilisez la commande "Smart Scroll".

A partir d'un **tableau NAV** **MENU** **Sélectionnez WAYPOINTS** **ENTER**

 **Sélectionnez la catégorie** **ENTER** **MENU** **Sélectionnez FIND**

**ENTER**  **Recherchez le point**

## Cédérom DataSend™ (option)

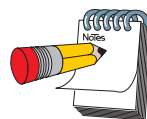
Le logiciel DataSend™ contient une base de données de points de passage qui peuvent être transmis à votre appareil et sont répertoriés en plusieurs catégories. Ce logiciel permet de choisir les points de passage d'un emplacement géographique et de transmettre ces informations à votre récepteur.

## L'utilisation de DataSend™

Après avoir installé DataSend™, vous êtes en mesure de visualiser et transmettre à votre appareil des points de passage catalogués. En arrière plan, vous verrez une carte à échelle variable et une série de points disponibles au téléchargement.

Si vous désirez transmettre des points à votre appareil, vous devez sélectionner un emplacement géographique en premier lieu et une liste des points à transmettre en second lieu. Le logiciel calculera ensuite la quantité de mémoire nécessaire au stockage des données et vous indiquera la capacité de votre appareil à recevoir ces données. Si votre sélection excède la mémoire allouée au point de passage pré-inscrits de votre récepteur alors vous pourrez soustraire des points de votre sélection de points à être envoyés. La liste de points sélectionnés peut-être sauvegarder en mémoire en tant que projet.

Vous pouvez transmettre les points à votre récepteur ce qui remplacera les points pré-inscrits dans la mémoire de l'appareil. Les points pré-inscrits en configuration d'usine peuvent être récupérés à tout moment.



N'ayez crainte de perdre les points de passage pré-inscrits en usine puisqu'ils sont répertoriés sur le Cédérom DataSend™

## Les itinéraires

### Création et effacement d'un GOTO

Un GOTO est un itinéraire qui a comme point de départ votre position actuelle et comme point d'arrivée n'importe quels des points de passage en mémoire. A titre d'exemple vous pouvez sauvegarder les coordonnées de votre domicile. Vous pouvez maintenant effectuer un retour vers ce point à tout moment avec la fonction GOTO.

Pour créer un GOTO.

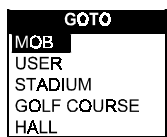


Figure A. Votre appareil peut afficher un menu différent en fonction des points en mémoire.



Pour l'effacement d'un GOTO. La fonction Clear Goto vous permet d'annuler un itinéraire Goto activé.



Si il n'y a aucun itinéraire GOTO activé, alors la fonction Clear Goto ne sera pas affichée au Menu.

### Création d'un GOTO à partir du tableau Traceur

Un itinéraire GOTO peut-être créer à l'aide du tableau traceur et de la commande fonction Pan- n-Scan. À partir du tableau traceur, accédez à la commande Pan-n-Scan et activez un GOTO en suivant cette procédure.



Lorsque le curseur est situé au-dessus d'un point d'un icône, le nom du point de passage est affiché au haut de l'écran.



En sélectionnant le point Goto à l'aide du menu traceur vous pouvez éviter des erreurs possible dans le choix du point de destination.

## Création d'un itinéraire MOB (Homme à la mer)

L'itinéraire MOB peut-être utile lorsque vous désirez créer un point de retour instantané à votre position actuelle tout en continuant de vous déplacer.



Les points MOB seront enregistrés en mémoire et nommés MOB001 MOB 002 et ainsi de suite. Si un point MOB a déjà été inscrit en mémoire alors votre récepteur vous demandera si le point doit être remplacé.

**Pour effacer un MOB.** La fonction Clear Mob vous permet de désactiver un itinéraire MOB.



## Création d'un itinéraire Backtrack

La fonction Backtrack active un itinéraire composé des derniers points entrés dans l'historique en utilisant les repères inscrits automatiquement par l'appareil depuis le début du parcours. En activant un Backtrack vous pourrez ainsi revenir sur vos pas jusque au point de départ initial.



Un itinéraire sera créé et nommé BXXPxx. XX est le numéro de la route backtrack et xx est le numéro des points de passage de 01 à 31. À titre d'exemple, votre premier itinéraire Backtrack portera le nom de B01P01. Les points utilisés par l'itinéraire Backtrack seront affichés dans la liste des points de l'utilisateur comme tout autres points de passage.

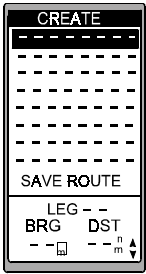


Figure A. Surlignez la première ligne pointillée afin d'entrer la destination du premier segment de l'itinéraire.

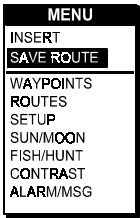
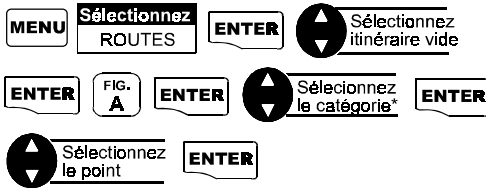


Figure B. Utilisez ce menu en tant que option pour la sauvegarde des itinéraires.

## Création d'un itinéraire à multiples segments

Il est possible de créer un itinéraire à partir des points de passage inscrit dans la mémoire. Par exemple vous pourriez créer une route qui a comme première étape votre domicile, puis votre chalet et finalement un endroit de pêche. Les itinéraires à multiples segments vous permettent de passer par chacun des points.



\*Vous pouvez combiner des points de plusieurs catégories différentes dans votre itinéraire

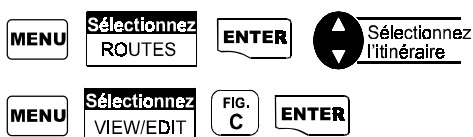
Votre récepteur affichera le point sélectionné dans l'espace de départ (starting waypoint) et affichera en couleur contrasté la destination choisie du segment 2. Appuyez sur **ENTER** pour procéder à votre prochaine sélection et ainsi de suite.

Pour terminer la création d'un itinéraire à multiples segments.

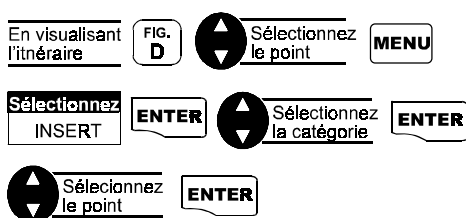


Lorsque vous sélectionnez une aide à la navigation dans un itinéraire, assurez-vous de bien choisir puisque certains points de différentes parties du globe peuvent avoir des noms similaires.

## Visualisation et modification d'un itinéraire



**Insertion d'un segment.** Vous pouvez insérer un segment entre deux segments. Par exemple vous pourriez décider d'ajouter une étape à votre parcours. Suivez cette procédure afin d'insérer cette étape.



## Remplacement d'un point de passage dans un itinéraire.

Il est possible de remplacer un point dans un itinéraire. Par exemple vous pouvez décider de ne plus passer par votre chalet mais plutôt par un endroit de pêche.

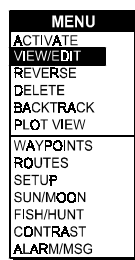
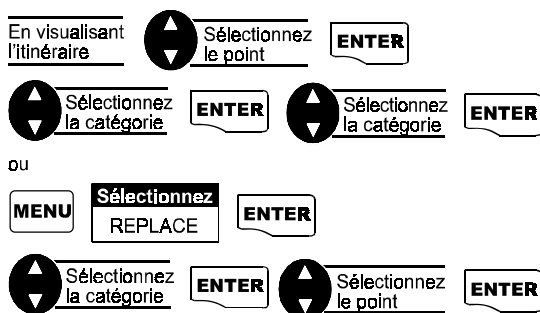


Figure C. Pour visualiser ou modifier un itinéraire, surligner View/Edit et appuyez sur Enter.

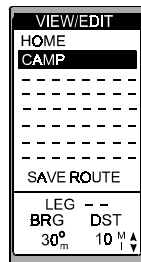
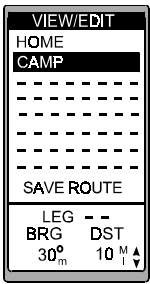


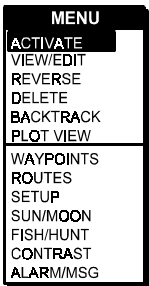
Figure D. Vous pouvez ajouter des segments à un itinéraire existant en surlignant la prochaine ligne pointillée.



**Figure A.**  
Surlignez le point que vous désirez soustraire.

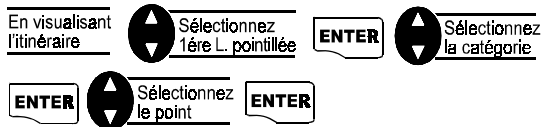


**Figure B.**  
Utilisez ce menu en tant que option pour la sauvegarde des itinéraires.

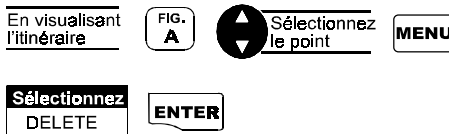


**Figure C.** Le menu peut afficher "Deactivate" selon la dernière option sélectionnée.

**Ajout d'un point de passage à la fin d'un itinéraire.** Il est possible d'ajouter un segment additionnel à la fin d'un itinéraire existant.



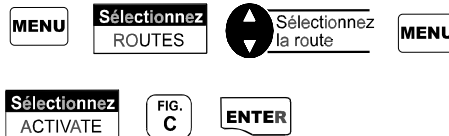
**Effacement d'un segment d'un itinéraire.** Il est possible d'effacer un segment d'un itinéraire existant. Vous pourrez ainsi soustraire une étape au parcours prévu si désiré.



**Sauvegarde d'un itinéraire.** Lorsque vous aurez effectué des modifications à un itinéraire vous devez les sauvegarder.



**Activation et désactivation d'un itinéraire.** L'activation d'un itinéraire permet d'enclencher le système de navigation de votre récepteur qui pourra vous indiquer les paramètres de navigation vers les différents segments de votre itinéraire.

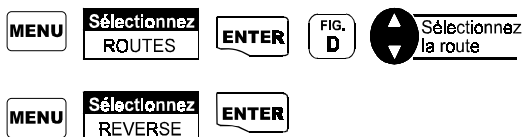




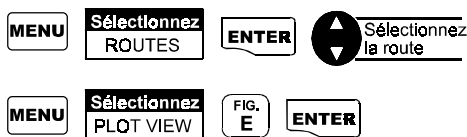
Il est également possible de désactiver un itinéraire afin que l'appareil n'affiche plus les paramètres de navigation vers cette destination.



**Inversion d'un itinéraire.** Lorsque vous avez atteint votre destination finale à l'aide d'un itinéraire, il est possible d'inverser l'ordre des segments afin que le point d'origine devienne la destination et vice versa. Un itinéraire point A vers point B vers Point C une fois inversé devient point C vers point B vers point A.



**Utilisation du tableau traceur pour la visualisation d'un itinéraire.** Lorsque vous naviguer à l'aide d'un itinéraire il est possible de visualiser tout le parcours sous la forme d'un tracé affiché dans le tableau *Traceur* (Plot view)



**Effacement d'un itinéraire.** Il est possible de soustraire de la mémoire les itinéraires dont vous n'aurez plus besoin. Cette procédure n'efface nullement les points qui composent l'itinéraire.

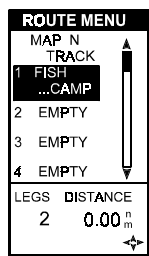


Figure D. Le titre de l'itinéraire changera lorsque vous l'aurez inversé.

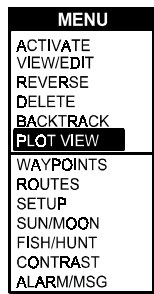
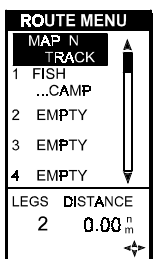


Figure E. Utilisez ce menu pour accéder à la vue en tracé de l'itinéraire.

## Fonctionnement des itinéraires Map 'n Track

L'itinéraires Map 'n Track consiste en un tracé composé de points téléchargés à l'aide du logiciel pour PC Map 'N Track (optionnel, voyez la liste des options). Il est possible de créer des itinéraires point par point ou de façon automatisée à l'aide de la fonction Point to Point. Si un itinéraire à trente segments ou moins elle peut être téléchargé dans votre récepteur en tant qu'un itinéraire à multiples segments. Si un itinéraire a plus de trente segments alors elle pourra être téléchargée en tant qu'un historique de tracé (Track History). Un itinéraire composé des points contenus dans l'historique de tracé peut contenir jusqu'à 1200 points.



Surlignez Map 'N Track dans le processus d'activation de l'itinéraire.

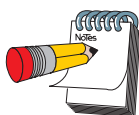
**Activation.** En activant l'itinéraire Map 'N track vous pouvez naviguer à l'aide des repères qui la composent. Il est à noter que la mémoire de l'historique de tracé sera protégée et aucun nouveau point ne pourra y être inscrit jusqu'à ce que l'itinéraire Map 'N track soit désactivée. L'entête des tableau de navigation indiquera TO: LEGXXXX où XXXX prend une valeur entre 1 et 1200 selon votre progression sur le parcours établi.

Si un historique de tracé n'a pas été téléchargé du logiciel Map 'N Track alors l'accès à cet itinéraire sera composé de l'historique de tracé présent en mémoire au moment où vous accederez à cette fonctions. Le dernier point entré sera la destination de l'itinéraire. Le point d'arrivé de l'itinéraire sera le dernier point entré depuis le début de votre déplacement. Cette commande est en quelques sorte l'inverse de Back Track.

**Désactivation.** Lorsque l'itinéraire Map 'N Track est désactivé alors la sauvegarde automatisée des repères dans l'historique de tracé reprend.

**Reverse.** Cette fonction permet d'inverser l'ordre des segments

**BackTrack.** Cette fonction active un itinéraire Backtrack en sauvegardant l'historique du tracé en 30 points de passage utilisés comme points de repère.



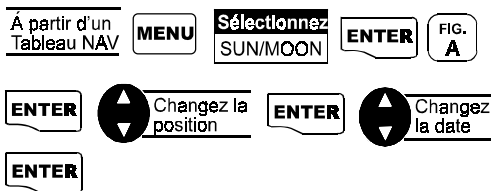
Il est possible que certains points de repère soient très près l'un de l'autre. Dans ce cas, certains segments de l'itinéraire seront passés.

## Fonctions Auxiliaires

### Fonctionnement des tables solunaires et tables chasse/pêche.

Les tables solunaires font l'affichage des cycles solaires et lunaires et permettent de connaître l'heure de lever et de coucher du soleil et de la lune. Les tables Chasse/Pêche permettent de connaître les meilleurs temps de pêche et de chasse en relation avec les cycles lunaires et solaires. La position actuelle servira au calcul. Il est également possible de sélectionner un point de passage de la mémoire qui servira à faire une projection des tables en fonction de cette position.

#### Tables solunaires



#### Tables Chasse/Pêche

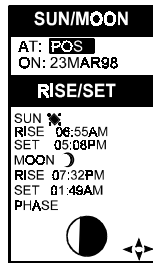
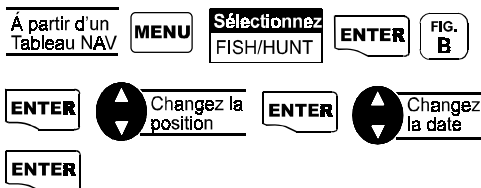


Figure A. Il est possible de changer la location (AT) et/ou la date(ON) pour le calcul.

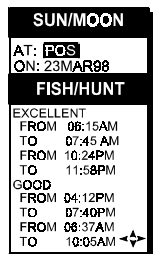


Figure B. Il est possible de changer la location (AT) et/ou la date(ON) pour le calcul.

## Fonctionnement du mode de simulation

Le mode de simulation vous permettra de vous familiariser avec votre appareil et d'expérimenter les différentes fonctions de votre récepteur. En utilisant ce mode, votre récepteur créera un itinéraire composé de points de passage fictifs. Afin de quitter la simulation vous pourrez retourner au tableau d'accès au mode simulateur ou encore éteindre et rallumer l'appareil.

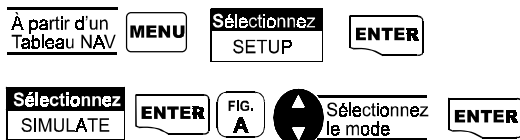
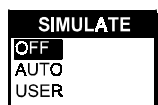


Figure A. Si vous sélectionnez USER alors vous devrez également entrer une direction(COG) et un vitesse de déplacement(SOG).

La valeur par défaut est: OFF

Les modes AUTO et USER génèrent un itinéraire simulant une navigation à l'aide de celle-ci. Le mode AUTO simule un déplacement à la vitesse de 25 mph tout en décidant automatiquement de la direction (COG). Le mode USER permet d'entrer des valeurs pour ces paramètres.

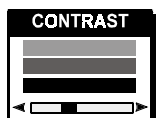


Figure B. Utilisez le curseur afin d'ajuster la contraste.



Si votre récepteur a de la difficulté à calculer une position après avoir quitté le simulateur, il est possible que vous deviez l'initialiser car la dernière position simulée par l'appareil peut être d'une distance plus grande que 500 km de votre position actuelle.

## Ajustement du contraste d'affichage

Il est possible d'ajuster le contraste d'affichage de votre appareil afin d'ajuster la brillance aux conditions de luminosité dans lesquelles vous êtes.



## Sélection de la messagerie et de l'alarme

Il est possible d'activer une alarme sonore. Votre récepteur possède 5 types d'alarmes: ancrage, arrivée, écart de déviation, proximité, calcul de position. Pour accéder au menu Alarm/MSG:

À partir d'un tableau NAV **MENU** Sélectionnez **ALARM/MSG** **ENTER**

 Sélection du type d'alarme **ENTER**

### Sélection de l'alarme d'ancrage

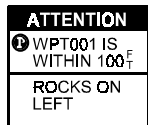
L'alarme d'ancrage a pour but de vous aviser lorsqu'il y aura eu déplacement. Vous pouvez utiliser cette fonction lorsque vous ancrez votre embarcation. Si cette dernière commence à dériver du point d'ancrage, une alarme sera déclenchée vous avisant d'un déplacement.

À partir du menu Alarm/MSG **Sélectionnez ANCHOR** **ENTER** **FIG. C**

 Sélectionnez le niveau **ENTER**

L'alarme se fera entendre tant qu'elle n'aura pas été annulée ou que la position de l'embarcation n'aura pas été ramenée dans les limites de la tolérance choisie.

La valeur par défaut est OFF.



Lorsqu'une alarme est déclenchée, un message d'information sera affiché si un message a été prévu.

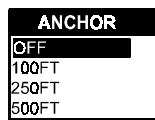


Figure C. Les options sont OFF, 100, 250 or 500 pieds.

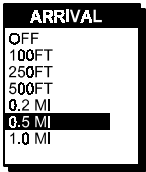


Figure A. Les options sont OFF, 100, 250, 500 pieds, 0.2, 0.5 et 1.0 milles.

## Sélection de l'alarme d'arrivée

L'alarme d'arrivée vous avisera de la proximité de la destination en fonction d'un rayon d'une dimension choisie .



L'alarme sera entendue et l'écran vous informera sur la proximité du point d'arrivée. La fenêtre fera aussi l'affichage du message entré et associé au point de passage sélectionné comme destination.

La valeur par défaut est OFF.

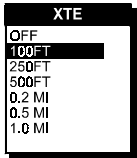
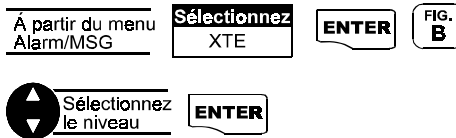


Figure B. Les options sont OFF, 100, 250, 500 pieds, 0.2, 0.5 et 1.0 milles.

## Sélection de l'alarme (XTE)

L'alarme XTE vous avisera lorsque votre écart de progression sera supérieur au niveau de tolérance choisi.

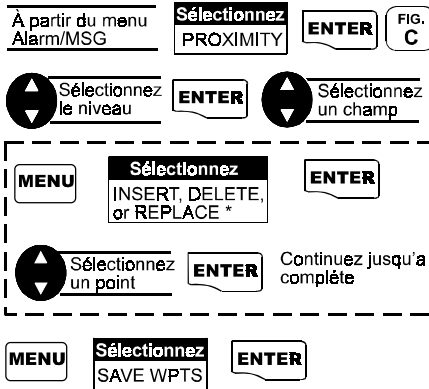


L'alarme sera entendue jusqu'à sa mise hors fonction ou lorsque l'écart de progression sera ramenée à l'intérieur du niveau de tolérance.

La valeur par défaut est OFF.

## Sélection de l'alarme de proximité

L'alarme de proximité peut vous avertir lorsque vous êtes à proximité d'un point de passage sélectionné qui ne fait pas partie de votre itinéraire.



\*Delete et replace sera affiché seulement si vous sélectionnez un champ point.

L'alarme sera entendue lorsque vous vous trouverez plus près que le niveau de tolérance choisi. De plus, tous messages associés aux points de passage sélectionnés seront affichés. L'alarme sera en fonction jusqu'au moment où elle sera mise manuellement hors fonction.

La valeur par défaut est OFF.



En raison des limites de précision imposées par le D.O.D., les niveaux de tolérance inférieurs à 100 pieds (30 à 40 mètres) peuvent être mal calculés par un GPS. Utilisez de votre bon jugement à l'utilisation de la fonction ALARM.

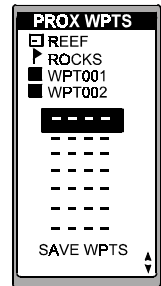


Figure C. Il est possible d'assigner n'importe quel point de passage à l'alarme de proximité

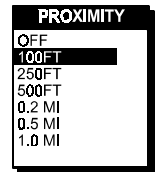


Figure D. Les options sont OFF, 100, 250, 500 pieds, 0.2, 0.5 et 1.0 milles.



Figure A. Les options sont Off(hors fonction) ou On(en fonction)

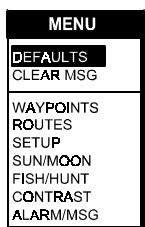


Figure B. Il est possible d'effacer la mémoire ou de ramener les valeurs par défaut.

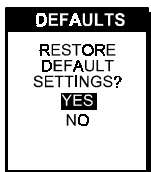


Figure C. Ce tableau confirme votre sélection.

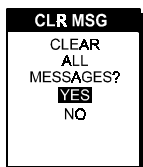


Figure D. Lorsque la mémoire est effacée elle ne peut plus être récupérée.

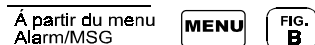
## Sélection de l'alarme du calcul de position GPS

La fonction d'alarme de calcul de position GPS permet de ne plus vous avertir lorsque les signaux satellites sont faibles.



La valeur par défaut est OFF.

## Visualisation de menu d'alarme et de messagerie



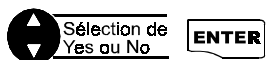
## Les valeurs par défaut de l'alarmes

Après avoir effacé le contenu de la mémoire, il est possible de ramener les paramètres de configuration de l'alarme aux valeurs par défaut.



## Effacement des messages d'alarmes

La mémoire de messageries peut devenir engorgée d'information. Il sera possible d'en effacer le contenu à l'aide de la fonction CLEAR MSG.





# Personnalisation

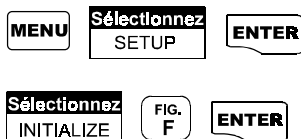
## Accéder le menu de configuration

Le menu de configuration vous permet d'initialiser votre récepteur et d'ajuster les différents paramètres.



## Accéder à l'initialisation

L'initialisation permet d'établir certaines coordonnées de départ afin que votre récepteur GPS puisse établir votre position rapidement. Cette fonction indique au récepteur quels satellites sont disponibles à votre position approximative. Cette opération doit être effectuée après tout déplacement supérieur à 500 km (300 milles) de la dernière position calculée par le récepteur



Suivez les étapes décrites dans la section démarrage lorsque l'appareil a été initialisé pour la première fois.

## Mise hors fonction de tableaux de navigation

Il peut arriver que certains tableaux de navigation parmi les tableaux disponibles, ne soient pas utiles à votre application du GPS. Il est possible de soustraire ces tableaux de la séquence. Seuls les tableaux *STATUS* et *POSITION* ne peuvent être soustraits.

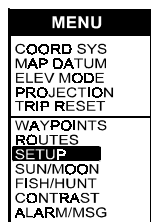


Figure E. Référez-vous à ce tableau à tout moment pour accéder à la configuration.

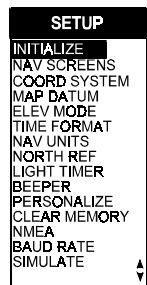
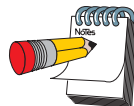


Figure F. Si il est nécessaire d'initialiser votre récepteur à nouveau, faites cette sélection.



La valeur par défaut de l'affichage du tableau d'horloge est Off.



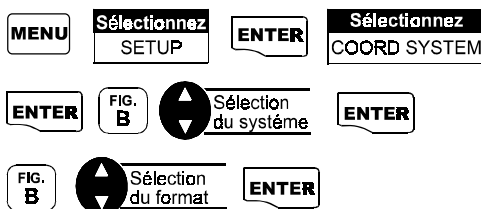
Figure A. Les options sont ON ou OFF.



Le tableau Compas est affiché avec les mêmes options. Continuez avec la même procédure jusqu'à avoir complété.

## Sélection du système de coordonnées

Cet option permet de sélectionner le système de coordonnées utilisé pour l'affichage de votre position. Il est possible de sélectionner un système primaire et secondaire. Le système le plus communément utilisé est LAT/LON.



Si le système choisi peut avoir différents formats alors un tableau vous indiquera d'entrer le format voulu.



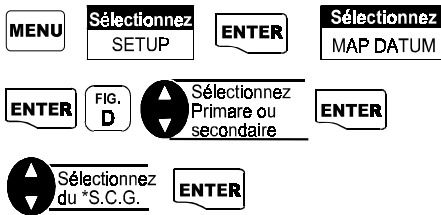
Figure C. Les options sont DEG/MIN.MM, DEG/MIN.MMM ou DEG/MIN/SEC. Le tableau sera différent pour les autres systèmes de coordonnées.



Il est impératif d'utiliser un système de coordonnées compatible avec la carte topographiques utilisées pour le calcul et la projection de positions à partir de cette même carte.

## Sélection du système de coordonnées Géodésiques

Il est possible de changer le système de coordonnées géodésiques utilisé pour le calcul de la position. Il est primordial de s'assurer que le système de coordonnées géodésiques choisi est identique à celui de vos cartes. Si vous ne connaissez pas le système de coordonnées géodésiques de votre carte, référez-vous à la légende de celle-ci. Si vous n'utilisez aucune carte ou si vous n'êtes pas certain de son système de coordonnées géodésiques, sélectionnez WGS 84.

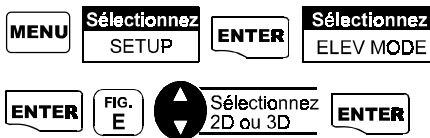


\*système de coordonnées géodésiques

Valeur par défaut : WGS84.

## Configuration du mode d'élévation

Il est possible de changer le mode d'élévation. Vous avez les options 2-D (2 dimensions, pas d'affichage de l'élévation) et 3-D (3 dimensions, affichage de l'élévation). Le mode 2-D est utilisé si vous connaissez votre élévation.



Lorsque vous sélectionnez 2D, un tableau vous demande votre élévation actuelle. En sélectionnant 3D l'affichage retourne au Menu de configuration.



La valeur par défaut est 3D.



Figure D. Assurez-vous d'utiliser le même système de coordonnées géodésiques que votre carte topographique.



Figure E. Les options sont 2D et 3D.



Figure F. Si vous êtes en mer, utilisez le mode 2D car votre élévation ne change pas.

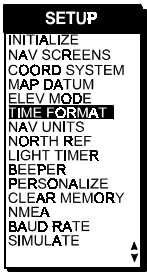


Figure A. Vous pouvez accéder au format de l'heure de ce menu.

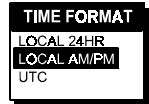


Figure B. Les options sont Local AM/PM, Local 24HR et UTC (heure universel).

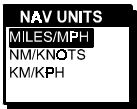


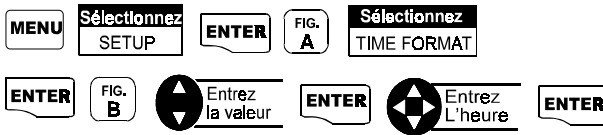
Figure C. Les options sont MILES/MPH, NM/KNOTS et KM/KPH.



Figure D. Les options sont TRUE (nord vrai), MAGNETIC, MILS TRUE et MILS MAG.

## Sélection du format de l'horloge

Il est possible de changer le format d'affichage de l'heure.

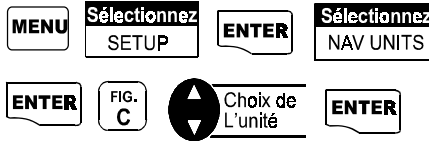


Si vous avez sélectionné UTC alors l'écran retourne au menu de configuration. Si vous avez sélectionné LOCAL 24 HR ou LOCAL AM/PM alors un tableau vous indique d'entrer l'heure actuelle exacte.

La valeur par défaut est LOCAL AM/PM

## Sélection des unités de mesure NAV

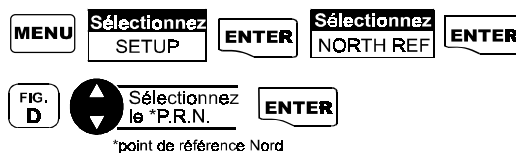
Il est possible de personnaliser l'affichage des unités de mesure des données de navigation.



La configuration par défaut est Miles/MPH (milles et milles par heure) pour une application terrestre au États-Unis et KM/KPH pour une utilisation terrestre à l'extérieur des États-Unis. Les valeurs par défaut d'une application marine est NM/KNOTS (milles nautiques et noeuds).

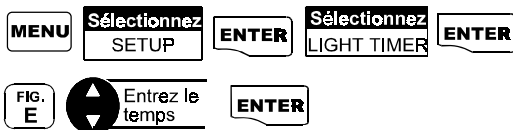
## Sélection du point de référence Nord

Le point de référence nord par défaut est le nord magnétique. L'utilisation en parallèle d'une boussole requiert la configuration du point de référence nord à nord magnétique. Si vous utilisez des cartes, il est nécessaire de changer le point de référence nord à nord vrai.



## Configuration de l'éclairage minuté

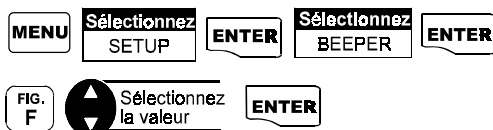
Le minutage du retro-éclairage permet de sauvegarder l'autonomie des piles.



La valeur par défaut est ALWAYS ON (toujours en fonction).

## Configuration du bip sonore

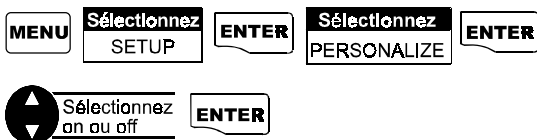
Il est possible de choisir les événements qui déclenchent un bip.



La configuration par défaut est KEY/ALARM (clavier/Alarme).

## Personnalisation de votre récepteur

Cette fonction permet d'entrer le nom du propriétaire de l'appareil afin qu'il ne soit pas confondu parmi d'autres produits identiques.



Si vous sélectionnez ON:



Figure E. Lorsque la minuterie met hors tension le rétro-éclairage alors celui-ci peut être remis en fonction en appuyant sur une touche. La minuterie recommence alors le décompte et mettra hors tension le rétro-éclairage de nouveau lorsque le temps choisi sera écoulé.



Figure F. Les options sont OFF, KEYS ONLY (clavier seulement), ALARM ONLY (alarme seulement) et KEYS/ALARM (clavier et alarme).

## Effacement de la mémoire

La fonction CLEAR MEMORY permet d'effacer l'historique du tracé, les points de passage en mémoire et les itinéraires programmés. De plus un effacement complet de la mémoire peut être effectué. **Utiliser cette fonction avec précaution car tout effacement est irréversible.** Cette commande permet aussi de replacer toutes les configurations aux valeurs d'usine.



Figure A. Les options sont TRACK HIST (historique du tracé), WPT/ROUTES (points et itinéraires), BACK WPTS (point de backtrack), ROUTES (itinéraires), RESET DFALT (valeur d'usine) et ALL (tout le contenu de la mémoire).



Si vous avez sélectionné l'effacement de tout le contenu de la mémoire (ALL), votre récepteur effacera toutes les données entrées en mémoire et s'éteindra.

## Sélection du NMEA

Votre récepteur peut être configuré pour transmettre des données NMEA GPS à un autre appareil tel qu'un ordinateur



La configuration par défaut est OFF.

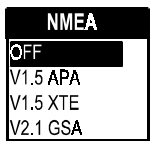
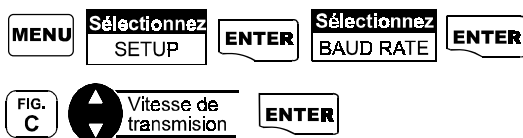


Figure B. Les options sont OFF, V1.5 APA, V1.5 XTE et V2.1 GSA.

## Sélection de la cadence de transmission des données (Baud Rate)

Afin de synchroniser deux appareils, la vitesse de transmission des données doit être identique.



La configuration par défaut est 4800 baud

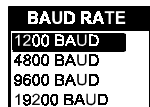


Figure C. Les options sont 1200, 4800, 9600 et 19200 baud.





# Problèmes et solutions

## **Le récepteur ne s'allume pas :**

1. Vérifiez si les piles sont installées correctement.
2. Remplacez les piles par 2 piles alcalines AA neuves.

## **Le récepteur a besoin de plus que 10 minutes pour un calcul de position :**

1. Vérifiez que vous êtes dans un endroit dégagé sans obstacles.
2. Assurez-vous que l'antenne est bien relevée en position. Dégagez également le GPS de votre corps de façon à ce que le récepteur ne soit pas masqué.
3. Affichez l'écran des données satellites afin de visualiser ou sont localisées ces dernières et si le GPS reçoit des signaux.
4. Si votre récepteur n'a pas réalisé le calcul de position dans 10 minutes, vous pouvez répéter la section démarrage.

## **La valeur de l'élévation varie continuellement :**

1. La marge d'erreur imposée par le Department of Defence (DOD) cause une fluctuation constante de l'altitude.

## **L'autonomie semble plus faible que ce qu'elle devrait être :**

1. Vérifiez que vous utilisez deux piles alcalines AA.
2. L'éclairage d'arrière-plan augmente la consommation des piles. Ne pas la mettre en fonction si ce n'est pas nécessaire.

## **Les coordonnées géographiques de l'appareil ne correspondent pas aux coordonnées de votre carte topographique :**

1. Assurez-vous que votre appareil est bien réglé sur le système de coordonnées géodésiques qui correspond à votre carte. Vous trouverez généralement cette information directement sur la carte, probablement dans la légende.
2. Assurez-vous d'utiliser le format d'affichage des coordonnées approprié. Est-ce que vous utilisez DEG/MIN/SEC et DEG/MIN.MM sur vos calcul sur papier ?

## Questions les plus fréquentes

**Q. Est-ce que mon appareil s'ajuste automatiquement au changement d'heure local (ex: heure avancée de l'est de l'Amérique)?**

R. Non. Vous devez ajuster l'heure manuellement afin qu'elle soit correctement affichée à l'écran.

**Q. Est-ce que mon récepteur continuera à fonctionner correctement après le passage de l'an 2000 ?**

R. Absolument ! Même si seulement les deux derniers chiffres de l'année apparaissent à l'écran, la mémoire contient les quatre chiffres.

**Q. Pourquoi est-ce que mon récepteur refuse les coordonnées que j'essaie d'entrer ?**

R. La cause la plus fréquente est l'entrées erronée de coordonnées en DEG/MIN alors que votre récepteur est configuré pour l'affichage en DEG/MIN/SEC. Lorsque vous configurez votre appareil en DEG/MIN, les derniers chiffres des coordonnées se mesurent en centièmes alors que les derniers chiffres d'une coordonnée en DEG/MIN/SEC ne peuvent avoir une valeur plus élevée que 59 car ils se mesurent en 1/60 ièmes.

**Q. Est-ce qu'il est possible d'utiliser des piles NiCad dans mon appareil?**

R. Oui cependant l'autonomie de votre récepteur en sera grandement réduite. De plus l'indicateur d'autonomie est calibré pour des piles alcalines et peut indiquer une lecture incorrecte.

**Q. Il est spécifié que mon appareil peut atteindre une autonomie de 15 heures avec deux piles AA alcalines. Pourquoi l'autonomie de mon appareil est-elle inférieure ?**

R. Deux raisons peuvent causer une autonomie diminuée. La première est l'utilisation du rétro-éclairage qui augmente la consommation en énergie et la seconde est l'utilisation de piles non alcalines telles que des piles NiCad rechargeables.

## Rejoindre Magellan

S'il vous est impossible de régler votre problème alors contactez MAGELLAN au **800-707-9971** et ce, du lundi au vendredi de 8h am à 5h pm (heure de la Californie). Le numéro de fax est **909-394-7070**.

Si nécessaire vous pouvez aussi retourner votre appareil chez MAGELLAN pour réparation (il serait préférable de nous rejoindre avant de nous le faire parvenir ). S.V.P faites-nous connaître votre intention de nous envoyer votre appareil. Utilisez les transporteurs UPS ou Parcel Post et bien mentionner le la nature du problème à résoudre ainsi que l'adresse de retour de l'appareil. Mentionnez si l'adresse de retour est différente.

**Il est nécessaire de nous poster la carte de garantie si vous désirez que les réparations soient effectuées sur garantie.**

Assurez-vous de mentionner le modèle de GPS que vous possédez et assurez-vous d'avoir votre appareil à proximité lorsque vous communiquez avec nous.

Les paquets doivent envoyés à :

**Magellan Corp.**  
960 Overland Court  
San Dimas, CA 91773  
Attn.: WARRANTY/REPAIR

## Envois de votre appareil

Lorsque votre appareil est envoyé par avion vers n'importe quelle direction, assurez-vous de desserrer le couvercle des piles afin que l'étanchéité de l'appareil ne soit pas endommagée par la différence de pression à l'intérieur et à l'extérieur du récepteur.

# Messages NMEA

Votre GPS peut être réglé pour transmettre des données NMEA 0183 à d'autres appareils de navigation électroniques.

**Messages de données NMEA.** Les données NMEA sont réglées sur 4800 baud, 8, N, 1, checksum off. Ces configurations sont compatibles avec la configuration par défaut de la plupart des autres appareils de navigation.

Il existe plusieurs types de message NMEA, chacun ayant une application quelque peu différente. Vérifiez le réglage approprié pour le périphérique que vous désirez relier à votre GPS.

<b>SET</b>	<b>OUTPUT/USAGE</b>
V1.5.APA	BWC, APA, GLL, VTG Remote displays, version 1.5 marine autopilots
V1.5 XTE	XTE, BWC, GLL, VTG Version 1.5 Marine autopilots
V2.1 GSA	GSA, GSV, GLL, GGA, RMB, RMC, APB, and autopilots. Vers. 2.1 NMEA recommended navigation data, satellite data and autopilots.

## NMEA Message Definitions

APA	Autopilot cross track error, direction to steer, status of GPS, route status, destination waypoint name, and bearing from origin to destination (old format).
APB	Revised autopilot message contains all of the above plus: heading to steer toward destination, bearing from the present position to the destination (magnetic or true).
BWC	Range and bearing to a waypoint.
GGA	GPS position, time, fix quality, number of satellites used, HDOP (Horizontal Dilution of Precision), differential reference information, and age.
GLL	GPS-derived latitude, longitude, and time of fix.
GSA	GPS receiver operating mode, satellites used in the navigation solution reported by the \$-GGA sentence and DOP (Dilution of Precision) values.
GSV	Number of satellites in view, satellite numbers, elevation, azimuth, and SNR value.
RMB	Data status, cross track error, direction to steer, origin, destination landmark, landmark location, bearing to destination, and velocity toward the destination.
RMC	Time, latitude, longitude, speed, heading, and date.
VTG	Track (magnetic and true) and groundspeed (knots and KPH).

## NMEA OUTPUT DATA FORMAT - VERSION 1.5

APA Autopilot Format A

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

APA,A,A,X,XX,L,N,A,A,XXX.,M,CCC

- 1 OR'ed Blink and SNR (A = valid, V = invalid)
- 2 Cycle Lock (A = valid, V = invalid)
- 3-5 Cross Track, Sense (L = steer left, R = steer Right), N.Mi. Units
- 6-7 Arrival Circle, Arrival Perpendicular (crossing of the line which is perpendicular to the course line and which passes through the destination waypoint.
- 8-9 Bearing dest. WPT. from origin WPT., Magnetic
- 10 Dest WPT. identifier

BWC To Selected Waypoint, Great Circle

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12

BWC,XXXXXX,XXXX.XX,N,XXXXX.XX,W,XXX.,T,XXX.,M,XXX.X,N,CCCC

- 1 UTC of Bearing
- 2-3 Lat, N or S of waypoint
- 4-5 Long, E or W of waypoint
- 6-7 Bearing, True
- 8-9 Bearing, Magnetic
- 10-11 Distance, naut. miles
- 12 Waypoint identifier

GLL Geographic Position — Latitude/Longitude

1 2 3 4 5 6

GLL,1111.11,a,yyyy.yy,a,hmmss.ss,A\*hh

- 1-2 Latitude, N/S
- 2-3 Longitude, E/W
- 4 UTC of position
- 6 Status A = Data valid

VTG Actual Track and Ground Speed (SPD)

1 2 3 4 5 6 7 8

VTG,XXX.,T,XXX.,M,XX.X,N,XX.X,K

- 1-2 Track degrees, True
- 3-4 Track degrees, Magnetic
- 5-6 Speed, knots
- 7-8 Speed, kilometers/hour

XTE Cross Track Error

1 2 3 4 5

XTE, A,A,X,XX, L,N

- 1 Or'ed value Blink and SNR (A=Valid, V=Invalid)
- 2 Cycle Lock, (A=Valid, V=Invalid)
- 3 Cross Track Error
- 4 Steer Left of Right (L = Left, R = Right)
- 5 Units (N.Mi.)

#### NMEA 0183 VERSION 2.1

APB Autopilot Sentence "B"

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14

APB,A,A,x,x,a,N,A,A,x,x,a,c—c,x,x,a,x,x,a\*hh

- 1 Status: *A = Data valid*
  - V = Loran-C Blink or SNR warning*
  - V = general warning flag for other navigation systems when a reliable fix is not available.*
- 2 Status: *V = Loran-C cycle lock warning flag*  
*A = OK or not used*
- 3 Magnitude of XTE
- 4 Direction to steer (L, R)
- 5 XTE units, nautical miles
- 6 Status: *A = arrival circle entered*
- 7 Status: *A = perpendicular passed at waypoint*
- 8-9 Bearing origin to destination, M/T
- 10 Destination waypoint ID
- 11-12 Bearing, present position to destination, Magnetic or True
- 13-14 Heading to steer to destination waypoint, Magnetic or True

**GGA Global Positioning System Fix Data**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

GGA, hhmms.ss,1111.11,a,yyyyy.yy,a,x,xx,x.x,x.x,M,x,x,

12 13 14

M,x,x,xxx\*hh

1 UTC of Position

2-3 Latitude - N/S

4-5 Longitude - E/W

6 GPS Quality Indicator

0 = fix not available or invalid

1 = GPS SPS Mode, Fix valid

2 = Differential GPS, SPS Mode, fix valid

3 = GPS PPS Mode, fix valid

7 Number of satellites in use (00-12, may be different from the number in view)

8 Horizontal dilution of precision

9 Antenna altitude above/below mean sea level

10 Units of antenna altitude, meters

11 Geoidal separation - difference between the WGS-84 earth ellipsoid and mean sea level (geoid), "-" = mean sea level below ellipsoid

12 Units of geoidal separation, meters.

13 Age of Differential GPS data - Time in seconds since last SC104 Type 1 or 9 update, null field when DGPS is not used

14 Differential reference station ID, 0000-1023

**GLL Geographic Position — Latitude/Longitude**

1 2 3 4 5 6

GLL,1111.11,a,yyyyy.yy,a,hhmms.ss,A\*hh

1-2 Latitude, N/S

2-3 Longitude, E/W

4 UTC of position

6 Status A = Data valid

V = Data not valid





**RMB Generic Navigation Information (immediately follows RMC)**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14

RMB,A,X,XX,a,c--c,c--c,1111.11,a,yyyyy.yy,a,x.x,x.x,x,x,A\*hh

- 1 Data Status (A = valid, V = invalid)
- 2-3 XTE, naut. miles and direction to steer (L or R) [If XTE exceeds 9.99 NM, display 9.99 in field 2.]
- 4 Origin waypoint ID
- 5 Destination waypoint ID
- 6-7 Destination Waypoint Latitude (N or S)
- 8-9 Destination Waypoint Longitude (E or W)
- 10 Range naut. miles, present fix to destination waypoint Great Circle. [If range exceeds 999.9 nm, display 999.9.]
- 11 Bearing, True, Great Circle, Present fix to dest. waypoint
- 12 Closing velocity to destination, knots
- 13 Arrival (OR'ed arrival circle and crossing of line which is perpendicular to the course line and which passes through the destination waypoint.)
- 14 CHECKSUM (Mandatory in this sentence.)

**RMC Transit Specific (to be followed by RMB)**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

RMC,hhmmss.ss,A,1111.11,a,yyyyy.yy,a,x.x,x.x,xxxxxx,x.x,a\*hh

- 1 Time, UTC of position fix
- 2 Status (A = valid, V = Navigation receiver warning)
- 3-4 Latitude at UTC time, N or S
- 5-6 Longitude at UTC time, E or W
- 7 Speed over ground, knots
- 8 Course over ground, degrees
- 9 Date (DDMMYY)
- 10 Magnetic variation, degrees
- 11 Magnetic variation, sense (E or W)
- 12 CHECKSUM (Mandatory in this sentence)

The formats listed are NMEA formats and Magellan receivers may not output all of the information listed for a particular format.

A complete copy of the NMEA specifications can be obtained from:

NMEA, PO Box 3435 New Bern, NC 28564-3435

# Systemes de coordonnés géodésiques

<b>*S.C.G.</b>	<b>Nom complet</b>	<b>*S.C.G.</b>	<b>Nom complet</b>
WGS84	World Geodetic System	IRAN	Iran
NAD27	North America 1927	IRELA	Ireland 1965
NAD83	North American 1983	KAUAI	Kauai
ADIND	Adinda	KERTA	Kertau 1948
ALASK	Alaska	KKJ KKJ (Finland)	
ARC50	Arc 1950	LIBER	Liberia 1964
ARC60	Arc 1960	LUZON	Luzon
ASTRO	Camp Area Astro	MASSA	Massawa
AUS66	Australian Geodetic 1966	MAUIMaui	
AUS84	Australian Geodetic 1984	MERCH	Merchich
BOGOT	Bogota Observatory	MINNA	Minna
BUKIT	Bukit Rimpah	MONTJ	
CAMPO	Campo Inchauspe	NAHRW	Nahrwan, Saudi Arabia
CANAD	Canada	OAHU	Oahu
CAPE	Cape	OEGYP	Old Egyptian
CARTH	Carthage	OHAWA	Old Hawaiian
CENAM	Central America	OMAN	Oman
CHATH	Chatham 1971	PITCA	Pitcairn Astro 1967
CHUAA	Chau Astro	QATAR	Qatar National
CORRE	Corrego Alegre	QORNO	Qornoq
CYPRU	Cyprus	RT90RT90 (Sweden)	
DJAKA	Djakarta (Batavia)	SAM56	Provisional So. Am. 1956
EGYPT	Egypt	SAM69	South American 1969
EUROP	European 1950 (All of Europe)	SCHWA	Schwarzeck
EUR50	European 1950 (W. Europe)	SICIL	Sicily
EUR79	European 1979	SIERR	
GANDA	Gandajika Base	SWISS	
GEO49	Geodetic Datum 1949	TANAN	Tananarive Observatory
GHANA		1925	
GRB36	Ordinance Survey of GB, 1936	THAI	Indian (Thailand, Vietnam)
GUAM	Guam	TIMBA	Timbalai
GUNSG	G. Segara	TOKYO	Tokyo
GUNSR		USER DEFINED	
HAWAI	Hawaii	VOIRO	
HERAT	Herat North	WGS72	World Geodetic System 1972
HJORS	Hjorsey 1955	YACAR	Yacare
HUTZU	Hu-tzu-shan	ZANDE	Zanderij
INDIA	Indian (India, Nepal)		

\*Système de coordonnées géodésiques

# Spécifications

## Caractéristiques

### Performances

Récepteur: 12 canaux parallèles reliés à une antenne hélicoïdale. Capte jusqu'à 12 satellites simultanément et calcul la position en fonction de tous les satellites captés.

Temps d'acquisition (dans des des conditions optimales):

À chaud Approximativement 12 secondes.

À froid Approximativement 1 minute.

Actualisation à toutes les secondes en continu.

Précision:

Position 49pieds (15 mètres) RMS (Sans disponibilité sélective).

Vitesse 0.1 noeuds RMS en état constant (Sans disponibilité sélective).

Limites

Vitesse 951 mph

Altitude 17,500 mètres

### Caratéristiques physiques

Dimensions 6.2" x 2.0" x 1.3" [h] x [l] x [P]  
15.75 cm x 5.08 cm x 3.30 cm

Poids 7 onces (198.45 grammes) avec 2 piles AA installées  
Écran 2.2" x 1.33" [h] x [L]

5.59 cm x 3.38 cm

Affiche LCD à haut contraste avec rétro-éclairage.

Boitier Construction étanche avec recouvrement en caoutchouc.

Plage de température d'utilisation

Opération 14F to 140F to (-10C to 60C)

Stockage -40F to 167F (-40C to 75C)

### Alimentation

Source 2 piles AA alcalines ou un câble d'alimentation 9-16 VDC.

Autonomie Jusqu'à 15 hrs.

# Accessoires

Des accessoires sont disponibles et peuvent être achetés chez votre détaillant le plus près ou commandés directement de Magellan en utilisant la carte de commande fournie avec votre appareil. Vous pouvez également communiquer avec nous par téléphone au (800) 669 4477 (appuyez sur 3 deux fois pour placer un commande).

**Support pivotant:** Permet d'installer votre récepteur à une surface.

**Support pour véhicule:** Permet d'installer votre appareil sur un tableau de bord.

**Étui de transport:** Ce étui de transport permet de protéger votre appareil et de le porter à la ceinture.

**Câble d'alimentation et de donnée (sans connexions):** Permet de relier votre appareil à une source de courant et de données.

**Câble d'interface sur PC avec prise d'allume cigarette:** Permet d'interfacer votre appareil à un ordinateur personnel et à une prise d'allume cigarette standard.

**Câble d'alimentation externe avec prise d'allume cigarette:** Permet de relier votre appareil à une prise d'allume cigarette standard.

**Cédérom DataSend™ :** Le logiciel contient une banque de points de passage qui peuvent être téléchargés à votre appareil par le biais d'un interface. Il est possible de sélectionner parmi différents emplacements géographiques .

**Logiciel de gestion des points de passage DataTrack :** Contient le logiciel DataTrack sur disque 3.5.

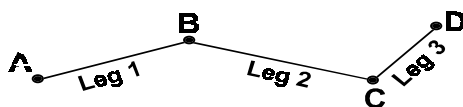
**Vidéo d'apprentissage:** Un vidéo en format VHS pour l'apprentissage de votre appareil.

**Recepteur différentiel DGPS (DBR-3):** Permet d'augmenter le niveau de précision du calcul de position jusqu'à 5-10 mètres.

# Glossaire

Segment actif	Tronçon de l'itinéraire présentement parcouru.
Altitude	Le niveau d'élevation par rapport au niveau de la mer.
BRG	Azimut. Orientation présentée en degré pour atteindre la destination en relation avec le point de départ.
CDI	Indication de l'écart de progression représentée de façon graphique en relation avec l'azimut du point de destination choisi.
COG	Course au sol. Orientation du déplacement actuel.
Coordonnées	Position géographique d'un point précis représenté numériquement sur deux axes.
CTS	(Course to steer) orientation que devrait maintenir l'utilisateur afin de rejoindre la course optimale prévue en fixant comme objectif un point situé à mi-chemin entre un point placé perpendiculairement à votre position sur la course optimale et le point de destination.
Datum	Modèle mathématique théorique décrivant la surface de la terre au niveau de la mer. Les cartographes peuvent utiliser des systèmes mathématiques différents et par conséquent, une même position peut différer quant à son lieu d'un système à l'autre. Le système géodésique de la carte que vous utilisez se trouve indiqué en légende.
Défaut	Valeur choisie par le récepteur pour un champ d'information.
DST (Distance)	Distance par rapport au point de destination.

ETA	Temps estimé nécessaire pour atteindre la destination.
ETE	Temps estimé nécessaire pour atteindre le prochain point de passage choisi.
HDG	Course au sol. Orientation du déplacement actuel.
Latitude	Échelle de la distance de l'équateur au nord ou au sud graduée de 0° à 90°.
LAT/LON	Système de coordonnées de position.
Segment(leg)	Tronçon d'un itinéraire reliant deux points de passage. Un itinéraire peut être constitué de plusieurs segments. Le parcours reliant un point A à un point B est un segment d'itinéraire.



LMK (Landmark)	Point de passage. Coordonnées de position sous un système de coordonnées. Utilisé pour désigner une position sur la terre ferme.
Longitude	Échelle de la distance d'un point central (Greenwich meridian) à l'est ou à l'ouest, graduée de 0° à 180°.
Nord Magnétique	La direction du pôle nord magnétique à partir de la position de l'observateur.
NMEA	National Marine Electronics Association. Une organisation professionnelle qui définit et maintient le protocole de communication entre les instruments de navigation.
OSGB	Un système de coordonnées conçu uniquement pour le territoire de la Grande Bretagne. À utiliser avec le datum GRB36.

Position	Position calculée par le récepteur .
SOG	Vitesse au sol. Vitesse de déplacement réelle.
Nord vrai	La direction du pôle nord géographique à partir de la position de l'observateur. Le nord de n'importe quel méridien géographique.
TTG	Temps estimé nécessaire pour atteindre la destination en fonction de la vitesse de déplacement de l'écart de déviation.
UTC	(Universal Time Coordinated). Heure universelle, connue sous le nom "heure de Greenwich".
UTM	(Universal Transverse Mercator). Système de coordonnées géographiques métriques utilisé pour la plupart des cartes de grandes échelles et à échelle intermédiaire.
VMG	Vitesse de progression relative à la qualité de progression vers le point d'arrivée.
Points de passage	Coordonnées de position entrées en mémoire obtenu par calcul, édition ou projection. Les points de passage servent de point de repère lors de la construction d'un itinéraire.
XTE	(Cross Track Error). Mesure de l'écart de déviation (distance et sens) . Distance perpendiculaire entre la position actuelle et le tracé idéal d'un itinéraire reliant deux points.





# Index

## A

Accessoires 60  
Alarmes 37  
  Accéder 37; Ancrage 37;  
  arrivée38; effacement40;  
  paramètres d'usine 40; proximité  
  39; sélectionner 37; visualiser 40;  
  écart de déviation 38  
Anneaux de projection 15  
Antenne et réception 4;  
  Problèmes et solutions 49

## B

Backtrack, création de 29  
Baud Rate (cadence de transfert de  
données) 47  
Bearing (cap à maintenir) 10, 11,  
12, 13, 16, 17, 18  
Bip sonore 45

## C

Calcul de position 6; Problèmes et  
solution 49  
Clavier (boutons, touches, clés) 2  
Configuration (SETUP) 41  
Contraste de l'affichage 36  
Coordonnées du temps universel  
(UTC) 20, 44  
Courseau au Sol (COG)  
  9, 10, 11, 12, 16, 17, 18  
Course, projection 15

## D

DataSend™ (logiciel) 27  
Date (voyez heure et date)  
Démonstration (voyez simulateur)  
DGPS 9

## E

Élévation 9; 43  
Écart de déviation (XTE) 5, 10,  
12, 16; alarmes 38

## F

Fonctions auxiliaires 35

## G

Glossaire 61  
GOTO effacement d'un 28;  
création d'un 28,  
  à partir du tableau traceur 28

## H

Heure et Date 4  
Historique du tracé 13, 14;  
effacement14,  
Homme à la mer (MOB)  
  effacement 29; création 29  
Horloge, format de 44

## I

Initialisation 4, 41  
Itinéraire 28; activation/désactivation  
  32; ajout d'un segment à la  
  fin d'un itinéraire existant  
  32; remplacement d'un segment

dans un itinéraire existant  
31; effacement d'un segment dans  
un itinéraire existant 32; efface-  
ment d'un itinéraire 33;  
modification d'un 31; insertion  
d'un segment dans un itinéraire  
existant 31; inverser un 33;  
utilisation de la vue en tracé 33;  
visualisation 31  
Itinéraire Map 'N Track 34  
Itinéraire à multiples segments,  
creation 30

## L

LAT/LON 42;  
Problèmes et solutions 49  
Minuterie du rétro-éclairage 45

## M

Mise sous tension 4  
Mémoire, effacement 46  
Messagerie 37;  
visualisation 37  
Mode 2D 8, 43  
Mode 3D 8, 43

## N

Nord magnétique 44  
Nord vrai 44  
NMEA 46; Message de données  
52-57  
NorthFinder™, fonction 11

## O

Odomètre 18; remise à zéro 18  
Odomètre du voyage, remise à  
zéro 19

## P

PAN-N-SCAN 14  
Personnalisation 45  
Personnalisation des tableaux NAV  
(voyez également soustraire des  
tableaux)  
Personnalisation 41  
Piles, installation 3;  
Problèmes et solutions 49, 50;  
NiCad 50  
Point de passage (LMK) 5  
Précision 3  
Projection d'un point de passage  
25  
Positionnement par moyenne 9  
Population des villes 24

## R

Réception des signaux 4  
Référence Nord 44

## S

Satellites, signaux des 8  
Service à la clientèle 51  
Simulateur 36  
Spécifications 59  
Système de coordonnées  
géodésiques; système disponibles  
58; selection 43  
Système de coordonnées  
Sélection 42; Visualisation du  
système secondaire 9

## T

Table de Pêche/Chasse 35  
Tables solunaires 35  
Tableaux de navigation 7;  
Compas 11; soustraction de 41;

Nav 1 10; Nav 2 12; Traceur  
(Plot) 13; Position 9;  
route 17; vitesse 18; état 8;  
horloge 20

## U

Unités des paramètres de naviga-  
tion 44  
Utilisation principale 5

## V

Vitesse 18; moyenne de 19

## W

Point de passage création d'un 24;  
création d'un message associé à un  
25; effacement d'un point de  
passage de l'utilisateur 26;  
effacement d'un message associé à  
25; modification d'un message  
associé à 25; recherche d'un point  
de passage pré-inscrit 26;  
nommer un 6; sauvegarde d'un  
point de passage 6, 25; tri des  
points de passage 26







960 Overland Court, San Dimas, CA 91773  
(909) 394-5000