

ReefMaster v1.6

Contents

Quoi de neuf dans la version 1.6 ReefMaster?.....	3
Démarrer.....	4
Activer une licence ReefMaster	6
REEFMASTER ET UTILISATEUR LICENCE D'AGREEMENT	12
Données et types de données	17
L'espace travail	20
Mise en application.....	23
Barre d'outils principale.....	26
La bibliothèque de composants.....	28
La fenêtre d'édition	31
Fenêtre des paramètres globaux	37
Les stations de Marée	41
Définition des palettes utilisateur	47
Enregistrer des données avec votre GPS	50
Sources de données GPS et types de fichiers	54
Profile du GPS	58
Importer des données GPS	63
Vue globale	67
Fenêtre d'édition des traces	72
Visualiseur du sondeur	79
Waypoints et fichiers de Waypoints.....	86
Projets de carte.....	95
Créer un nouveau projet de carte	96
Fenêtre d'édition de Projet.....	99
Propriétés des Projets.....	101
Vue de définition de la carte	106
La Vue Contour	108
Vue 3D.....	117
Rivages et îles (Limites de Carte)	121
Superposition d'Image.....	126
Carte Utilisateur.....	129
Ensemble de données.....	141
Image d'arrière plan	143

Enregistrement en direct de données via NMEA 0183	146
Volumes et Surface	156
Composition du fond	160
Sélectionner des données pour l'exportation	169
Fenêtre d'Exportation Vers un GPS	171
Exporter des cartes au format AT5 Navico	177
Exporter des cartes au format Google Earth™	181
Finalisation - Créer une carte de pêche pour votre GPS	184
Comment configurer les cartes utilisateur pour l'affichage sur un GPS Humminbird	209

Quoi de neuf dans la version 1.6 ReefMaster?

Il y a un certain nombre de changements et de nouvelles fonctionnalités dans la version 1.6 de ReefMaster:

Nouvelles fonctionnalités

- Ajout [Nature et dureté du fond](#) module additionnel.
- Mode Vectoriel pour les projets de carte donnant un large choix de types de cartes à l'exportation et d'option, incluant [des cartes Google Earth pour mobile](#).
- Des [cartes utilisateur](#) entièrement personnalisables *WYSIWYG* (*what you see is what you get*) exportation de cartes vers les produits Navico.
- [ESRI grille d'exportation](#) depuis les projets de carte; génération de cartes pour une utilisation avec les applications GIS.
- [Intégration avec Insight Map Creator de Navico](#) permet de créer des cartes AT5 pour les produits Navico en un clic depuis ReefMaster.
- [Volumes et surface](#) module additionnel calculant la surface cartographiée et le volume d'eau et de sédiments sur une plage de profondeur.

Changements significatifs

- Les projets de carte doivent être générés à l'aide du bouton « *generate map* » lorsque les paramètres ont été change, il n'y a plus de changement automatique.
- ReefMaster fonctionne maintenant en 64 bit sur les systèmes 64 bit. Cela signifie que ReefMaster peut utiliser plus de mémoire pour produire de grandes cartes

Démarrer

REEFMASTER c'est quoi?

ReefMaster est une application PC qui associe une cartographie facile à utiliser et une gestion des waypoints avec les fonctionnalités qui sont utilisées aux pêcheurs.

Cartographie sous marine

ReefMaster génère des cartes sous marines en utilisant les enregistrements de combiné sondeur/GPS. Une fois la carte créée elle peut être vue en 2D ou 3D et les lignes de contour peuvent être exportées vers un GPS compatible.

Waypoint Management

ReefMaster inclue une gestion graphique simple d'utilisation des waypoints incluant le déplacement et la prise de waypoints en mode 2D et 3D.

Bibliothèque des enregistrements (traces)

ReefMaster utilise une Bibliothèque pour toutes les données GPS incluant les enregistrements. Les traces peuvent être stockées et vues, modifiées et réinjectées vers un GPS.

Obtenir de l'aide

De l'aide est accessible de plusieurs façons dans l'application ReefMaster:



(1) Cliquer sur le bouton d'aide de la [Barre d'outil principale](#) pour ouvrir l'aide en ligne.

(2) De l'aide est disponible en plusieurs endroits de l'application. Cliquer sur le bouton ? Pour afficher une fenêtre pop-up contenant l'aide associée à la fonction courante. La fenêtre pop-up d'aide contient un bouton pour ouvrir directement le manuel de référence à la page correspondante.

(3) Appuyer sur le bouton **F1** pour ouvrir l'aide en ligne.

ReefMaster Forum

ReefMaster a un [forum communautaire](#) actif, avec des sections pour les nouveautés, aide, technique de cartographie. Beaucoup de questions ont déjà reçues des réponses, c'est l'endroit où trouver et demander de nouvelles fonctionnalités.

Recherche des mises à jour ReefMaster

L'application ReefMaster est régulièrement mise à jour avec de nouvelles fonctions et de corrections. Vous pouvez de temps en temps regarder pour les mises à jour en lançant *check for updates* application, qui est installé dans le même dossier que ReefMaster. Si une nouvelle version est disponible elle sera automatiquement installée. Les informations sur les mises à jour sont postées dans la section *News* du forum

Bases de ReefMaster

La terminologie et le concept utilise part ReefMaster sont décrites dans la section *ReefMaster Basics* du manuel. Au démarrage chargez le « *démo workspace* » inclus avec l'application, et lisez les dossiers suivants:

- [Données et type de données](#)
- [L'espace travail](#)
- [Application Layout](#)
- [Barre d'outil principale](#)
- [Bibliothèque de données](#)
- [Fenêtre d'édition](#)

Une fois que vous avez fait un tour sur l'application la bonne méthode pour commencer à utiliser ReefMaster est d'aller sur le tuto – [Créer une carte pour votre GPS du début à la fin](#), qui vous présente le processus complet pour créer une carte en important des données GPS et comment exporter les contours de la carte finie. Les fichiers de données sont fournis.

Configuration de ReefMaster

Avant de commencer à utiliser ReefMaster avec vos propres données, prenez le temps de paramétrer l'application:

- Choisir le type de données utilisées pour les coordonnées, distances et les profondeurs dans [Global Settings](#).
- Sélectionner une [station de marée](#), si vous réalisez des cartes dans des eaux soumises à la marée.
- Configurer un [profile de GPS](#) avec les informations sur votre combiné sondeur/GPSt.

Utilisation de ReefMaster avec vos propres données

Les dossiers suivant vous aide à collecter et importer des données en utilisant votre combiné sondeur/GPS:

- [Enregistrer des données](#)
- [Données GPS et types de fichier](#)
- [Importer les données GPS](#)

Créer vos proper cartes

- Relisez le tuto – [Créer une carte pour votre GPS du début à la fin](#), en utilisant vos propres données.
- Lisez la documentation [Projet de carte](#) .

Activer une licence ReefMaster

ReefMaster est disponible en deux éditions, *LITE* et *PRO*. L'édition *LITE* n'inclue pas les [projet de carte](#). Une période d'essai de 14 jours en version complète *PRO* est disponible. Après la période d'essai une licence pour la version *LITE* ou *PRO* doit être achetée sinon ReefMaster doit être désinstallé.

Utiliser la version d'essai

Lors du lancement de ReefMaster avec la période d'essai de 14 jours (et sans avoir obtenue auparavant un code d'activation), la fenêtre suivante s'affiche:



- Pour continuer à utiliser la version d'essai cliquez sur *Continue Trial*.

Acheter et activer une licence ReefMaster

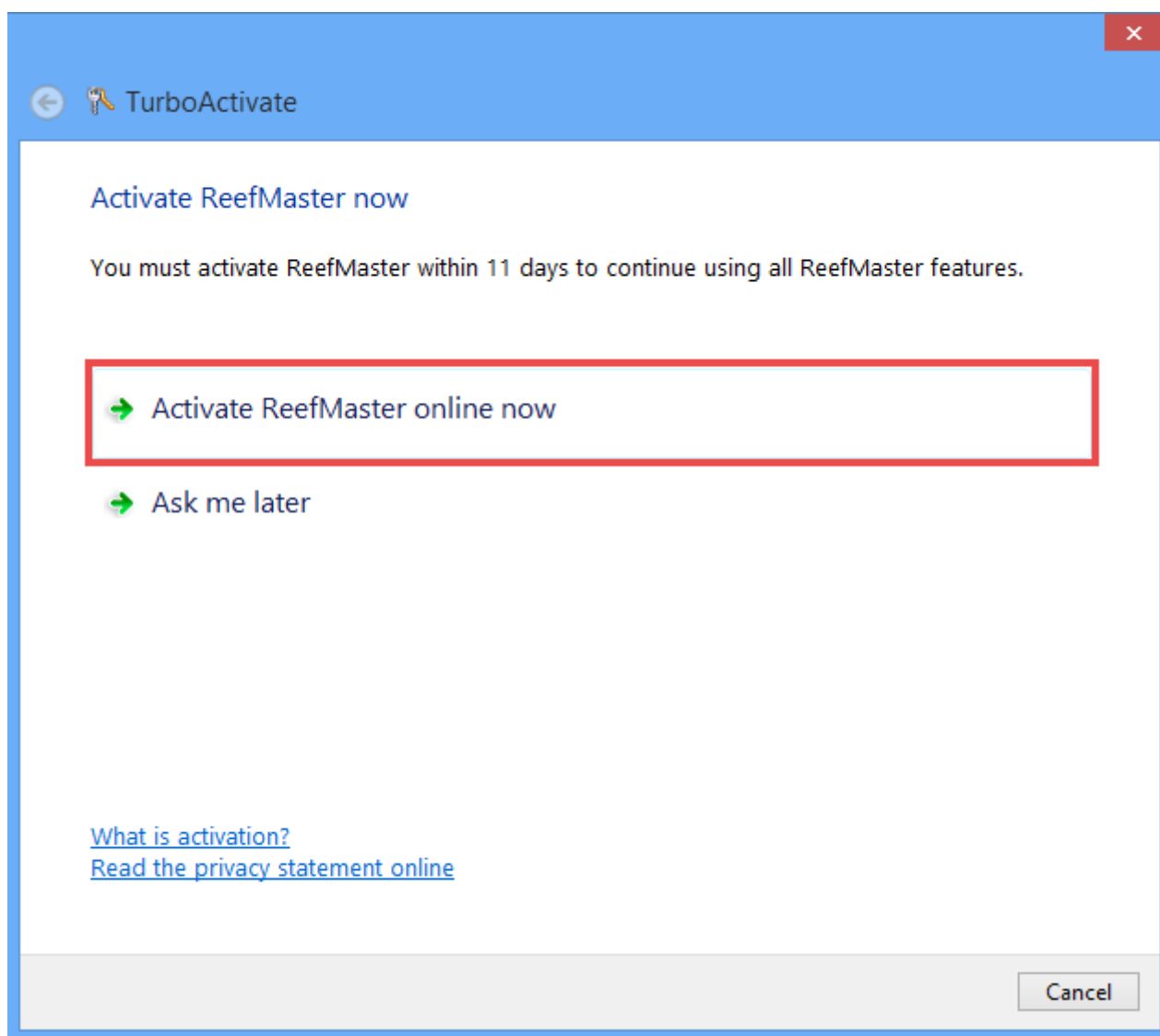
Cliquez sur « *Buy ReefMaster* » depuis la Fenêtre de démarrage vous ouvrez une page d'achat en ligne ou un code de la licence *PRO* ou *LITE* peut être obtenue. La page d'achat en ligne est disponible [ici](#).

Activation de la licence

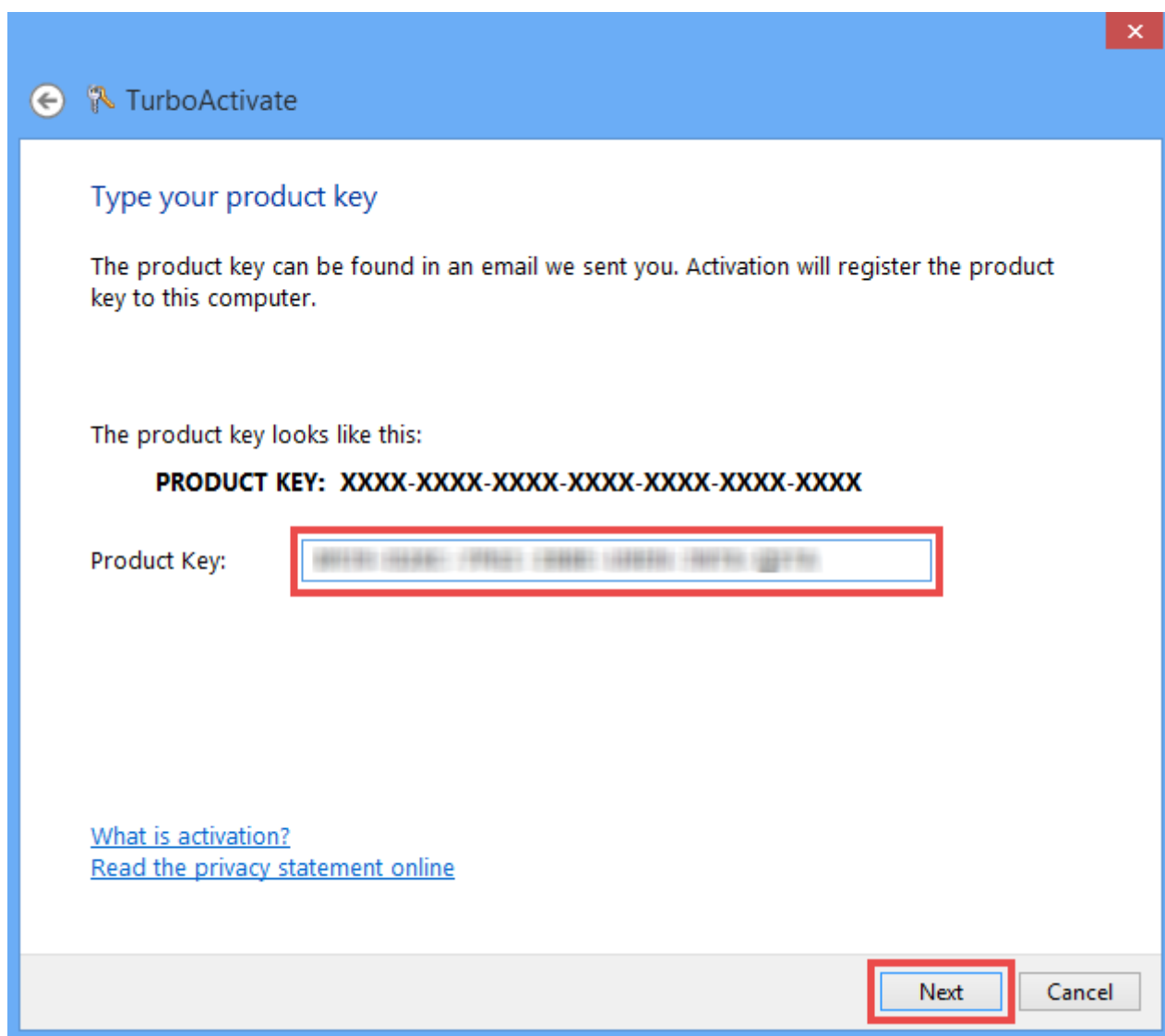
Le code de la licence ReefMaster consiste en une série de 28 caractères alphanumériques, les groupes de 4 caractères sont séparés par un tiret. Lors de la saisie du code de la licence les caractères doivent être saisis exactement dans le même format.



- Cliquer sur « *Activate License* », que ce soit dans la fenêtre de démarrage ou dans la fenêtre « *About ReefMaster*, » qui peut être ouverte depuis le bouton « *About ReefMaster* » au début de la [Barre d'outil principale](#).



- Cliquez sur *"Activate ReefMaster online now"*



- Saisissez votre code d'activation ReefMaster dans le champ *Product Key* et cliquer sur *Next*. Une fenêtre s'ouvre montrant l'état de l'activation. Fermer cette Fenêtre et continuer à utiliser ReefMaster.

Installer des modules complémentaires ReefMaster

[Volumes et surface](#) and [Composition du fond](#) sont des modules additionnels de ReefMaster pouvant être activé depuis la fenêtre *About*. Notez que ces licences additionnelles nécessitent d'aller à la page d'achat du site. Une licence ReefMaster PRO est nécessaire par faire l'acquisition des ces modules.



- Ouvrez la fenêtre *About ReefMaster* en cliquant sur le bouton *About ReefMaster* au haut de la [Barre d'outil principale](#).
- L'état des modules Volumes et composition du fond sont affichés.
- Pour ajouter un module cliquer sur le bouton *Upgrade*. Cela ouvrira une fenêtre d'achat incluant les données de votre licence qui nécessaire à l'obtention des modules.
- Suivez le processus d'achat.
- Une fois votre achat réaliser retournez sur ReefMaster et cliquez sur le bouton *Reactivate License*. Ceci va permettre d'activer le module et l'état du module va changer dans la fenêtre *About*.
- Relancer l'application ReefMaster pour que les changements soient pris en compte.
- Si la même licence est utilisée sur un autre PC alors la licence doit être réactivée pour que les nouvelles fonctionnalités soient opérationnelles.

De-activer une licence ReefMaster

Les licences peuvent être dé-activées pour être installées sur un autre PC.

- Ouvrez la fenêtre *About ReefMaster* en cliquant sur le bouton *About ReefMaster* en haut de la [Barre d'outils principale](#).
- Cliquer sur le bouton *Deactivate License*.

Exporter et Importer les données utilisateur

Toutes les informations saisies dans les données utilisateur comme, le type de sondeur, choix des palettes, unités d'affichage les espaces de travail récent sont transférable à un autre PC.

- Cliquer sur le bouton *Export user settings* pour sauvegarder les données utilisateur créer un nom de fichier.
- Cliquer sur *Import user settings* pour importer le fichier de données utilisateur. Notez que les nouvelles données effacerons les précédentes données.

Désinstaller ReefMaster

Pour désinstaller ReefMaster, utiliser la fonction Windows "*Control Panel/Programs/Uninstall a program*".

REEFMASTER ET UTILISATEUR LICENCE D'AGREEMENT

REEFMASTER END USER LICENCE AGREEMENT

Please read this EULA carefully, as it sets out the terms and conditions upon which we, ReefMaster Software Ltd, license our Software for use.

By clicking “accept agreement” when you first install the Software, you agree to be bound by the terms and conditions of this EULA. If you do not agree to this EULA, you must click “reject agreement” during the installation process and notify ReefMaster Software Ltd by emailing support@reefmaster.com.au, so that your license key can be disabled and a refund issued.

If you do not agree to this EULA, you must not use the software for any purpose whatsoever.

1. Definitions and interpretation

1.1 In this EULA:

“Computer” means a desktop, notebook, netbook or similar computer owned by and in the control of the Licensee;

“Documentation” means the documentation (if any) concerning the Software supplied by the Licensor or by the Software supplier to the Licensee with the Software;

“Effective Date” means the date when the Licensee agrees to the terms and conditions of this EULA, as described at the beginning of this EULA];

“EULA” means this end user licence agreement (including the preamble), and any amendments to it from time to time;

“Force Majeure Event” means an event, or a series of related events, that is outside the reasonable control of the party affected (including failures of or problems with the internet or a part of the internet, power failures, industrial disputes affecting any third party, changes to the law, disasters, explosions, fires, floods, riots, terrorist attacks and wars);

“Intellectual Property Rights” means all intellectual property rights wherever in the world, whether registered or unregistered, including any application or right of application for such rights (and the “intellectual property rights” referred to above include copyright and related rights, database rights, confidential information, trade secrets, know-how, business names, trade names, trade marks, service marks, passing off rights, unfair competition rights, patents, petty patents, utility models, semi-conductor topography rights and rights in designs);

“Licensee” means the licensee of the Software under this EULA;

“Licensor” means ReefMaster Software Limited, a limited company incorporated in England and Wales (registration number 8513204) having its registered office at 12A Burlow Close, Birdham, West Sussex, PO20 7ES, United Kingdom;

“Software” means the edition of ReefMaster (being the FREE, LITE or PRO edition) chosen by the Licensee to download, and including any Upgrade thereto; and

“Upgrade” an upgrade, update, enhancement, improvement or patch to the Software supplied by the Licensor.

1.2 In this EULA, a reference to a statute or statutory provision includes a reference to:

- (a) that statute or statutory provision as modified, consolidated and/or re-enacted from time to time; and
- (b) any subordinate legislation made under that statute or statutory provision.

1.3 The clause headings do not affect the interpretation of this EULA.

1.4 The ejusdem generis rule is not intended to be used in the interpretation of this EULA.

2. Term of EULA

This EULA will come into force on the Effective Date and will continue in force indefinitely, unless and until terminated in accordance with Clause 9.

3. Licence

3.1 The Licensee may only use the Software and Documentation in accordance with the provisions of this Clause 3.

3.2 Subject to the payment by the Licensee of any and all relevant charges and fees in respect of the Software licence, and the Licensee's compliance with Clause 3.3 and the other provisions of this EULA, the Licensor grants to the Licensee a non-exclusive, non-transferable licence to:

- (a) download, install and use the Software on up to two computers anywhere in the world, and so long as it is only installed on two computers at any one time, the Software may be transferred from one computer to another ; and
- (b) use any Documentation in support of the use permitted above and make up to 2 copies of the Documentation if reasonably necessary for its lawful use.

3.3 The Licensee must not:

- (a) copy or reproduce the Software or Documentation or any part of the Software or Documentation other than in accordance with the licence granted in this Clause 3;
- (b) sell, resell, rent, lease, loan, supply, distribute, redistribute, publish or re-publish the Software or Documentation or any part of the Software or Documentation;
- (c) modify, alter, adapt, translate or edit, or create derivative works of, the Software or Documentation or any part of the Software or Documentation;
- (d) reverse engineer, decompile, disassemble the Software or any part of the Software;
- (e) use the Software other than in accordance with the Documentation;
- (f) circumvent or remove or attempt to circumvent or remove the technological measures applied to the Software for the purposes of preventing unauthorised use; or
- (g) export, directly or indirectly, any technical data acquired from the Licensor, including the Software, Documentation and any outputs from the use of the Software in breach of any applicable laws or regulations, including United States export laws and regulations, to any country for which the government or any agency thereof at the time of export requires an export licence or other governmental approval, without first obtaining such licence or approval,

providing that nothing in this Clause 3.3 will prohibit or restrict the Licensee or any other person from doing any act expressly permitted by applicable law (including any act expressly permitted by Section 296A of the Copyright, Designs and Patents Act 1988).

3.5 All Intellectual Property Rights in the Software and Documentation are and will remain, as between the parties, the property of the Licensor.

4. Other Users

The Licensee must not permit any other person to use the Software or Documentation or to exercise any of the other rights granted by the Licensee to the Licensor in this EULA.

5. Upgrades

5.1 The Licensee may apply to the Software each Upgrade released by the Licensor and made available by the Licensor to the Licensee from time to time.

5.2 The Licensor will have no obligation to provide support for the Software under Clause 6 in relation to any version of the Software that does not incorporate the most recent Upgrade to the Software.

6. Support

6.1 Subject to clause 6.2, the Licensor will provide the Licensee with email support, wherever practicable, for the purpose of resolving issues with the Software raised by the Licensee acting reasonably.

6.2 The Licensee acknowledges that:

(a) the Licensor's obligation under Clause 6.1 is subject to such limits (as to time spent in relation to an issue and in relation to the Licensee in aggregate) as the Licensor may determine from time to time;

(b) the Licensor's sole obligation under Clause 6.1 is to make reasonable endeavours to resolve issues raised by the Licensee;

(c) the Licensor does not warrant or represent that issues raised will be solved by means of the support services;

(d) the Licensor will not provide any on-site support under this EULA; and

(e) if at any time the Licensor ceases to make the Software available for sale then the support referred to in this Clause 6 may cease to be provided.

6.3 The Licensor may subcontract any of its obligations under this Clause 6 to any third party.

7. Limited warranties

7.1 The Licensee warrants to the Licensor that it has the legal right and authority to enter into and perform its obligations under this EULA.

7.2 The Licensor warrants to the Licensee:

(a) that it has the legal right and authority to enter into and perform its obligations under this EULA; and

(b) that the use of the Software by the Licensee in accordance with the terms of this EULA will not infringe the UK copyright of any third party;.

7.3 The Licensee acknowledges that:

- (a) the Software may not be error-free;
- (b) the Software has not been developed to meet the specific requirements of the Licensee, and accordingly the Licensee will be responsible for ensuring that the Software is suitable to meet the Licensee's requirements;
- (c) the Software has not been developed for use as a navigation tool and neither it nor any GPS assets exported by or any other outputs from the use of the Software are to be used by the Licensee for the purposes of navigation or as a navigation aid, whether in relation to contour "maps" of the sea or lake beds or waypoints exported from the application or otherwise; and
- (d) it is aware of the minimum system requirements for the downloading, installing and use of the Software and understands that these may change from time to time.

7.4 All of the parties' liabilities and obligations in respect of the subject matter of this EULA are expressly set out herein. To the maximum extent permitted by applicable law, no other terms concerning the subject matter of this EULA will be implied into this EULA or any related contract.

8. Limitations and exclusions of liability

8.1 Nothing in the EULA will:

- (a) limit or exclude the liability of a party for death or personal injury resulting from negligence;
- (b) limit or exclude the liability of a party for fraud or fraudulent misrepresentation by that party;
- (c) limit any liability of a party in any way that is not permitted under applicable law; or
- (d) exclude any liability of a party that may not be excluded under applicable law,

and, if you are a consumer, any statutory rights which you have, which cannot be excluded or limited, will not be affected by the EULA.

8.2 The limitations and exclusions of liability set out in this Clause 8 and elsewhere in the EULA:

- (a) are subject to Clause 8.1; and
- (b) govern all liabilities arising under the EULA or in relation to the subject matter of the EULA, including liabilities arising in contract, in tort (including negligence) and for breach of statutory duty.

8.3 The Licensors will not be liable to the Licensee for any losses arising out of a Force Majeure Event.

8.4 The Licensors will not be liable to the Licensee in respect of any business losses, such as loss of or damage to profits, income, revenue, use, production, anticipated savings, business, contracts, commercial opportunities or goodwill.

8.5 The Licensors will not be liable to the Licensee in respect of any loss or corruption of, or damage to, any data, database, software or hardware, including in relation to GPS devices.

8.6 The Licensors will not be liable to the Licensee for any loss or damage caused directly or indirectly by the use by the Licensee of the Software (and/or any related output or assets) for purposes of navigation, in accordance with clause 7.3(c). 8.6The Licensors will not be liable to the Licensee in respect of any special, indirect or consequential loss or damage.

8.7 The Licensor's aggregate liability to the Licensee will not exceed the amount paid by the Licensee to the Licensor (exclusive of any sales tax) in respect of the licence granted hereunder.

9. Termination

The Licensor may terminate this EULA at any time by giving to the Licensee written notice of termination if the Licensee breaches any provision of this EULA or fails to pay promptly any amounts due to the Licensor in respect of this EULA. The Licensee acknowledges that if it has downloaded the Software for trial purposes, then this EULA will automatically terminate on the expiry of the trial period (currently 14 days from installation, or such other period as posted on the ReefMaster website from time to time). If the Licensee chooses to purchase a license key for the Software either during or after such trial period, then this EULA will apply to the Software following such purchase.

10. Effects of termination

10.1 Upon termination all the provisions of this EULA will cease to have effect and all licences granted to the Licensee hereunder shall cease immediately, save that the provisions of Clauses 1, 8 and 11 will survive and continue to have effect (in accordance with their terms or otherwise indefinitely).

10.2 Termination of this EULA will not affect either party's accrued rights and liabilities.

10.3 The Licensee will not be entitled to a refund upon the termination of this EULA and shall immediately cease to use the Software and delete it and all associated data from the Licensee's computer systems .

11. General

11.1 No breach of any provision of this EULA will be waived except with the express written consent of the party not in breach.

11.2 If a clause of this EULA is determined by any court or other competent authority to be unlawful and/or unenforceable, the other clauses of this EULA will continue in effect. If any unlawful and/or unenforceable clause would be lawful or enforceable if part of it were deleted, that part will be deemed to be deleted, and the rest of the clause will continue in effect (unless that would contradict the clear intention of the parties, in which case the entirety of the relevant clause will be deemed to be deleted).

11.3 The Licensor may freely assign this EULA and/or its rights and/or obligations under this EULA without the Licensee's consent. Save as expressly provided in this EULA, the Licensee must not assign, transfer, charge, license or otherwise dispose of or deal in this EULA and/or any its rights and/or obligations under this EULA.

11.4 This EULA is made for the benefit of the parties, and is not intended to benefit any third party or be enforceable by any third party. The rights of the parties to terminate, rescind, or agree any amendment, waiver, variation or settlement under or relating to this EULA are not subject to the consent of any third party.

11.5 This EULA constitutes the entire agreement and understanding of the parties in relation to the subject matter of this EULA, and supersedes all previous agreements, arrangements and understandings between the parties relating to the subject matter of this EULA. Subject to Clause 8.1, each party acknowledges that no representations or promises not expressly contained in this EULA have been made by or on behalf of the other party.

11.6 This EULA will be governed by and construed in accordance with the laws of England and Wales; and the courts of England will have exclusive jurisdiction to adjudicate any dispute arising under or in connection with this EULA.

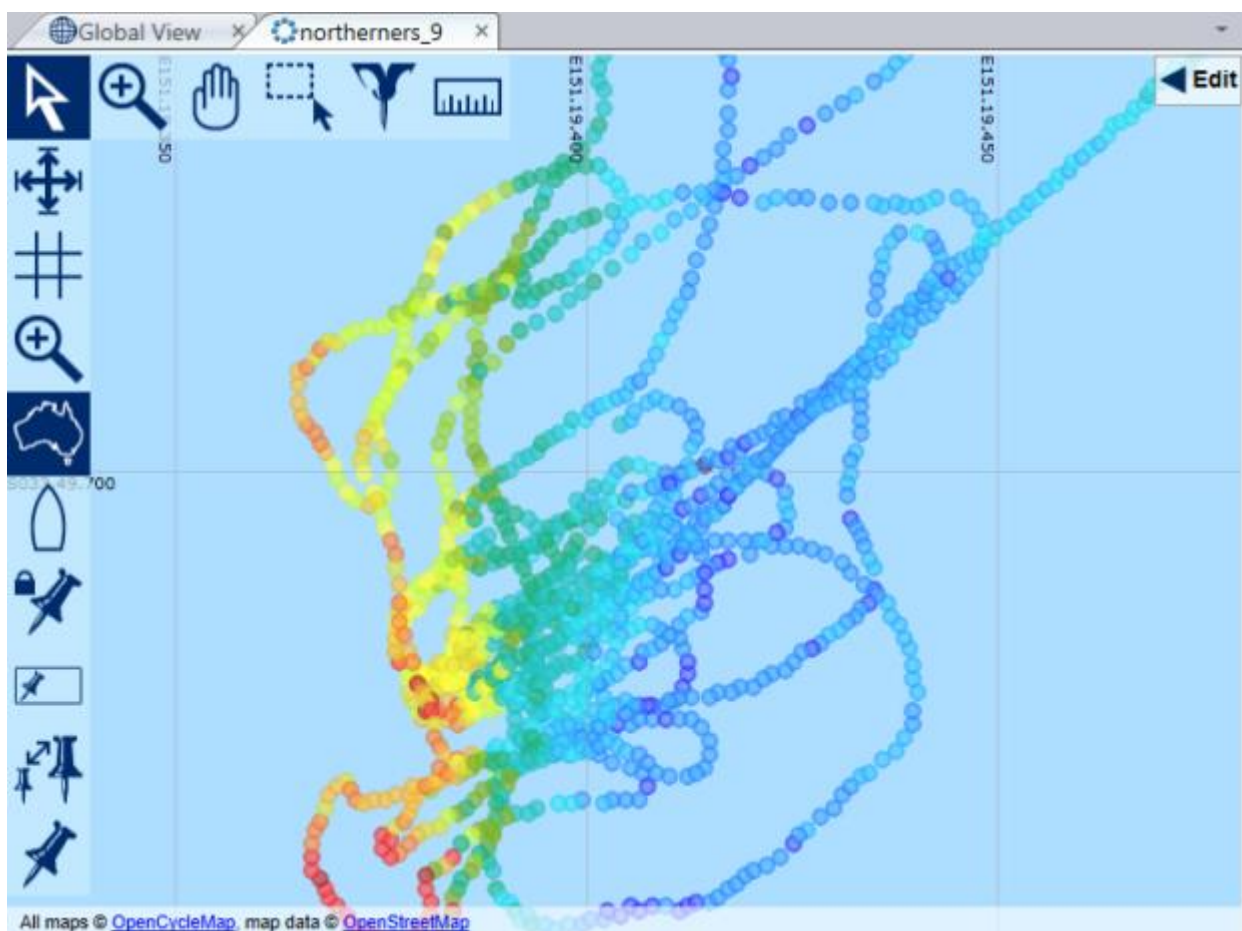
Données et types de données

Les éléments de données tels que les enregistrements, des ensembles de waypoints et la carte des projets, sont mentionnés dans ReefMaster comme données.

Chaque type de donnée peut être modifié dans sa propre fenêtre, et un certain nombre de différentes données peut être ouvertes ensemble pour l'édition. La fenêtre d'édition de données peut être sélectionnée en utilisant les en-têtes d'onglets dans la fenêtre principale de l'application. Voir [Mise en application](#) pour plus d'information.

Voici une brève description de chaque type de données prises en charge par ReefMaster. Chacune d'elle est décrite en détail dans son propre chapitre du manuel.

Enregistrements (Traces)



Les enregistrements du sondeur importés d'un GPS sont appelés [Track](#). Les traces sont constituées d'un certain nombre de points individuels qui contiennent les informations de position et de profondeur. Les données de traces sont utilisées comme base pour la création de cartes sous-marines.

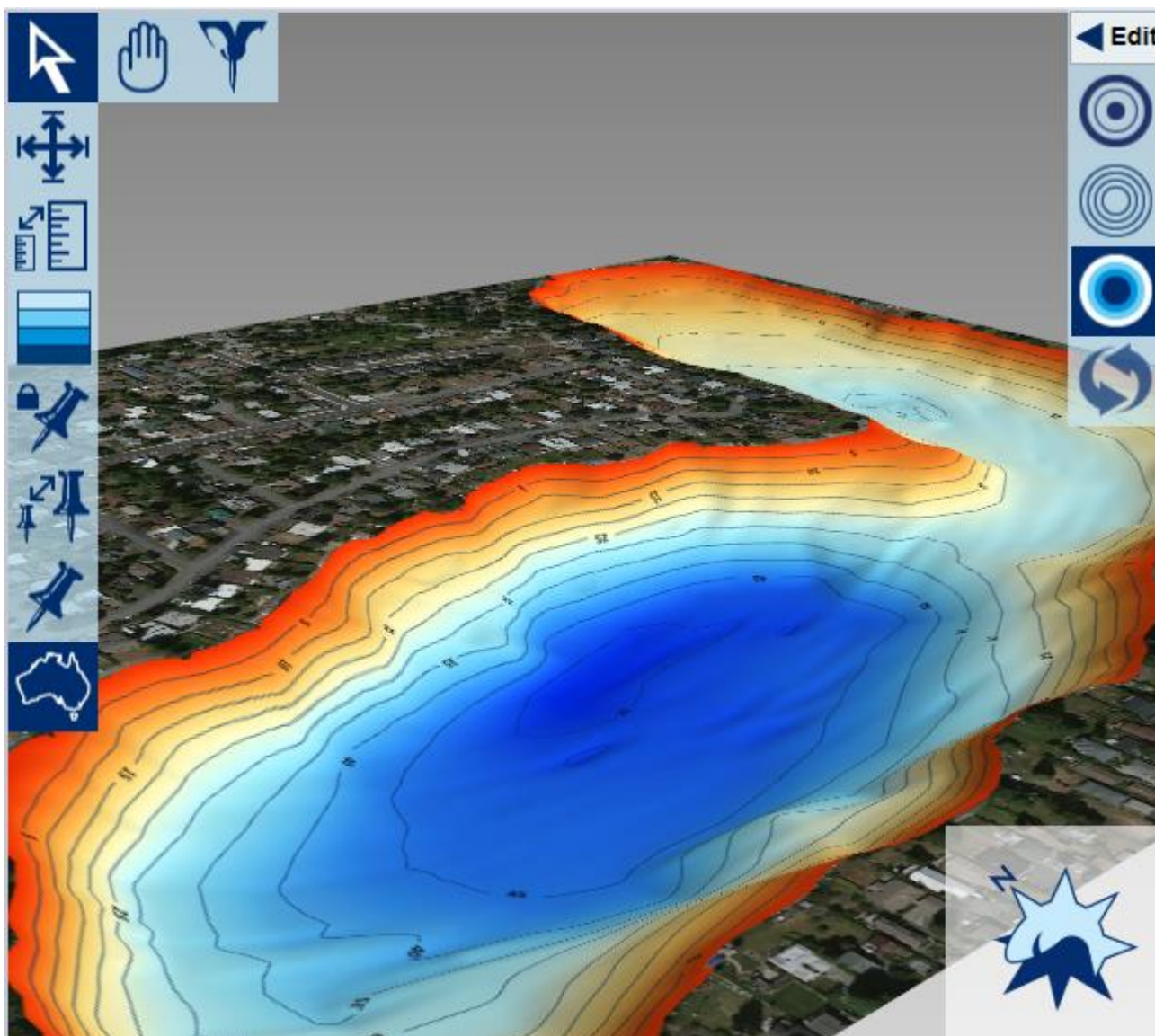
Les traces importées de sondeur compatible peuvent être vues avec un [sonar viewer](#), affichant les images de

sondeurs bruts tels qu'elles ont été enregistré en tant que trace.

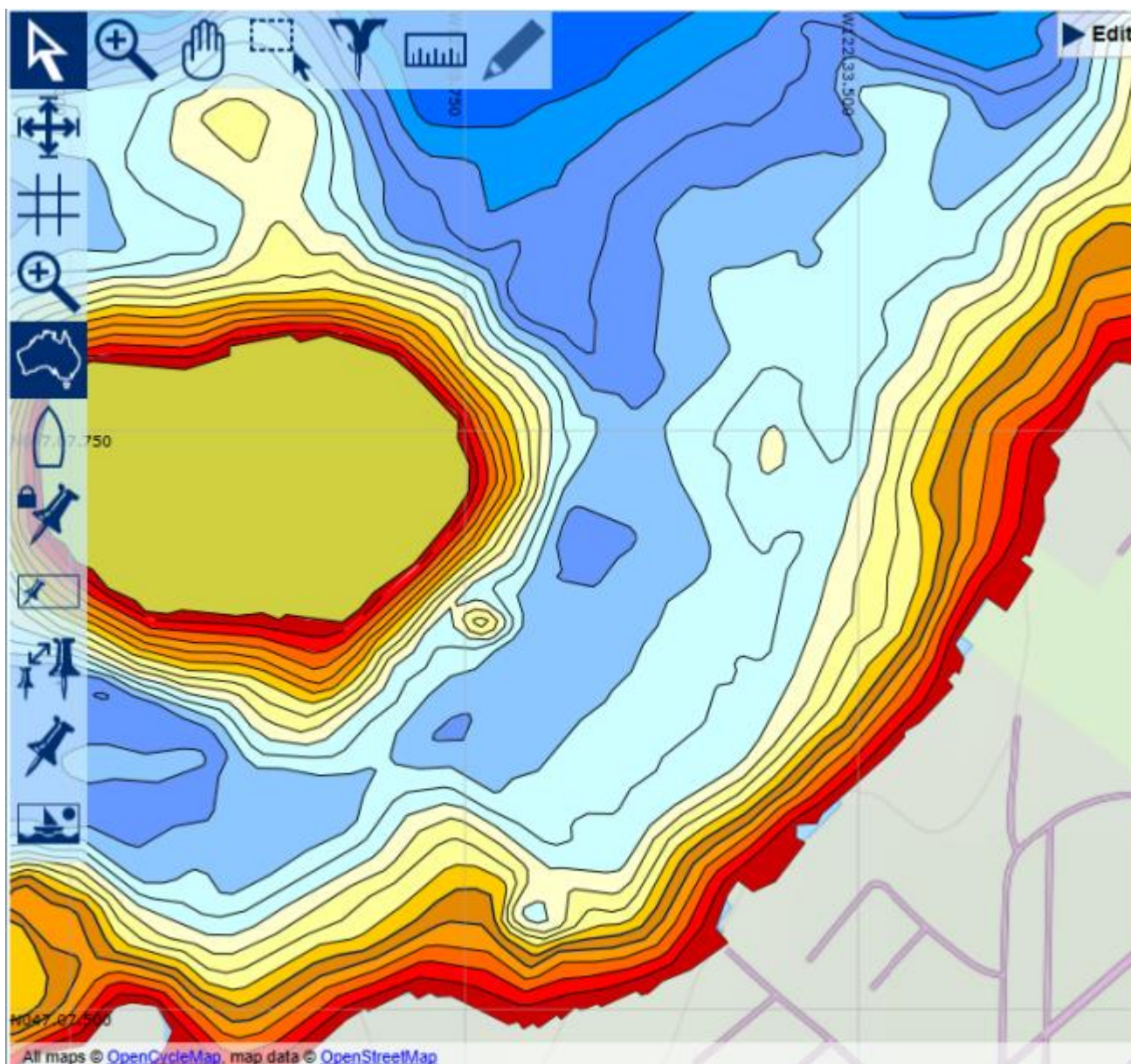
Fichiers de Waypoints

Un [Waypoint set](#) est le terme utilise pour définir un groupe de waypoints. Il peut y avoir un certain nombre d'ensembles de waypoints dans un espace de travail, et les points peuvent facilement être déplacé ou copié entre les différents ensembles.

Projets



Un [Project](#) est le nom donné à une carte sous-marine composé d'isobathes et des lignes de contour. Les cartes sont faites à partir de données de points de trace, contenues dans les traces. Pour créer une carte, une ou plusieurs traces sont ajoutées à un projet, et un [map area is defined](#). Les cartes peuvent être vues en [3D](#) ou comme [contour maps](#).



Une [User Map](#) est une carte créée dans ReefMaster spécifiquement pour l'exportation vers GPS, constitué de contours, isobathes, rivages, traces et de polygones personnalisés.

Les cartes d'utilisateurs offrent beaucoup plus d'options d'édition que la carte de projets, permettant aux composants tels qu'isobathes ou lignes de contour peuvent être définies individuellement avant d'être exporté vers un GPS.

Ensemble de données

Un [Data Set](#) est un groupe de données regroupées pour l'exportation vers un GPS. Le regroupement de données dans un ensemble de données, rend facile l'exportation, par exemple, vous pouvez créer un ensemble de données pour chaque port différent que vous pêchez, contenant seulement les waypoints et les cartes nécessaires pour la pêche à cet endroit.

Images d'arrière plan

Les [Background Images](#) peuvent être importées et étalonnée pour être utilisé comme arrière-plan dans les fenêtres d'édition. Par exemple, une image satellite haute résolution pourrait être importée pour être utilisé comme arrière-plan ou [image overlay](#) dans un projet de carte.

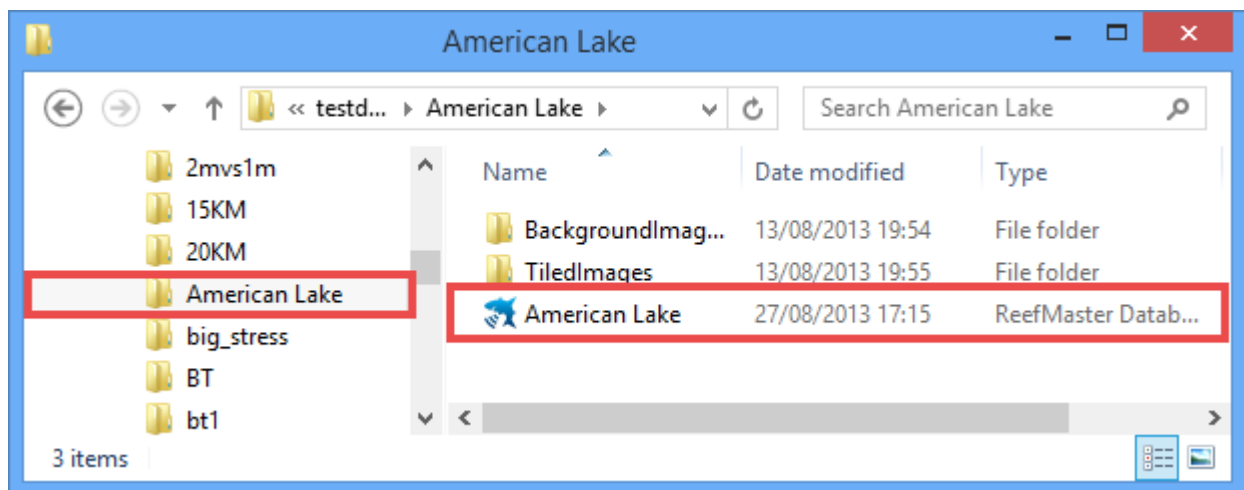
L'espace travail

Toutes les données stockées dans l'application de ReefMaster est contenu dans un fichier de base de données appelé un espace de travail

L'espace de travail

Toutes les données ReefMaster, telles que les traces et les ensembles de waypoints, sont stockées dans un fichier de base de données appelé un espace de travail. Les fichiers d'espace de travail ont l'extension de fichier **.rmdb** (ReefMaster DataBase).

Quand un nouvel espace de travail est créé, ReefMaster crée un nouveau dossier sur le disque, dans lequel le fichier de base de données ReefMaster est stocké, avec tous les fichiers associés, tels que waypoints et images de fond.



L'image ci-dessus montre les données et dossiers associés à l'espace de travail « workspace_demo ». Notez que le fichier de base de données « workspace_demo.rmdb » l'espace de travail est maintenue dans un dossier du même nom (sans l'extension de fichier). Présente dans ce dossier sont également des sous-dossiers qui contiennent fond et waypoints images.

Notez que les fichiers et dossiers dans le dossier de l'espace de travail ne doivent jamais être modifiés ou supprimés

Sauvegarde du Workspace

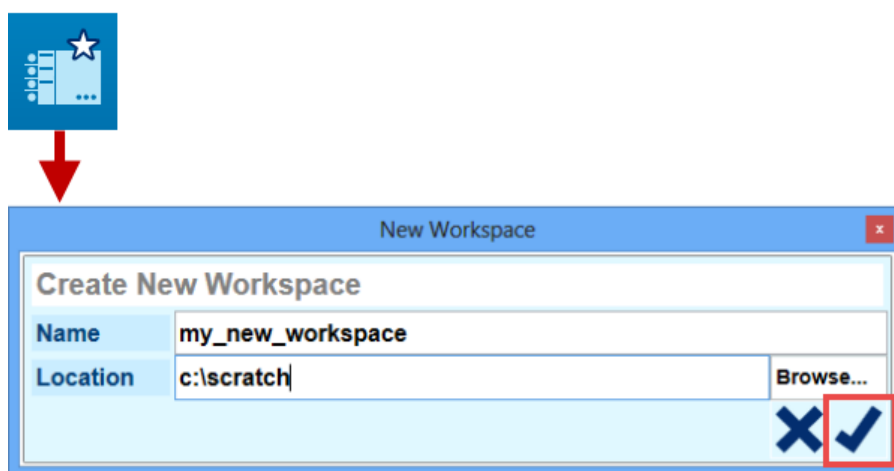
Comme toujours, lors de l'enregistrement des données importantes sur le disque de l'ordinateur, des sauvegardes devraient être faites régulièrement. Comme toutes les données nécessaires pour un espace de travail sont maintenues dans le dossier qui contient l'espace de travail, la façon la plus simple pour sauvegarder un espace de travail est de faire une copie du dossier d'espace de travail et tout son contenu, y compris les sous-répertoires. Pour économiser de l'espace disque, la copie peut être compressée en utilisant un outil tel que **WinZip™**.

Sauvegarde des modifications du Workspace

Toutes les modifications apportées à un espace de travail, telles que l'ajout ou la suppression de données, ou des modifications à des données individuelles, sont enregistrées immédiatement dans le fichier de base de données. Ce fonctionnement signifie qu'il n'y a pas de fonction "Sauvegarder" dans ReefMaster. Il ya des avantages et aussi des inconvénients, liés à ne pas avoir à enregistrer explicitement travail. Les avantages incluent la réduction du risque de perdre le travail en raison de l'application se bloque ou une panne de courant. Un inconvénient est l'impossibilité de revenir sur les changements faits par erreur en revenant à un fichier précédemment enregistré. Pour atténuer ce risque, la plupart des actions destructrices, telles que la suppression des points de trace ou waypoints mobile, ont une possibilité d'annulation. Soyez conscient que cette possibilité d'annuler est perdue une fois l'application est fermée.

Création d'un nouvel Workspace

Pour créer un nouvelle espace de travail utiliser le bouton **New Workspace** de la barre d'outils principale.

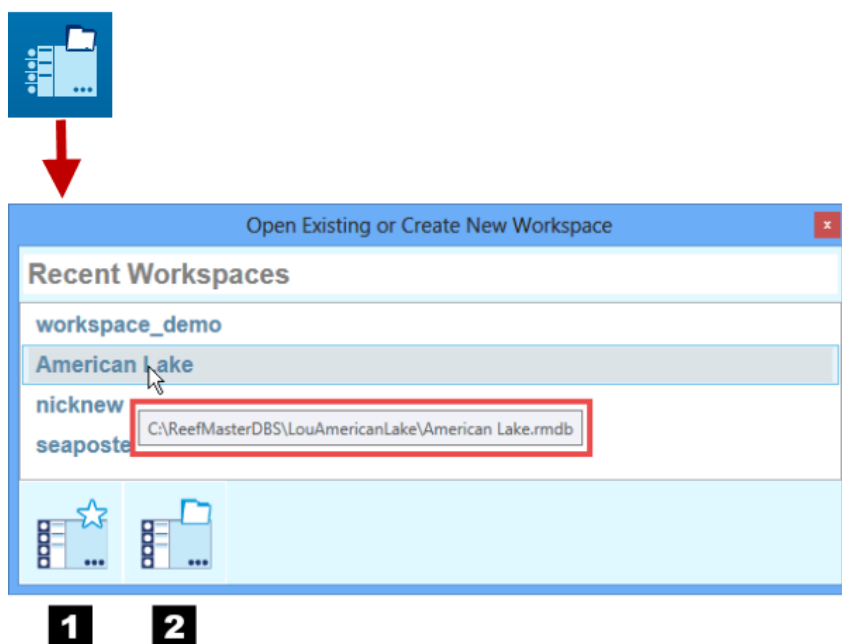


La fenêtre « *New Workspace* » est affichée.

- Saisissez un nom pour le nouvel espace de travail dans le champ Nom. Notez que le nom de l'espace de travail sera également le nom du fichier pour le dossier de l'espace de travail et le fichier de base de données, les caractères non valides seront supprimés avant l'espace de travail soit créé.
- Choisissez un emplacement sur le disque pour le nouvel espace de travail, soit en tapant le chemin à la main, ou en cliquant sur le bouton « *Browse* » et sélectionnez un dossier. Le chemin peut être n'importe quel emplacement sur le disque ayant l'autorisation d'écriture appropriée.
- Une fois un chemin d'accès valide a été sélectionné, le bouton créer (encerclée) devient active. Cliquez sur créer pour créer le nouvel espace de travail.

Ouvrir un “Workspace” existant

Pour ouvrir un workspace existant, utiliser le bouton “ Open Workspace ”de la barre d’outils principale.

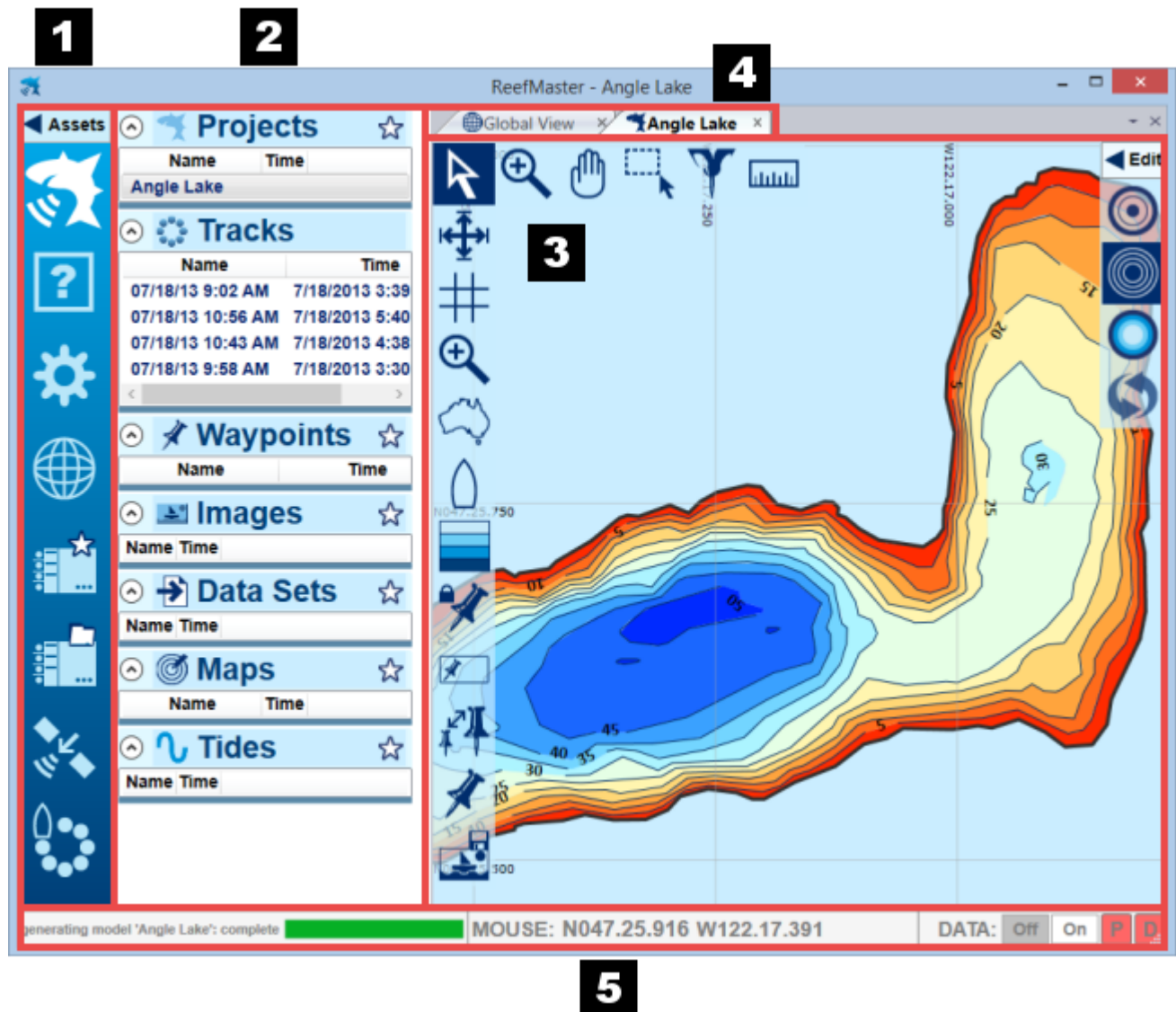


La fenêtre “Open or Create New Workspace” est affichée.

- Pour ouvrir un espace de travail figurant dans la liste des espaces de travail récente, cliquez sur le nom d'espace de travail. Placez le pointeur de la souris sur le nom d'un espace de travail pour ouvrir le chemin complet du disque dur de l'espace de travail, qui peut être utile pour lever l'ambiguïté des espaces de travail avec le même nom qui sont stockés dans différents emplacements de disque.
 - Pour créer un nouvel espace de travail, utilisez le bouton Nouvel espace de travail **(1)**.
- Pour ouvrir un espace de travail non affichée dans la liste des espaces de travail récents, cliquer sur “*Browse for Workspace* » **(2)** et choisissez l'espace de travail désiré.
- Notez que vous devez sélectionner un fichier avec l'extension *rmdb*.



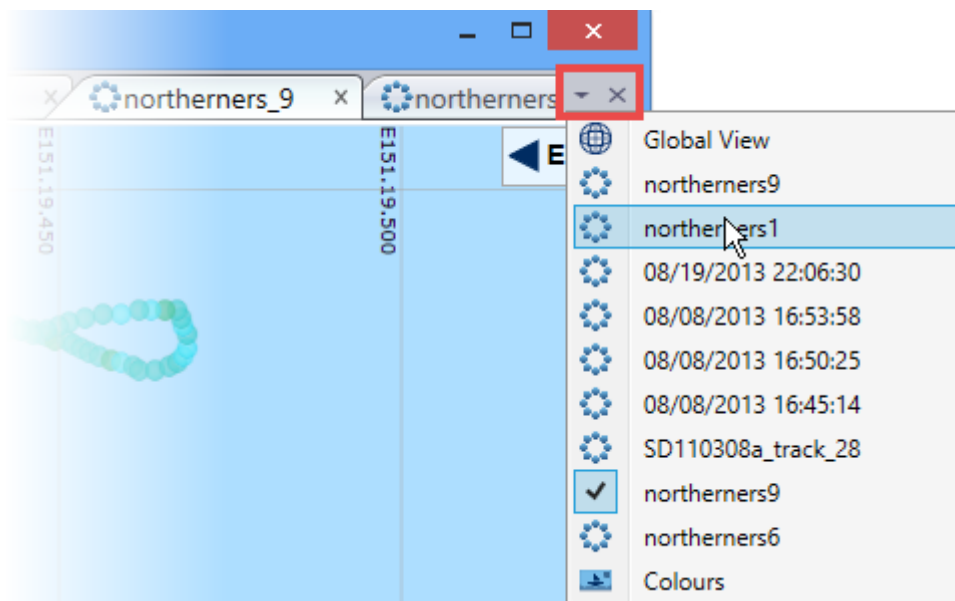
Mise en application



L'affichage de ReefMaster est subdivisé en plusieurs zones principales :

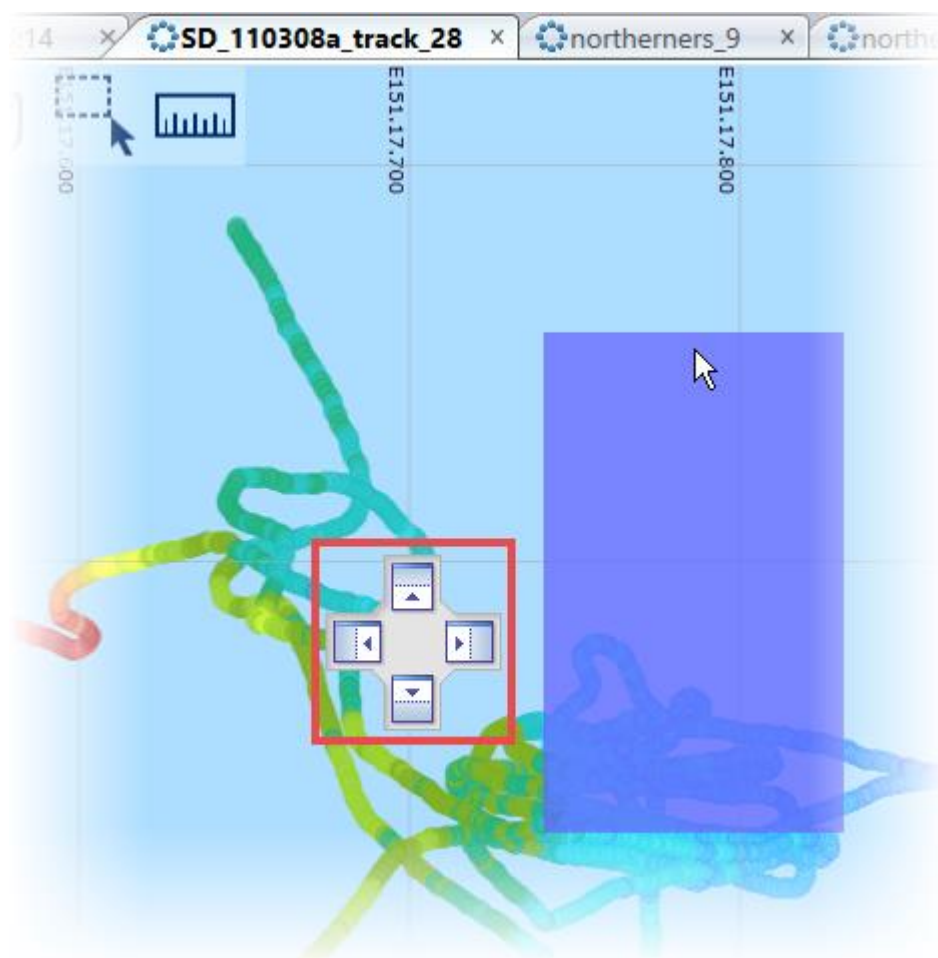
1. La [Main Toolbar](#) contient des boutons d'actions comme ceux de [Global Settings](#), import de données GPS et ouverture et création d'espace de travail.
2. L'[The Asset Library](#) liste toutes les données des espaces de travail, comme les groupes de traces, waypoint sets, d'où ils peuvent être ouverts pour modification ou exportation et suppression, etc.
3. L'[Edit Window](#), c'est là que les données individuelles telles que les traces et les cartes sont éditées.

4. Liste des dossiers



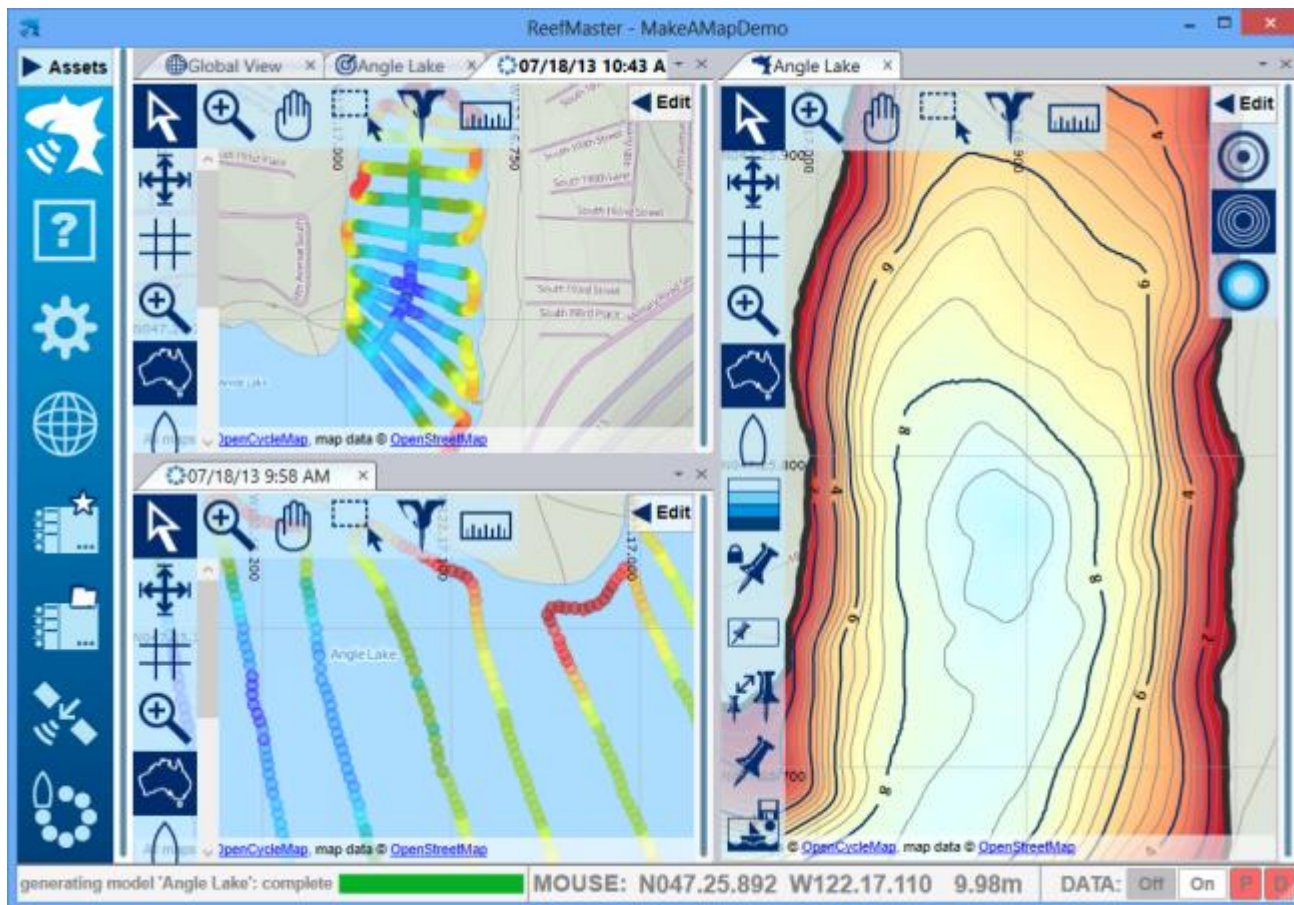
La zone principale de l'application contient une ou plusieurs fenêtres de modification, qui peuvent être choisies en cliquant sur leurs titres. Une liste déroulante de toutes les fenêtres ouvertes peut être affichée en cliquant sur la flèche vers le bas à droite de l'écran de l'onglet. Cela peut être utile si un grand nombre de données sont ouvertes pour l'édition, et l'onglet requis ne peut pas être vu.

Arranging Edit Windows

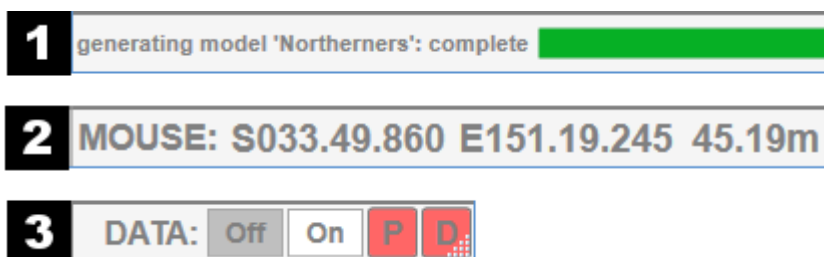


Modifier la disposition des fenêtres à l'intérieur de l'espace de travail de telle sorte que n'importe quel nombre de fenêtres peuvent être visualisé en même temps. Cela peut être très utile dans un certain nombre de situations, par exemple, lors de l'enregistrement d'une trace en direct tout en générant une carte, la trace peut être consulté à côté du projet de la carte.

Pour organiser les fenêtres d'édition dans l'espace de travail, faites glisser une fenêtre en cliquant sur l'en-tête de l'onglet avec la souris bouton gauche. Un rectangle violet est représenté, ce qui représente la fenêtre est déplacé. Une grille de position apparaît au milieu de la fenêtre courante (entouré), qui présente les nouvelles positions possibles de la fenêtre. Déplacez le pointeur de la souris sur la position souhaitée, puis relâchez le pointeur de la souris.



5. Barre d'état de l'application



Trois panneaux d'information au bas des principaux messages ;

(1) [Map projet](#) informations sur la progression de la production montre une barre de progression et une description de l'état actuel de la production de la carte.

(2) La position du curseur de la souris en latitude / longitude et aussi, si possible, de la profondeur à la position du curseur de la souris.

(3) Etat de la connexion [Live Data](#) . La connexion en direct des données peut être démarré ou arrêté en utilisant les boutons ON et OFF. Si aucune connexion de données en direct ont été configurés, puis en cliquant sur le bouton ON va ouvrir la fenêtre de configuration des données en direct.



Barre d'outils principale

La barre d'outils principale contient les boutons comme créer et ouvrir un espace de travail et l'importation de données d'un GPS.



1. Données

Affiche ou cache L'[Asset Library](#).

2. A propos

Affiche la fenêtre d'information *About ReefMaster*, si l'application est enregistrée donne le détail de la clé d'activation.

3. Aide

Aide en ligne.

4. Paramètres

Affiche la fenêtre [Global Settings](#).

5. Vue globale

Affiche la [Global View](#).

6. Nouvel espace de travail

Crée un nouvel espace de travail. La fenêtre "New Workspace" s'ouvre, ou un nom peut être saisi ainsi que son emplacement. L'espace de travail ouvert est fermé si un nouvel espace de travail est créé. Voir [The Workspace](#).

7. Ouvrir un espace de travail

Ouvrir un autre espace de travail. Une fenêtre de recherche de fichiers s'ouvre, à partir de laquelle un espace de travail peut être sélectionné. L'espace de travail actuel est fermé si un nouvel espace de travail est ouvert. Voir [The Workspace](#).

8. Importation de données GPS

Ouvrir la fenêtre [Import GPS Assets](#) , pour sélectionner les fichiers contenant des waypoints et/ou des enregistrements à importer vers ReefMaster.

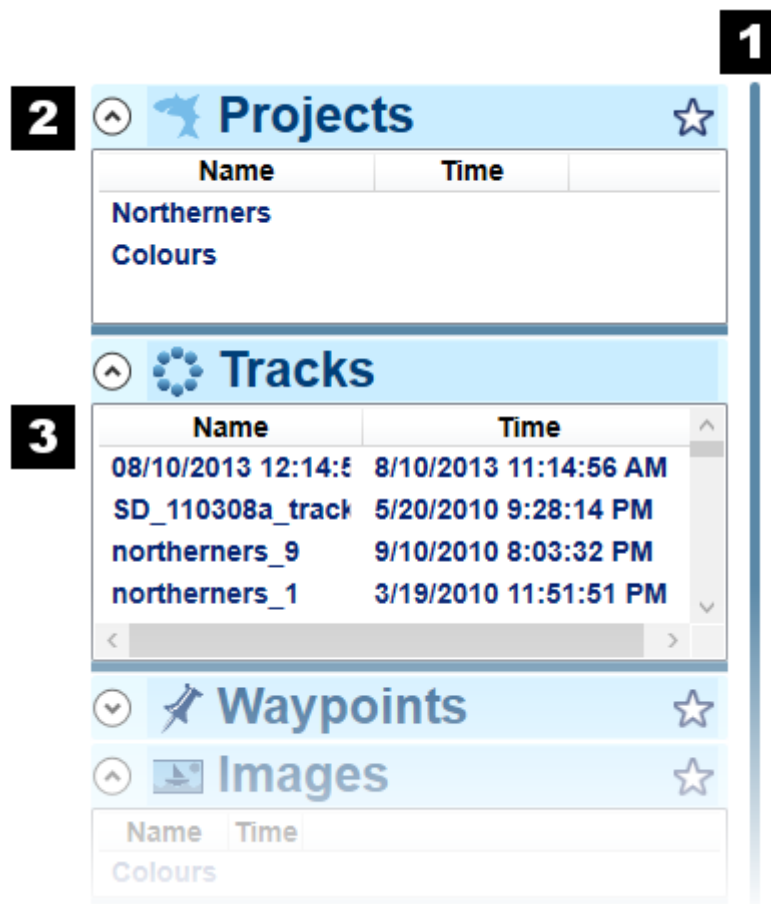
9. Enregistrements en direct

Créez une nouvelle trace et commencer l'enregistrement des données en direct par une connexion NMEA 0183. Voir [Live Data](#).



La bibliothèque de composants

La bibliothèque de composants répertorie toutes les données dans l'espace de travail - Projets, fichier de points, images, cartes utilisateurs, les séries de données et les images de fond.

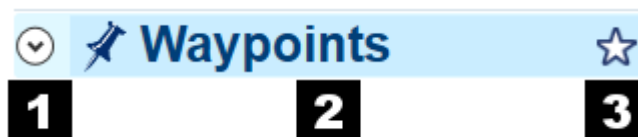


La Bibliothèque de composants contient une liste séparée pour chaque type de données, d'où une donnée peut être ouverte pour l'édition, l'affichage, et d'autres opérations. Voir [Assets and Asset Types](#) pour une information sur les données compatibles avec ReefMaster.

La bibliothèque de composant peut être affichée ou masquée avec le bouton bascule au sommet de [Main Toolbar](#). Lorsque visible, la bibliothèque de composant peut être redimensionnée en utilisant la barre de dimensionnement, **(1)**.

2. Titre de listes de données

Chaque liste de composant a un titre, qui peut être utilisé pour afficher ou masquer la liste, ou de créer une nouvelle donnée



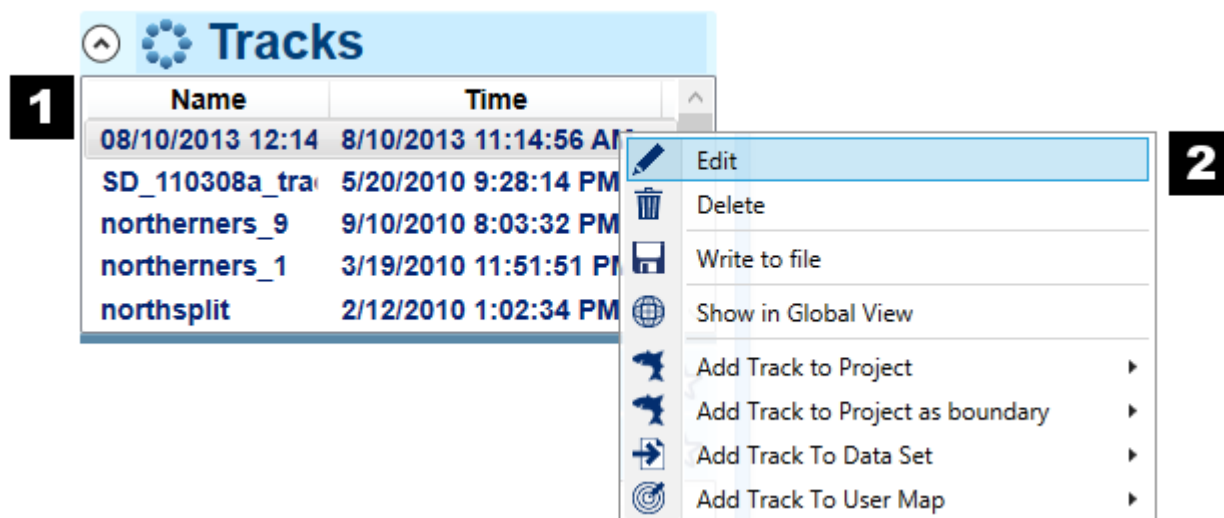
(1) Affiche ou masque la liste des composants en cliquant n'importe où dans l'en-tête de composant.

(2) Icône et le nom du type de donnée

(3) Nouvelles données

Pour tous les types de données qui peuvent être créés par ReefMaster - tous types, sauf traces - ce bouton crée une nouvelle, vide du type approprié. La nouvelle donnée est ouverte pour l'édition après avoir été créé.

3. Liste de données



- Les données sont présentées dans une liste déroulante, qui peuvent être triées par nom ou en cliquant une fois dans l'en-tête de colonne appropriée.
- Les données peuvent être sélectionnés par un simple clic avec la souris, ou en utilisant les touches de curseur.
- de multiples données peuvent être sélectionnées en utilisant les touches de commande ou décalage en conjonction avec les touches de déplacement du curseur souris. Notez que seuls les actifs d'un seul type peuvent être sélectionnés ensemble.
- Les données peuvent être ouvertes pour l'édition en double-cliquant.

(1) Les données sont répertoriées par nom et, le cas échéant, le temps.

Il est l'heure de début de la donnée; des traces, le temps du premier point de la trace, et pour les fichiers de waypoints, le temps de la première étape.

Les actifs peuvent être classés par domaine, soit tout simplement en cliquant sur l'en-tête de colonne approprié. Cliquez à nouveau pour inverser l'ordre de tri.

(2) La plupart des opérations sur une donnée peuvent être effectuées via le menu contextuel qui peut être ouvert en utilisant le bouton droit de la souris. Le contenu du menu contextuel varie selon le type de donnée qui est sélectionné, et sur le nombre d'actifs qui sont actuellement sélectionnés.

Les options qui sont communes à la plupart des données;

Edition

Ouvrez la donnée(s) sélectionnée pour l'édition. Si une fenêtre d'édition est déjà ouverte pour l'élément sélectionné, elle est affiché à l'avant des fenêtres ouvertes dans la zone d'édition.

Effacer

Supprimer la donnée(s) sélectionnée. La donnée (s) est supprimée de la base de données, et des liens vers eux sont retirés de tous autres données dont ils peuvent être une partie. Par exemple, si une trace fait partie d'un projet, la trace est supprimée de ce projet avant d'être supprimés.

Notez que la fonction de suppression de données ne peut pas être annulée. Une fenêtre d'avertissement s'affiche avant que les données soient supprimées.

Ecrire dans un fichier

Exporter des composants vers un fichier. La fenêtre [Export to GPS](#) est ouverte, et remplie avec les éléments sélectionnés.

Notez que puisque seules les données d'un seul type peuvent être sélectionnées simultanément dans la bibliothèque des composants, les exportations contenant différents types d'actifs (par exemple des waypoints et des tracés) doivent être originaires d'une autre manière; soit en utilisant [Data Set](#) ou en les sélectionnant graphiquement dans la [Global View](#).

Afficher dans Global View

Ouvre la vue globale, si nécessaire, et fait un zoom et un panoramique de vue global de sorte que la donnée choisie peut être vu dans le centre de la fenêtre. Cette option n'est pas disponible pour tous les types de données.

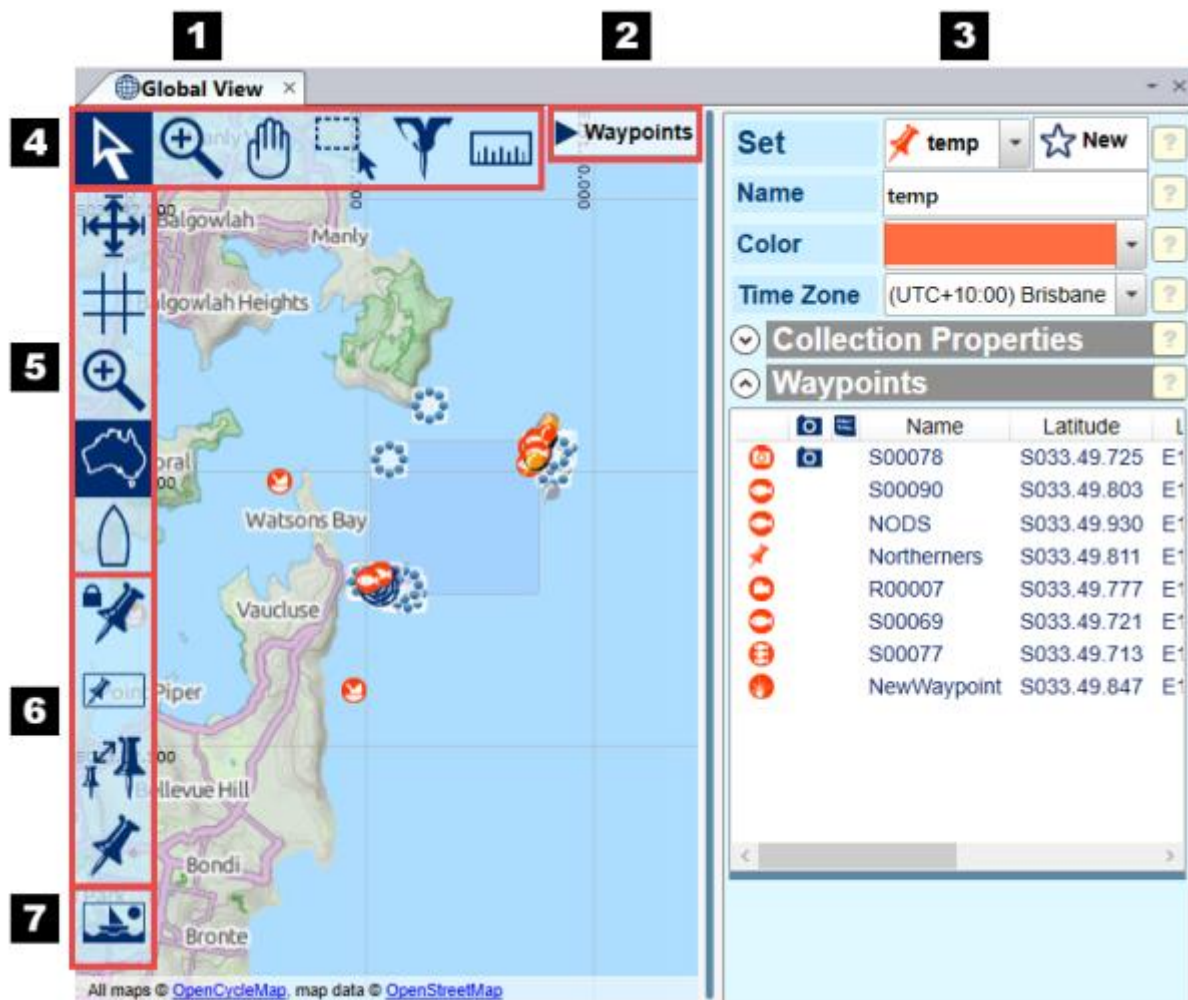
Autres options disponibles dans le menu contextuel sont le type de donnée spécifique. Des informations complémentaires sont disponibles dans les pages sur les types de données individuelles.

La fenêtre d'édition

Modifier la fenêtre sont où les données individuelles, tels que les projets et cartes utilisateur, sont visualisés et édités.

Exemple de fenêtre d'édition dans la vue globale

Toutes les fenêtres d'édition partagent la même structure de base, avec différents affichage et l'édition des options disponibles pour différents types de données.



L'espace principal dans une fenêtre d'édition contient une représentation graphique des donnée (s) à modifier. Cette zone peut être agrandie (en utilisant la molette de la souris, ou l'un des outils de zoom), et un panoramique (à l'aide de la souris en mode Pan). Barres d'outils pour sélectionner le mode de la souris **(4)** et sélectionner les options d'affichage **(5, 6, 7)** sont affichés en haut à gauche, et à gauche de l'écran respectivement.

Pour la plupart des types de données une fenêtre éditer, avec d'autres champs de saisie et les propriétés, est présent à la droite de la fenêtre; développer le volet de modifier à l'aide du bouton à bascule en haut à droite

de la zone d'édition principale (2).

1. Modification d'une fenêtre

Onglet affiche l'icône du type de données de la fenêtre d'édition, le nom de la donnée («Global View" dans l'exemple ci-dessus) et un bouton Fermer. Les fenêtres d'édition individuelles peuvent être organisées en faisant glisser l'onglet vers une nouvelle position, voir [Application Layout](#).

Notez que toutes les modifications des données sont enregistrées instantanément.

2. Affichage de la fenêtre d'édition

La fenêtre d'édition peut être ouverte ou fermée en utilisant le bouton en haut à droite.

3. Fenêtre d'édition

La fenêtre d'édition contient les propriétés des éléments et des profondeurs pouvant être édités.

Une fois ouverte la taille de la fenêtre peut être ajustée en déplaçant la barre bleue de séparation. L'image ci-dessus montre la fenêtre d'édition des waypoints qui est une partie de [Global View](#).

4. Barre d'outil de sélection



La barre d'outils de sélection de mode de la souris permet de sélectionner le type d'opération à l'aide du bouton gauche de la souris dans la zone d'édition principale. Les options disponibles varient selon le type d'éléments en cours d'édition, les options présentées ci-dessus sont communes à la plupart des fenêtres d'édition. Le curseur de la souris change selon le mode sélectionné, et le mode sélectionné est mis en surbrillance dans la barre d'outils, dans l'exemple ci-dessus, sélectionner le mode est actif.

- La molette de la souris est toujours utilisée pour le zoom, poussez vers l'avant pour zoomer et vers l'arrière pour effectuer un zoom arrière.
- Le bouton droit de la souris est utilisé pour activer un menu contextuel. Si le pointeur de la souris se trouve sur un élément, alors un menu spécifique de l'élément est affiché, sinon le menu contextuel est affiché.
- La vue peut être déplacée à l'aide du bouton central de la souris, quel que soit le mode souris sélectionné.

(1) Sélection

Sélection est le mode par défaut de la souris. En mode sélection un clic gauche de la souris sélectionne un élément à l'écran si celui-ci est sélectionnable, un double clic permet l'édition de cet élément.

(2) Zoom

Le zoom est utilisé pour agrandir une partie de la zone d'édition par un maintien d'un clic gauche de la souris.

(3) Panoramique

En mode panoramique l'ensemble de l'écran peut être déplacé. Notez que cette fonction est accessible avec le bouton central de la souris.

(4) Sélection d'une région

L'outil de sélection d'une région est utilisé pour sélectionner plusieurs éléments dans la zone d'édition. Tous les éléments sont sélectionnés au sein d'une zone rectangulaire définie en maintenant le bouton gauche de la souris et en faisant glisser la souris. Les opérations qui peuvent être effectuées sur les éléments sélectionnés varient selon le type d'élément(s) sélectionné, et le type de fenêtre d'édition en cours d'utilisation.

(5) Créer un Waypoint

En cliquant sur le bouton gauche de la souris dans ce mode crée un [Waypoint](#) au point sous la pointe du curseur de la souris. La fenêtre Modifier le waypoint est affichée, où de plus amples informations, comme le nom du waypoint, peut être saisie.

(6) Règle

Mesurer une distance entre deux points. Cliquez et maintenez la souris à gauche au point de départ et déplacer le pointeur de la souris sur le second point, la valeur s'affiche lors du déplacement de la souris.

Remarques sur la mesure des distances

L'outil de mesure de la distance, mesure la plus courte entre deux points sur un relèvement constant (le long d'une ligne). Ce n'est pas la même que la distance géographique la plus courte (grand cercle), mais la différence n'est pas significative à courtes distances généralement requises pour mesurer les cartes, distances waypoints etc. Un autre effet est que les distances indiquées sur l'outil de la règle peuvent augmenter puis diminuer à plus de la moitié de la circonférence de la terre. C'est parce que la distance calculée est la plus courte distance entre les deux points, et devient plus courte dans l'autre sens autour de la terre.

5. Barre d'outils de la carte

La barre d'outils d'affichage de la carte est présente sur toutes les fenêtres d'édition, et offre des options pour contrôler la manière dont la zone de la carte s'affiche.



(1) Ajustement de la fenêtre

Zoom de la zone d'affichage pour s'adapter à l'étendue géographique de l'actif en cours d'édition

(2) Affichage des lignes de coordonnées

Affiche ou masque les lignes sur la carte, et fait varier l'écart des lignes. Un curseur s'affiche lorsque ce bouton est pressé. Déplacer le curseur vers la droite pour augmenter la densité des lignes de la grille affichée sur la carte. Déplacer le curseur vers la gauche supprime les lignes de la grille entièrement

(3) Zoom

Une autre façon de zoomer la carte. Un curseur est représenté; déplaçant le curseur vers la droite augmente le niveau de zoom, tout en déplaçant le curseur vers la gauche zoom arrière. Le zoom à l'aide du curseur est centré sur le milieu de la zone d'édition.

(4) Affichage de la carte d'arrière plan

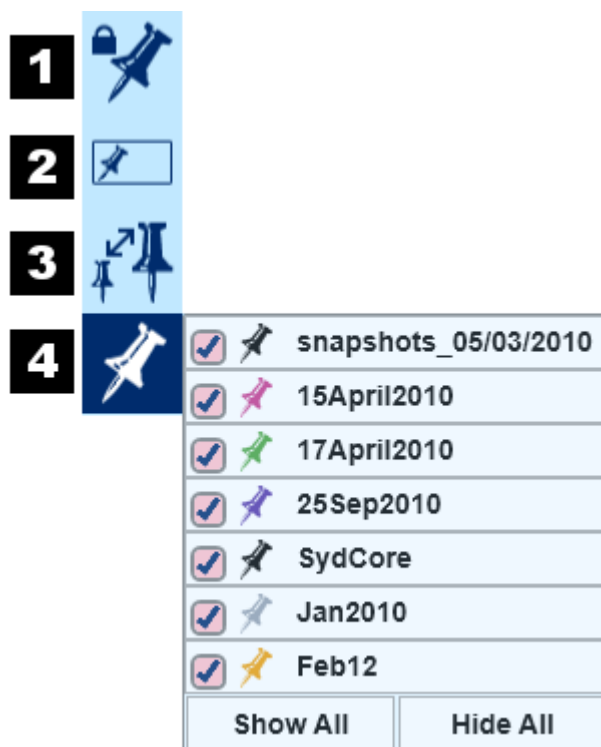
Affiche ou masque la carte de fond en utilisant le bouton bascule Afficher le plan d'arrière-plan. La carte qui est affichée est sélectionnée dans [Global Settings](#).

(5) Affichage de la position du bateau

Lorsqu'il est connecté à une source de données NMEA 0183 qui fournit la position GPS et les informations sondeur, la position du bateau et un panneau de données contenant la position et la profondeur peut être configuré en utilisant cette option. Voir [Live Data](#).

6. Barre d'outil waypoints

La barre d'outils de waypoints est utilisée pour configurer les waypoints sont affichés dans la vue actuelle, et la façon dont ils sont affichés. La barre d'outils de waypoints est présente dans toutes les fenêtres d'édition. Voir aussi [Waypoints and Waypoint Sets](#).



(1) Verrouille ou déverrouille les waypoints

Le verrouillage des waypoints les empêche le déplacement par la souris (si vous utilisez l'outil de sélection), qui est utile pour empêcher le déplacement accidentel de waypoints. Utilisez le bouton de déverrouillage de waypoints ou verrouillage pour basculer le waypoint, l'icône va changer à un cadenas déverrouillé lorsque waypoints sont déverrouillés.

Les waypoints sont verrouillés par défaut, un gros cadenas est superposée sur la zone d'édition lorsque vous essayez de faire glisser un point de passage verrouillé.

(2) Affichage masquage des étiquettes

Affiche ou masque les étiquettes de nom d'un waypoint en utilisant ce bouton. Notez que les performances d'affichage peuvent être réduites si un très grand nombre d'étiquettes de waypoints s'affiche à l'écran.

(3) Taille des Waypoint

Les waypoints peuvent être représentés en deux dimensions, grandes et petites. Utilisez ce bouton pour basculer entre les deux tailles.

(4) Affichage ou masquage des groupes de waypoints

Commutation de l'affichage des ensembles de points individuels au sein de la zone d'édition. Une liste des waypoints disponibles s'affiche lorsque ce bouton est pressé. Commutation de l'affichage des jeux individuels de waypoints utilisant les cases indiquées à côté de chaque ensemble de waypoint. Utilisez le « show All » ou « Hide All » pour afficher ou masquer tous les waypoints.

7. Barre d'outil images

La barre d'outils d'image d'arrière plan est utilisée pour basculer la visibilité et régler la transparence des images dans la zone d'édition en cours. Voir aussi [Background Images](#).

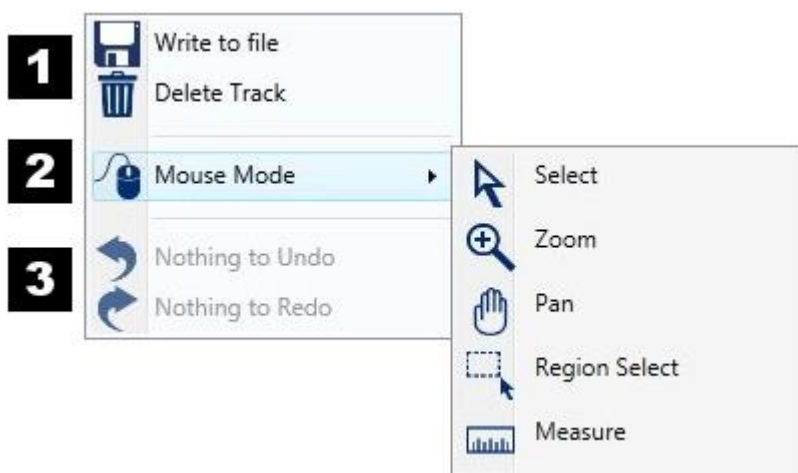


Lorsque le bouton Masquer Afficher les images est pressé, une liste de toutes les images disponibles est affichée

Visibilité de l'image peut être activée individuellement pour chaque image en utilisant les cases adjacentes à chaque image, ou pour toutes les images à l'aide du « show All » ou « Hide All » pour afficher ou masquer.

- L'opacité des images peut être modifiée à l'aide du curseur Opacité indiqué à droite du nom de l'image.

Le menu contextuel



Le menu contextuel peut être activé à l'aide du bouton droit de la souris alors que le pointeur de la souris est sur l'espace ouvert dans la zone d'édition graphique, c'est à dire, le pointeur n'est pas tenu sur un bien.

Différentes fenêtres d'éléments d'édition ont des options disponibles dans leurs menus contextuels, avec des opérations communes à la plupart des types d'éléments.

L'image ci-dessus montre par exemple le menu contextuel pour la fenêtre d'édition de trace, dont les options sont communes à la plupart des types de données;

(1) Exporter ou effacer les données

[Export](#) ou supprime l'élément (une fenêtre d'avertissement est affichée) Le Menu contextuel doit être actif à l'aide du bouton droit de la souris alors que le pointeur de la souris est sur l'espace ouvert Dans La zone d'édition graphique, différentes fenêtres d'éléments d'édition ont des possibilités différentes dans leurs menus contextuels, Avec des opérations communes à la plupart des types d'éléments.

(2) Sélecteur de mode de la souris

Les options sont les mêmes que celles de la barre d'outil de sélecteur de mode.

(3) Annulation d'action récentes

Annule ou rétablit des opérations d'édition spécifique. Notez que toutes les opérations d'édition ne peuvent être annulées.

Raccourcis clavier

- Modifier les fenêtres peuvent être agrandies à l'aide des touche + ou - . Maintenez simultanément le touches CTRL et + ou - pour varier la valeur du de zoom.
- Modifier le déplacement des fenêtres à l'aide des touches flèches. Maintenez simultanément les touches CTRL avec une flèche pour augmenter la vitesse de déplacement.



Fenêtre des paramètres globaux

Configuration et les paramètres d'affichage de l'application

1 **Display Units**

Depth	feet	metres	Distance	miles/yards	km/metres	
Time	Local	UTC	GPS	DD.mm.ss	DD.mm.ddd	DD.dddddd
Temp	°C	°F	Speed	Knots	Mph	KMph

2 **GPS Import**

Default timezone: (UTC) Dublin, Edinburgh, Lisbon, London

Default equipment: My GPS-Sounder

3 **Live data via NMEA** Configure DATA: Off On P D

4 **Background Maps** ☒ Show Maps by Default OpenCycleLandscape

5 **Third Party Application Locations**

wxtide32.exe Location		Browse...
slg2txt.exe Location		Browse...
Insight Map Creator location	C:\Users\Matthew\Documents\IMCReleases\IMC77\IMC_Ap	Browse...

6 **User Defined Palettes** Edit

7 **AT5 colour compatibility** Common Indigo NOS

✕ ✓

Ouvrez la fenêtre Paramètres globaux à l'aide du bouton "global Setting" sur [Main Toolbar](#).

La fenêtre Paramètres généraux contient des options pour les paramètres, telles que la profondeur et la l'unité des distance, des valeurs par défaut à l'importation et les paramètres de la carte

1. Unités d'affichage

Le paramétrage des unités d'affichage déterminent la façon dont les valeurs sont affichées dans l'application ReefMaster.

Profondeur et distance

La profondeur et la distance peuvent être indiqués dans les mesures impériales / US, en pieds pour la profondeur et miles / mètres pour la distance, ou métrique, avec des compteurs pour la profondeur et kilomètres / mètres pour la distance.

Le choix des unités de profondeur affecte les espacements de ligne de contour qui sont générées dans la carte projets; lignes de contour sont générées sur les limites physiques de l'unité choisie, par exemple trois pieds ou 1 mètre. Modification de l'unité de profondeur en cours d'utilisation, les courbes de niveau pour les projets de cartes existantes oblige à régénérer la carte.

Coordonnées du GPS

Les coordonnées du GPS peuvent être affichées en ces 3 formats différents:

- Degrees, minutes, seconds (*DD.mm.ss*)
- Degrees, minutes, decimals de minutes (*DD.mm.ddd*)
- Decimals degrees (*DD.dddddd*)

Notez que toutes les coordonnées GPS dans ReefMaster utilisent le système géodésique WGS84. ReefMaster ne convertit pas entre données GPS.

Temps

Affiche l'heure locale ou UTC (Universal Time Coordinated, équivalent à Greenwich Mean Time).

Les données sont affectées d'un fuseau horaire qui est utilisé pour calculer l'heure locale pour l'affichage. Cela permet différentes données afin de maintenir des fuseaux horaires différents, si nécessaire. Notez que toutes les heures sont stockées en interne comme UTC et la modification ne change que la façon dont elles sont affichées.

Température

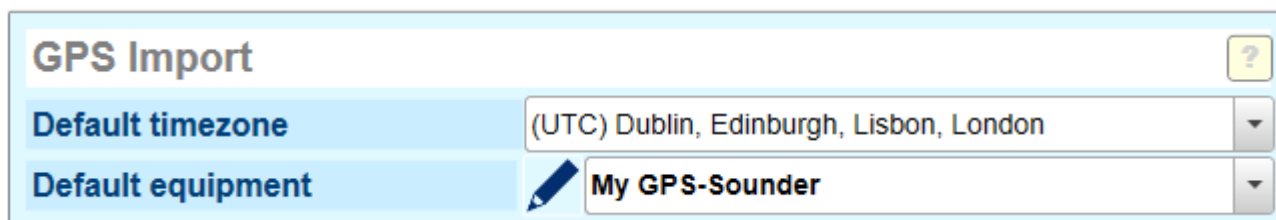
Choisir entre Celsius et Fahrenheit pour les mesures de température de l'eau

Vitesse

Le réglage des unités de vitesse affecte l'affichage de la vitesse sur le panneau en Live Data en nœuds, Mph (miles par heure) ou km (kilomètres par heure)

2. Données d'importation GPS

Affecte des valeurs par défaut à utiliser pendant le processus d'importation



Les valeurs définies ici seront utilisés par défaut lors du processus d'importation. Ces valeurs peuvent également être modifiées pendant le processus d'importation.

Fuseau horaire par défaut

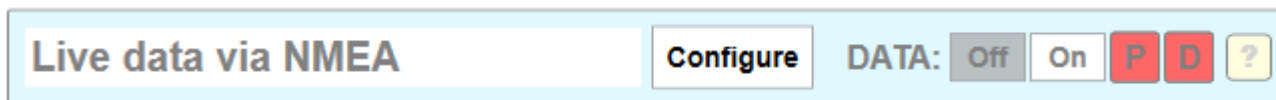
Le fuseau horaire qui est affecté aux données importés du GPS. Par défaut, c'est le fuseau horaire défini dans le système d'exploitation.

DGPS/Sondeur

Pour simplifier les dispositifs de commutation de source lors de l'importation, les valeurs associées à des dispositifs GPS / sondeur spécifiques, tels que angle de la sonde et offset de quille sont regroupés dans un [GPS Equipment Profile](#). Modifier le profil utilisé par défaut lors de l'importation en sélectionnant un profil de la zone de liste déroulante. Pour ajouter un nouveau profil ou modifier un existant, utilisez le bouton « Edit button ».

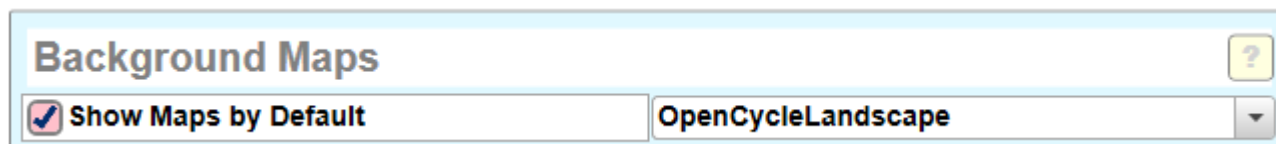
3. Données en direct par NMEA

Configuration des paramètres requis pour la connexion à un ou plusieurs dispositifs de NMEA.



Cliquez sur le bouton Configurer pour ouvrir la fenêtre [Live Data Configuration](#), où les paramètres de la connexion des données en direct, telles que la configuration de port série et NMEA, peuvent être configurés.

4. Carte d'arrière plan



Afficher les cartes par défaut

Les fonds de cartes peuvent être affichés dans les fenêtres d'édition graphique.

Fenêtres d'édition individuelle ont la possibilité d'afficher ou de cacher les fonds de carte. Afficher des cartes par l'option par défaut détermine si les cartes sont affichées ou non lorsque de la première ouverture. Depuis tuiles de carte sont téléchargés au besoin, il peut être utile de décocher cette option lors de l'utilisation de ReefMaster avec une connexion internet lente ou nulle.

Map Source

Les fournisseurs de cartes peuvent être choisis à partir d'une sélection dans la liste déroulante. Tous les fournisseurs de la carte fournissent des cartes pour tous les lieux à tous les niveaux de zoom. Par exemple, Map Quest Ariel fournit beaucoup plus de détails sur le continent américain que pour le reste du monde. Choisissez le fournisseur de carte qui donne les meilleurs résultats pour votre zone d'intérêt

5. Application annexes

ReefMaster peut utiliser des applications annexes.

WxTide

WXTide est un programme gratuit qui fournit des prédictions de marée dans le monde. ReefMaster peut utiliser les informations de marée d' WXTide et ajuster la profondeur des points. Ceci est important pour la cartographie précise dans les eaux soumise à la marée. WXTide peut être installé à partir de <http://www.wx tide32.com>. Une fois installé, recherchez le fichier d'application WXTide32.exe aide du bouton Parcourir. Dans une installation par défaut, l'application sera dans le répertoire "C:\Program Files (x86)\WXTide32".

slg2txt.exe

Slg2Txt est un programme de Lowrance TM, dans le cadre de leur application *SonarViewer*, qui convertit les fichiers sonar enregistrés en des fichiers texte qui peuvent être importés dans ReefMaster. Une fois SonarViewer est installé, utilisez le bouton parcourir pour localiser le fichier de l'application slg2txt.exe. Dans une installation par défaut, l'application sera dans le répertoire "C: \ Program Files (x86) \ Lowrance Electronics \ Sonar Viewer <numéro_de_version>".s

Insight Map Creator

L'Insight Carte Creator est un outil gratuit de Navico qui traite fichiers ESRI pour créer des cartes au format AT5, utilisables avec les GPS Lowrance et Simrad. ReefMaster est en mesure d'exécuter l'IMC automatiquement de sorte que les cartes AT5 peuvent être créées sans avoir à exécuter l'IMC séparément. Pour ce faire, l'emplacement d'InsightMapCreator.exe doit être connu.

Insight Map Creator peut être téléchargé à partir de [Navico Insight Store](#).

Pour l'intégration avec ReefMaster, v0.66 IMC ou plus doit être installé.

6. Définition des palettes utilisateur

Palettes pour [map projects](#), [sonar viewer](#) et les traces peuvent être créés et modifiés avec [Palette Editor](#).

7. Compatibilité des couleur AT5

AT5 colour compatibility	Common	Indigo	NOS
---------------------------------	---------------	---------------	------------

AT5 est un format de fichier de carte utilisée par les périphériques Navico, qui sont compatibles avec une large gamme d'appareils Lowrance et Simrad.

Les cartes AT5 ont une gamme de fonctionnalités et d'options de couleurs qui ne sont pas compatibles avec toutes les unités. Dans [user maps](#), il peut être utile de limiter les modèles disponibles pour ceux qui sont compatibles avec le système utilisé. Dans la pratique, cela signifie que certaines couleurs peuvent être retirées de la liste de sélection de couleur, et l'option de transparence peuvent être désactivée.

Sélectionnez la compatibilité nécessaire, Indigo ou NOS. NOS inclut des options de transparence et la gamme complète de couleurs. Les options de transparence seront désactivées si Indigo ou commune sont sélectionnés, et un petit sous-ensemble de couleurs est permis.

Notez que cette option est tout simplement une «aide» pour empêcher certains styles ou couleurs soient appliquées aux cartes dans ReefMaster qui entraîneront un affichage incorrect sur des unités plus anciennes. Le paramètre de compatibilité peut être modifié sans affecter les cartes ou les palettes existantes.

Guide de compatibilité Navico

- NOS – tous les Lowrance HDS, Simrad NSS and NSE.
- Indigo - Lowrance Elite et Mark
- Common - Lowrance LMS et LMX.

Les stations de Marée

Les cartes à partir de données recueillies dans les eaux soumises à la marée ou d'enregistrements fait lors de plusieurs sorties sur des lacs avec des niveaux d'eau différents, les profondeurs des points de trace doivent être ajustées pour compenser les variations du niveau de l'eau. Ces profondeurs peuvent être ajustés dans ReefMaster soit manuellement pour chaque trace (voir [Tracks](#)), ou avec l'utilisation de d'une station de marée.

Une station de marée est une collection de valeurs de décalage du niveau d'eau, stockée dans ReefMaster, qui peut être utilisé pour compenser les profondeurs de traces dans l'espace de travail. Les valeurs de profondeur entre les points de la marée existants sont interpolées à l'aide d'une simple interpolation linéaire.

Données au sein d'une station de marée doivent être importées à partir d'une source externe; soit à partir d'un texte délimité par des virgules (CSV), ou de l'application WXTide.

ReefMaster ne fourni pas d'information sur les marées, pas plus que les informations issue de sources suggérée ne sont garanties correct. Les stations de marées fonctionnent avec ReefMaster sont simplement une méthode de stockage de source externes de décalage due à la marée.

Décalage des niveaux d'eau de lacs

Réglage de la profondeur de la trace pour différents niveaux d'un lac consiste seulement en une valeur de profondeur unique par trace, ce qui est plus facile à réaliser en utilisant un décalage Tide manuel. L'ajout d'un décalage à une trace manuellement est fait dans [Track Edit Window](#).

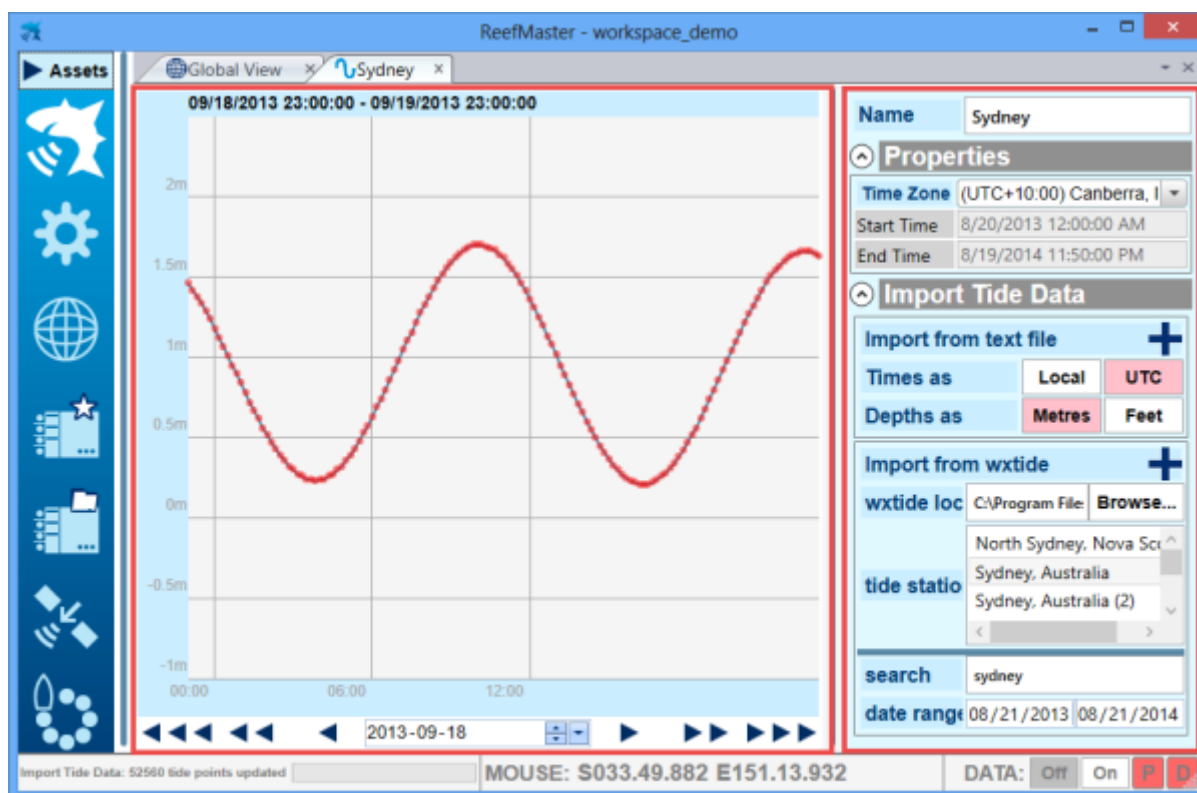
Création d'une nouvelle station de marée



Pour créer une nouvelle station de marée, cliquez sur le bouton Nouveau dans l'en-tête de la liste des marées dans [Asset Library](#).

Fenêtre d'édition des marées

La fenêtre d'édition de station de marée est divisé en deux sections; zone graphique (1) et le panneau de propriétés de la station de marée (2).



1

2

Name Sydney

Properties

Time Zone (UTC+10:00) Canberra, Melbourn

Start Time 8/20/2013 12:00:00 AM

End Time 8/19/2014 11:50:00 PM

Import Tide Data

Import from text file +

Times as Local UTC

Depths as Metres Feet

Import from wxtide +

wxtide locati C:\Program Files\WXT Browse...

tide station North Sydney, Nova Scotia
Sydney, Australia
Sydney, Australia (2)
Sydney, Nova Scotia

search sydney

date range 08/21/2013 08/21/2014

1. Propriétés des stations de marée

Les propriétés des stations de marée contiennent une liste de sélection du fuseau horaire et affiche les temps du premier et dernier décalage de points présents dans la station actuelle de la marée.

Le fuseau horaire est utilisé lors de l'affichage des marées dans la zone d'affichage graphique, et est important lors de l'importation des données de la zone de marée à partir d'un fichier texte, lorsque les temps dans le fichier sont les heures locales (voir ci-dessous).

2. Importer des données de marée

Données de la marée peuvent être importées depuis des fichiers texte ou l'application WXTide32

Certains principes s'appliquent si les données sont importées à partir d'un fichier texte ou de WXTide.

- Les données de correction se composent d'une série de couple temps-profondeur. Si, lors de l'importation, un point de données existe déjà pour un temps déterminé, il est mis à jour avec la nouvelle profondeur.
- Les données peuvent être mélangés et combinés de stations de marées et de fichiers de données. Cela peut être utile pour des périodes de temps manquantes, mais peut aussi conduire à des erreurs. ReefMaster a la capacité de mettre en garde sur les données de marée incompatibles, c'est à l'utilisateur de s'assurer que les données sont cohérentes.
- Si les données au sein d'une station de marée doivent être mis à jour, il est plus facile et plus sûr de supprimer la station entièrement et en créer une nouvelle.
- Le nombre de nouveaux points ou de points mis à jour lors d'une importation de marée est affiché dans la barre d'état une fois l'importation terminée.

Importation des données de mare par un fichier texte

Import Tide Data		
Import from text file 		
Times as	Local	UTC
Depths as	Metres	Feet

1
2
3

(1) Cliquez sur le bouton d'importation (+) pour importer des données de la marée à partir d'un fichier texte. Un sélecteur de fichier apparaît, d'où le fichier souhaité peut être choisi. Le fichier source peut avoir une extension de fichier, par défaut, ReefMaster cherche les fichiers de type * txt et csv.

(2) Parfois le fichier texte peuvent être représentés en temps locaux ou UTC. ReefMaster ne peut pas le déterminer de lui même, afin de s'assurer que l'option est réglée correctement. Notez le fuseau horaire est le fuseau horaire spécifié dans les propriétés de la station de marée, ci-dessus. Il est important que cela soit réglé correctement lors de l'importation des valeurs des marées avec les heures locales

(3) Les profondeurs dans le fichier de texte peuvent être en mètres ou en pieds. Réglez cette option.

Format de fichier text

```
2012-08-01 05:00:00,2.5
2012-08-01 06:00:00,2
2012-08-01 07:00:00,1.3
2012-08-01 08:00:00,0.8
2012-08-01 09:00:00,0.5
2012-08-01 10:00:00,0.6
2012-08-01 11:00:00,0.8
```

Le fichier texte doit contenir un couple de valeurs par ligne, au format **[TEMPS], [PROFONDEUR]**.

- Pas unités suffixe aux valeurs de profondeur.
- Le temps peut être représenté dans un format standard.
- Il doit y avoir une seule virgule par ligne.
- Les lignes qui ne sont pas correctement formatés sont ignorées

Lorsque le processus d'importation est terminé, le nombre de valeurs de la marée importées avec succès est affiché dans la barre d'état de l'application

Importer des données de mare avec WXTide

The screenshot shows the 'Import from wxtide' dialog box. It has a title bar with a blue '+' icon (1). Below the title bar, there are five main sections: 'wxtide location' (2) with a text field showing 'C:\Program Files\WXTide32\wxt' and a 'Browse...' button; 'tide station' (3) with a list box containing 'North Sydney, Nova Scotia', 'Sydney, Australia', 'Sydney, Australia (2)', and 'Sydney, Nova Scotia'; 'search' (4) with a text field containing 'sydney'; and 'date range' (5) with two date fields showing '08/21/2013' and '08/21/2014' with up/down arrows.

WXTide

WXTide est un programme gratuit qui fournit des prédictions de marée pour de nombreuses régions du monde. ReefMaster peut importer des informations de marée de WXTide et l'enregistrer dans une station de marée.

WXTide peut être téléchargé depuis <http://www.wxtide32.com>. ReefMaster besoin de savoir l'emplacement sur le disque dur de l'exécutable WXTide avant de pouvoir être utilisé. Cela peut être fait dans [Global Settings](#) ou en utilisant parcourir (2). Par défaut l'application est à "C:\Program Files (x86)\WXTide32".

(3) Une boîte liste toutes les stations de marées disponibles à l'installation WXTide. Pour rechercher une station de marée, tapez dans la boîte de

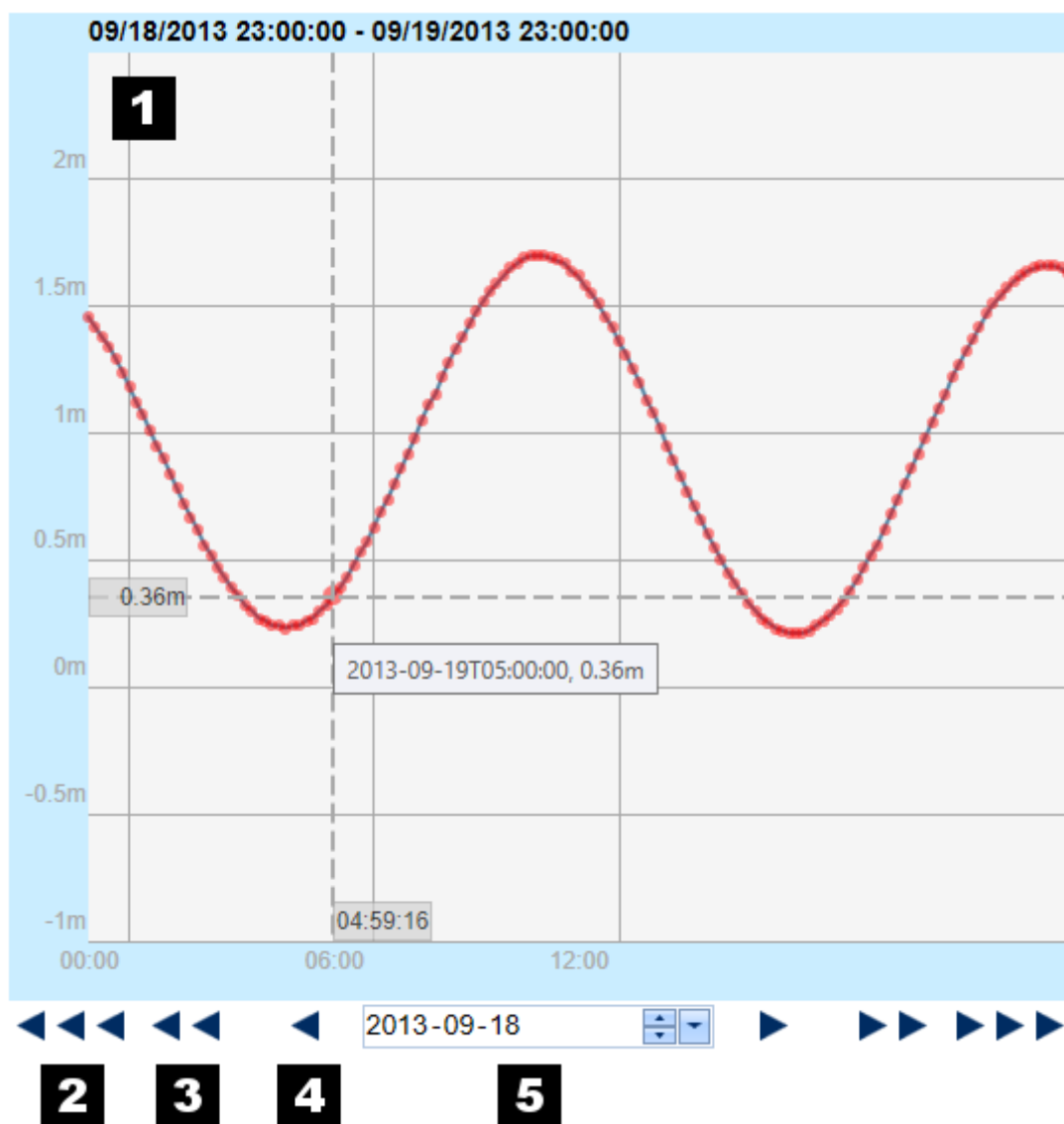
(4) La liste des stations de marées s'ajuste automatiquement pour correspondre à la chaîne à rechercher.

(5) Spécifiez les dates pour l'importation en utilisant les deux champs de date, qui se réfèrent à la date de début et de fin de l'importation. Les dates peuvent être soit tapées ou sélectionnées en utilisant les flèches. Notez que l'importation de longues périodes de données peut prendre beaucoup de temps.

Lorsque les paramètres requis ont été définis, lancez l'importation en utilisant le bouton d'importation (1).

Affichage graphique de la marée

Les données de la marée peuvent être consultées à l'écran graphiquement.



La plage de dates de valeurs importées est représentée comme une paire de valeurs lues dans la section des propriétés

(1) Données de la marée pour une période de 24 heures est indiquée dans la zone d'édition graphique. Déplacez la souris dans la zone d'affichage pour montrer la valeur de profondeur interpolée à tout moment. Placez le pointeur de la souris sur un point de la marée pour voir l'heure stockée et la valeur de la date. La période de temps affichée peut être ajustée en utilisant l'année **(2)**, le mois **(3)**, et le jour **(4)** par les flèches ou le sélecteur de date **(5)**.

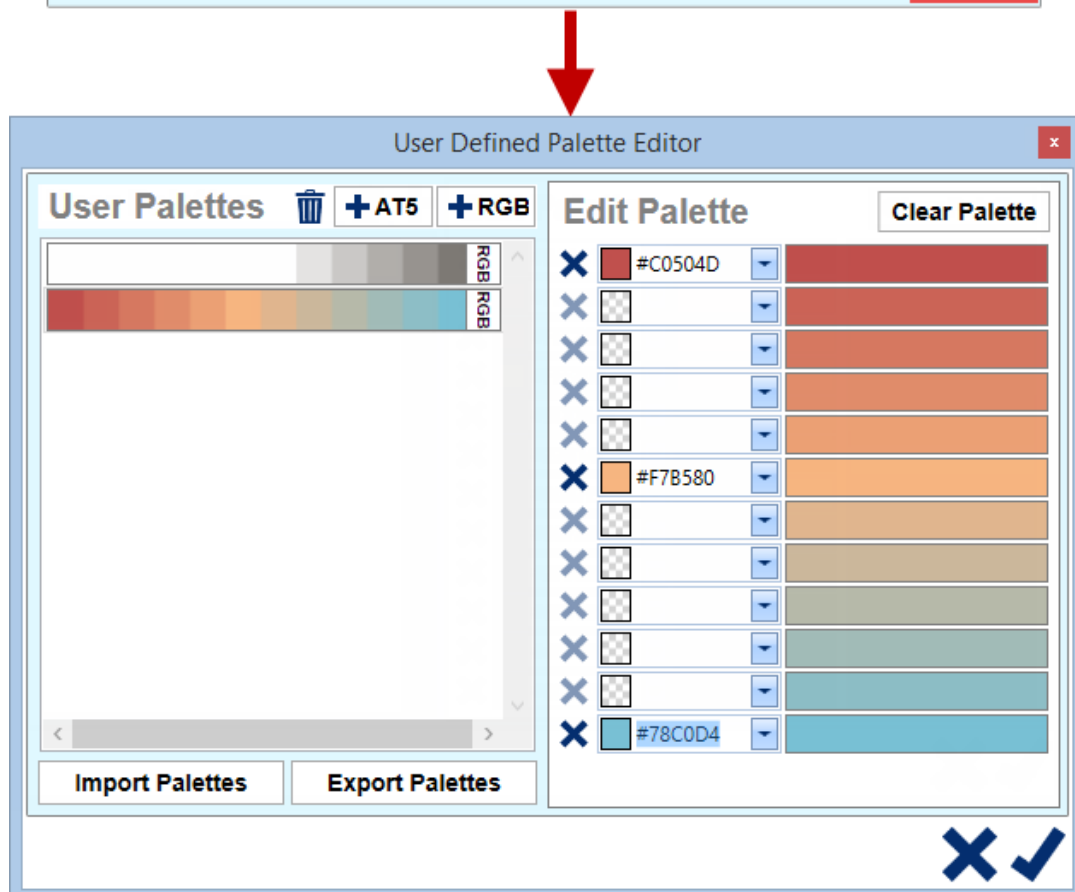
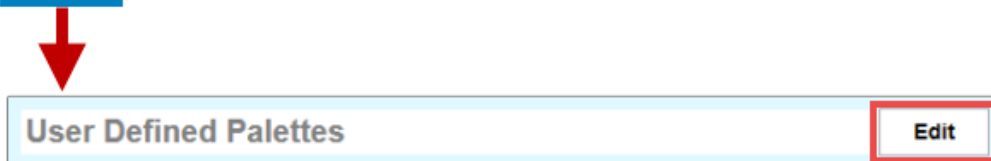


Définition des palettes utilisateur

Palettes sont utilisées dans [map projects](#), [sonar viewer](#) et pour les traces avec l'éditeur de [track](#). ReefMaster est livré avec un certain nombre de palettes prédéfinies, et d'autres palettes peuvent être créées et éditées dans l'éditeur de palette.

Ouvrir une palette pour l'édition

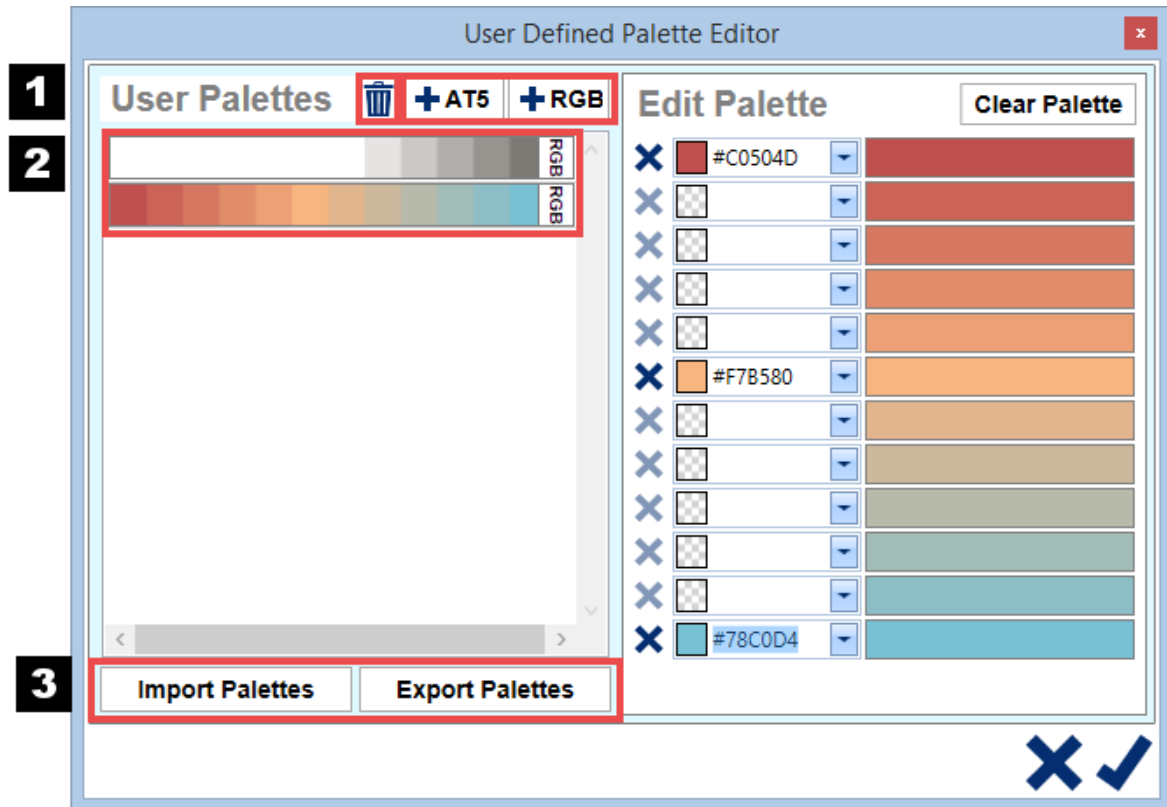
La modification des palettes est accessible par la fenêtre [Global Settings](#) en cliquant sur le bouton « *Edit button* » dans la section « *User Defined Palettes* ».



Ajout et modification d'une nouvelle palette

Une palette est tout simplement une liste ordonnée de couleurs, utilisé pour fournir des couleurs pour les traces, la carte des profondeurs du projet, et la force du signal de retour dans le visualiseur de sondeur.

- les palettes de ReefMaster peuvent être définies avec un maximum de douze couleurs différentes.
- Les écarts entre les couleurs définies sont interpolés pour les palettes RGB.
- La couleur la plus proche est utilisé pour les palettes AT5 - il n'y a aucune interpolation



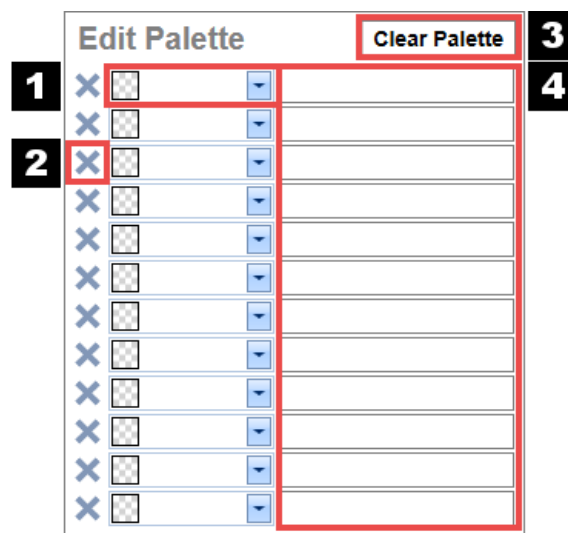
Pour ajouter une nouvelle palette;

- Cliquez sur l'un des boutons Ajouter Palette **(1)**. Les palettes peuvent être soit AT5 ou RVB et ne peuvent pas être changées une fois qu'elles ont été créées.
- Une nouvelle palette vide est créée et ajoutée à la liste de la palette **(2)**.

La nouvelle palette est affichée dans la section Modifier la palette à droite de la fenêtre (voir ci-dessous), avec une liste des emplacements vides de couleur.

Pour supprimer une palette, sélectionnez d'abord la palette dans la liste de la palette, puis cliquez sur Supprimer **(1)**.

Ajouter des couleurs à une palette



Chaque logement de couleur pour la palette contient un contrôle sélecteur de couleur distincte) **(1)**; remplir la fente avec une couleur en choisissant une couleur dans le sélecteur ou, pour les couleurs AT5, à partir du sélecteur déroulant.

Palette RGB

La palette complète est interpolée à partir des couleurs choisies, si une seule couleur est remplie, alors toute la palette sera de cette couleur. Pour créer un simple dégradé d'une couleur à une autre, remplir les fentes supérieures et inférieures de couleur avec les couleurs requises.

Palettes AT5

Palettes AT5 ne peut pas interpoler entre les couleurs spécifiées. Au lieu de cela, la dernière couleur est répétée jusqu'à ce que la couleur suivante soit rencontrée.

Pour effacer une couleur dans la palette, utilisez le bouton d'effacement **(2)**. Toute la palette peut être effacée en cliquant sur le bouton Effacer Palette **(3)**.

L'apparition de la palette interpolée est représentée à droite de la zone d'édition **(4)**.

Une fois la palette est complète, cliquez sur le bouton Enregistrer. Fentes de couleurs vides seront remplies avec des valeurs de couleurs interpolées.

Exporter et and Importer des Palettes

Palettes définis par l'utilisateur peuvent être enregistrés dans un fichier, de sorte qu'elles peuvent être déplacées entre les différentes installations de ReefMaster ou partagés avec d'autres utilisateurs.

Pour exporter toutes les palettes de l'utilisateur, cliquez sur Exporter les palettes (3, à l'image ci-dessus) et indiquez un nom de fichier dans la boîte de dialogue Enregistrer. Toutes les palettes de l'utilisateur seront enregistrées

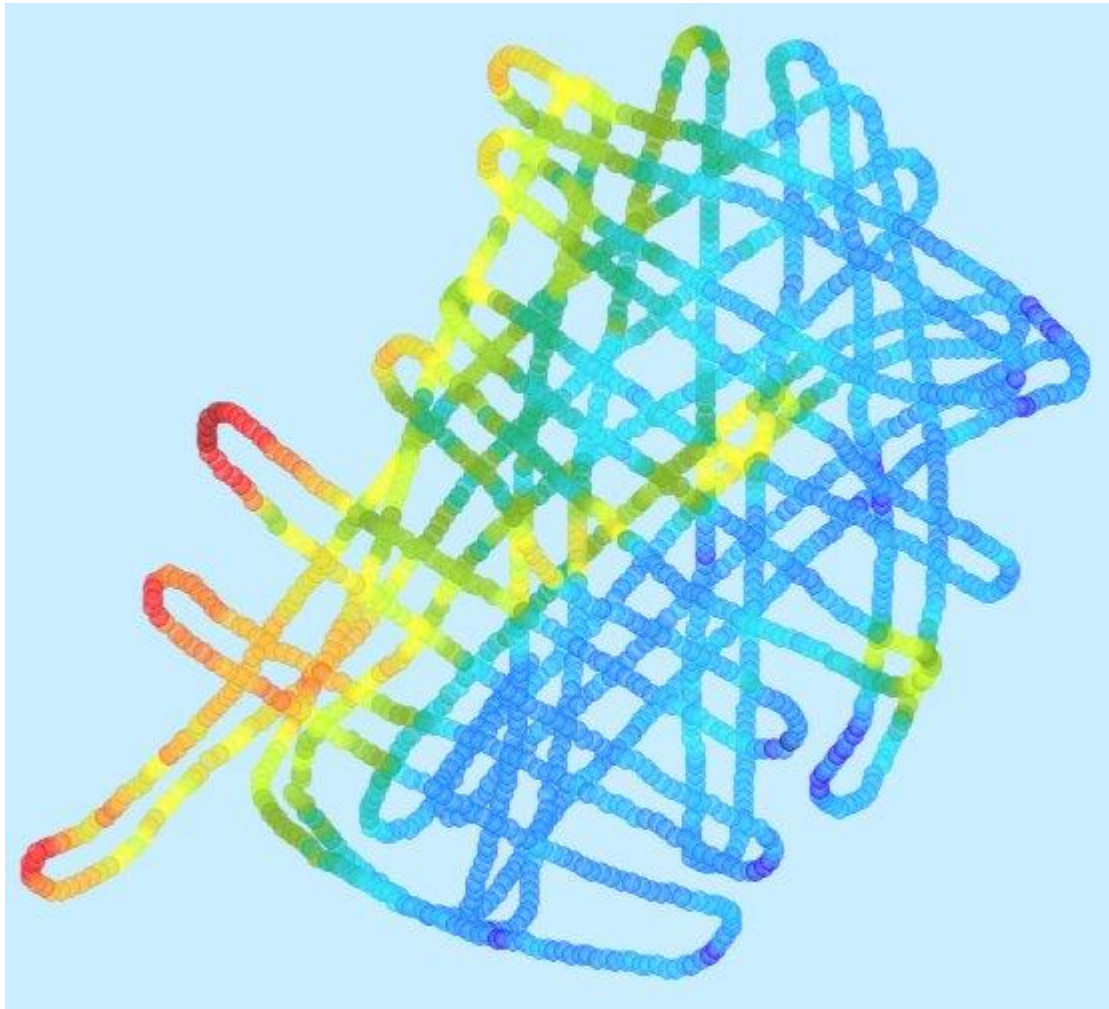
Pour importer des palettes, cliquez sur Importer des palettes et localisez le fichier de la palette nécessaire, ce qui aura l'extension de fichier. rmpxml. Toutes les palettes dans le fichier seront importées

Enregistrer des données avec votre GPS

Les données recueillies sur un appareil GPS / Sondeur constitue la base des Cartes 3D que ReefMaster génère.

Principes généraux

Les traces consistent en une série de points, dont chacun contient une profondeur et une position. Avec suffisamment de points de trace dans une région, ReefMaster peut générer un modèle 3D précis du fond de la mer ou d'un lac.



Au fil du temps, la simple collecte de données de zone que vous pêchez peut fournir suffisamment d'informations pour construire une carte très détaillée - surtout si la plupart de votre pêche se fait en mouvement. Cependant, il peut être utile dans un premier temps être plus méthodique dans votre approche de la cartographie, en grillant la zone méthodiquement afin de recueillir suffisamment de données pour créer une carte de base de la région.

- Lors de la réalisation de l'enregistrement, essayez d'aborder chaque zone de plus d'un sens, ce qui contribue à déterminer les différentes orientations. L'image exemple montre une seule trace avec trois séries

de parallèles.

- Envisager la distance d'extrapolation maximale dans un [Map Project](#) au moment de décider à quelle distance de l'espace de vos traces. Bien que ReefMaster puisse extrapoler des profondeurs jusqu'à 100m en dehors, l'extrapolation sur une telle distance peut donner lieu à des inexactitudes très importantes dans la carte finale.

Collecter des données avec un GPS/sondeur Humminbird

Enregistrement des données sondeur

La source préférable de données Humminbird pour l'importation dans ReefMaster sont les données du sondeur. Les enregistrements fournissent des informations de temps explicite pour les points de trace ce qui est important lorsque les données de piste de réglage de la marée.

- Assurez-vous que vous avez une carte mémoire avec suffisamment d'espace libre insérée dans votre appareil Humminbird.
- À l'arrivée à votre zone d'intérêt, sélectionnez l'option démarrer l'enregistrement pour commencer l'enregistrement des données.
- Enregistrer les données. Cette étape peut consister simplement à une dérive et de la pêche pour quelques heures, ou peut-être une approche plus systématique si vous cartographier une nouvelle zone.
- Arrêter l'enregistrement lorsque vous avez terminé la cartographie d'une zone.

Données sonar enregistrées sont stockées sur la carte dans le répertoire RECORD. Pour importer un fichier Humminbird du sondeur vers ReefMaster, sélectionnez le fichier de RNNNNN.DAT.

Traces Humminbird

Les appareils Humminbird enregistrent les informations de profondeur en continu lorsque l'appareil est en cours d'utilisation. Cela signifie que l'appareil est toujours capable de générer des données utilisables.

Données profondeur dans les enregistrements Humminbird

De nombreux appareils Humminbird anciens ont un bug, ils s'arrêtent d'enregistrer les données de profondeur une fois la trace actuelle pleine. La trace actuelle est la trace qui est en cours d'enregistrement, et a une limite de quelques 21 000 points. Une fois cette limite dépassée, la trace commence à être remplacé dès le début et, dans les unités qui présentent ce bug, toutes les données de profondeur sont perdues. La solution simple à ce problème est de s'assurer que vous commencez une nouvelle trace pour chaque nouvelle trace en désactivant la trace en cours, et à ne jamais dépasser le nombre maximum de points de trace (avec 1 seconde minimale de consigne d'intervalle entre les points de trace, ce qui permet encore de près de 6 heures de données par trace).

Intervalle de temps et distance minimal entre 2 point de trace

L'intervalle de temps entre points enregistrés est configurable sur le GPS, jusqu'à un minimum de 1 seconde. Une distance minimale est également appliquée, ce qui signifie qu'un nouveau point ne sera pas sauvegardé si le navire n'a pas bougé plus que cette distance minimale depuis le dernier point enregistré. Réglez la distance minimale à la valeur la plus petite afin de recueillir la plus de données possible. Lors du réglage de l'intervalle de temps, il est important de se rappeler que ReefMaster calcule le temps que Humminbird génère en utilisant l'intervalle de temps entre point. Il est important lors de l'application de compensations d'hauteur de l'eau dans les zones soumissent à la marée. Si l'intervalle de temps est faible (par exemple, 1 seconde), et le navire se déplace lentement (par exemple, en dérive), l'unité Humminbird peut pas enregistrer de point parce que le navire n'a pas bougé de plus que la distance minimale spécifiée à l'intérieur de l'intervalle de temps. Le temps calculé de moins en moins précis, les points de trace plus sont manqués de cette façon.

Données de l'enregistrement

- Vérifiez les paramètres de votre appareil pour les fonctions Intervalle de temps et distance minimum, qui peut être trouvé dans le menu onglets de navigation *.
- Réglez Distance min à la valeur la plus basse. Un intervalle faible vous donnera plus de données, mais n'oubliez pas que les points ne sont pas enregistrés à moins de la distance min sélectionnée. Assurez-vous que la vitesse de déplacement soit proportionnelle aux valeurs réglées. Ceci minimise la dérive dans le temps

point de trace pour les calculs de temps, ce qui rend la correction de marée plus précise. Par exemple, si vous prévoyez de la dérive, utiliser un intervalle plus élevé que vous le feriez en navigation à vitesse constante de 5 nœuds.

- Suppression de la trace actuelle de votre domaine d'intérêt. Si vous voulez conserver les données dans la trace en cours, Enregistrer la piste en cours avant de l'effacer.
- Noter l'heure de début de la trace, ou de prendre un waypoint. Prendre un waypoint pour enregistrer l'heure de début de la piste peut être utile pour confirmer que le temps de début de piste que ReefMaster calcule en utilisant la fonction Intervalle est exact. Le temps de début de trace peut alors être remplacé dans ReefMaster si nécessaire.
- Enregistrer les données. Cette étape peut consister simplement à dériver durant quelques heures, ou peut-être une approche plus systématique si vous cartographiez une nouvelle zone.
- Une fois que vous avez terminé l'enregistrement de données, enregistrer la trace.
- Enregistrements multiples de courtes traces. Pour l'enregistrement pendant une longue période de temps dans les eaux à marées, envisagez de sauvegarder les données en des traces courtes - par exemple, une heure ou deux. Cela permet de minimiser les erreurs de synchronisation pour le réglage de la marée. Il suffit d'enregistrer la trace en cours, puis désactivez la trace en cours et poursuivre l'enregistrement.
- Transfer des données. A la fin de la journée, de transférer les données sur une carte mémoire, de sorte qu'il peut être chargé dans ReefMaster. Choisissez l'option Exporter toutes les données de navigation dans le menu onglets de navigation *.

* Les noms et les emplacements précis de menu de paramètres varient selon le GPS. Consultez la documentation fournie avec votre appareil Humminbird.

Collecter des données avec un combiné Lowrance

Unités Lowrance n'enregistrent pas les informations de profondeur dans leur trace, l'information de profondeur doit être extraite à partir des fichiers sonar enregistrés.

La plupart des unités Lowrance peuvent enregistrer des fichiers dans un choix de deux formats de fichiers différents, SLG et SL2. Le format de fichier de SL2 est le format plus moderne, et a la capacité d'enregistrer plus d'un canal de sonar simultanément. Fichiers SL2 sont le format de choix lors de la collecte des données de trace pour utilisation dans ReefMaster.

Heure de début d'enregistrement

Si les données d'enregistrement dans des eaux à marées, il est important que les points de trace soient affectés les informations de temps correct pour les points individuels de trace enregistrés en tant que décalage à partir du début de l'enregistrement. Pour cette raison, il est important que le temps de début de la trace soit correct. ReefMaster utilise la date de dernière modification du fichier d'enregistrement sonar comme heure de fin, et calcule le temps de démarrage en soustrayant la somme des décalages temporel des points. Il peut être utile de noter l'heure de début de chaque enregistrement, de sorte que l'heure de début de la trace puisse être substituée dans ReefMaster si nécessaire.

- À l'arrivée à votre zone d'intérêt, sélectionnez le démarrage de l'enregistrement de données.
- Noter l'heure de début de la trace, ou de prendre un waypoint. Prendre un waypoint pour enregistrer l'heure de début de la piste peut être utile pour confirmer que le temps de début de trace que ReefMaster calcule en utilisant les différents décalages de point de trace est exact. Le temps de début de trace peut alors être remplacé dans ReefMaster si nécessaire.
- Enregistrer les données. Cette étape peut consister simplement à dériver durant quelques heures, ou peut-être une approche plus systématique si vous cartographiez une nouvelle zone.
- Arrêter l'enregistrement lorsque vous avez terminé la cartographie d'une zone.
- Les données d'enregistrement de sonar peuvent être lues à partir de la carte mémoire par ReefMaster. Pour transférer des waypoints, suivez les instructions du fabricant pour le transfert de la carte mémoire. Utilisez uniquement des versions USR 2 ou 3, ou GPX que les options de format de fichier lors du transfert de waypoints pour une utilisation dans ReefMaster.
- Ne pas utiliser le réglage de basse qualité pour les fichiers SLG si vous souhaitez voir la trace à l'aide de [sonar viewer](#) ou pour la composition des fonds

Enregistrement en direct

ReefMaster peut créer des traces en temps réel par l'enregistrement des données de position et de profondeur via une connexion de données NMEA 0183. De nombreux fabricants sont en mesure de sortie des données NMEA nécessaires, ouvre un large éventail de sources possibles de données pour ReefMaster. Voir [Live Data](#).

Sources de données GPS et types de fichiers

Liste de fichiers supportés et importation dans ReefMaster.

Voir aussi [Collecting Track Log Data on your GPS Unit](#).

Transfer des données depuis un GPS

- Avant que les données puissent être importées dans ReefMaster elles doivent d'abord être transféré de l'appareil source.
La méthode la plus courante de transfert de données d'un appareil GPS physique / sondeur est via une carte.
- Consultez la documentation fournie avec votre GPS pour obtenir des informations sur la façon de transférer des données sur une carte mémoire. Pour les modèles Humminbird, par exemple, il y a une option Exporter toutes les données de navigation qui transfère toutes les traces et les waypoints enregistrés.
- Une fois les données ont été transférées sur une carte mémoire, la carte doit être connectée au PC qui exécute ReefMaster. Bien que les données peuvent être importées directement dans ReefMaster partir d'une carte mémoire connectée, il est recommandé que les données soient d'abord transférées sur le disque dur de l'ordinateur, où elles peuvent être stocké, et est disponible pour la réimportation dans ReefMaster si nécessaire.
- Si le type de données du GPS n'est pas directement supporté par ReefMaster, il doit être converti en un format qui est par exemple pour Garmin le format GPX en utilisant un logiciel Garmin.

Type de fichier supporté

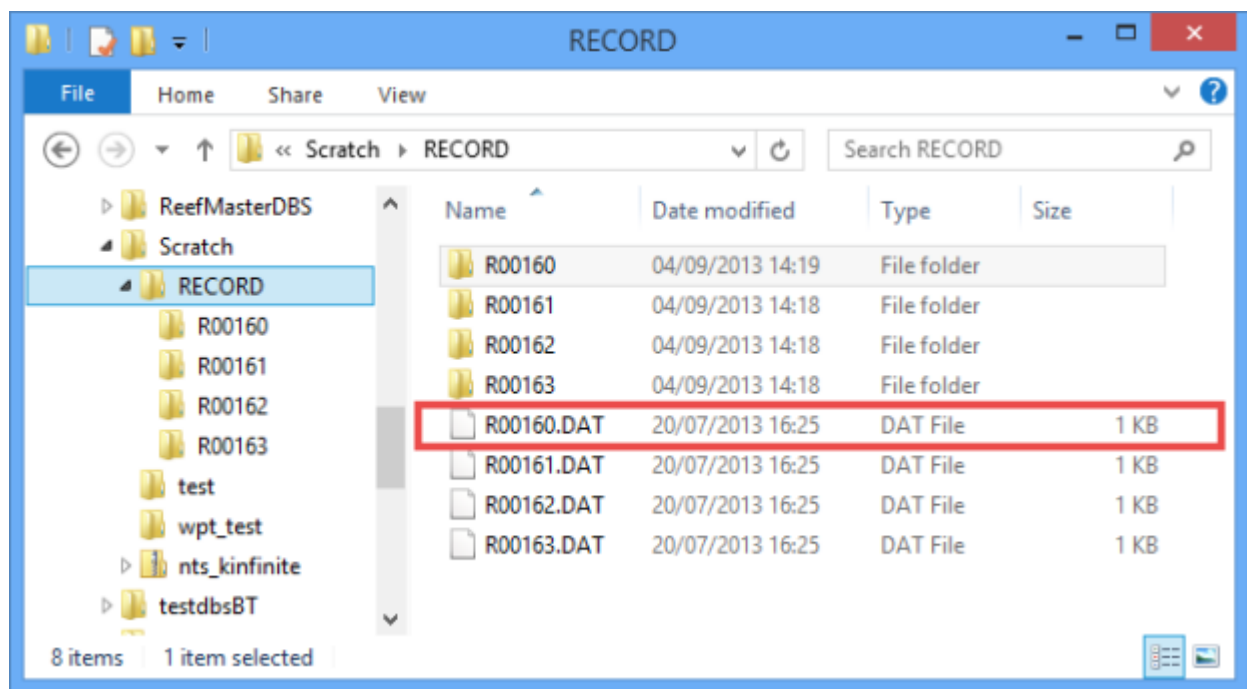
ReefMaster est capable de lire différents types de fichiers contenant des données de trace et de waypoints.

Fichiers de sondeur

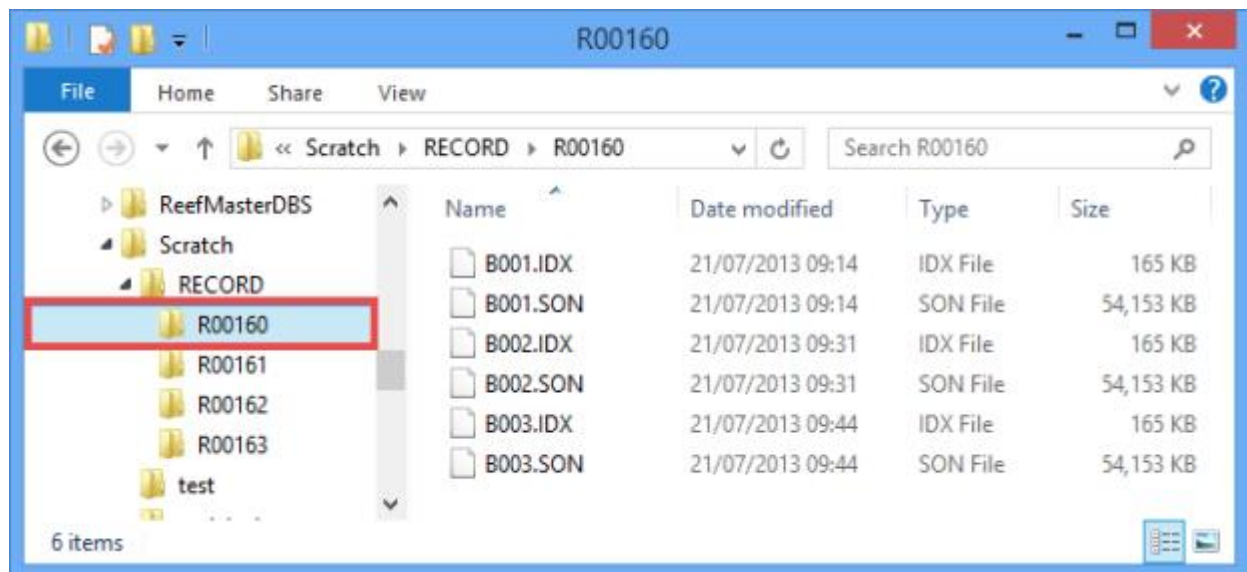
- Les fichiers d'enregistrements sondeur contiennent la latitude, la longitude, la profondeur et l'heure pour chaque point de la trace, ainsi que les données de sondeur bruts de chaque ping et, souvent, d'autres informations telles que la température de l'eau, la vitesse du bateau. Les fichiers de sondeur contiennent beaucoup plus d'informations que les fichiers de GPS, ils sont la source privilégiée de données lors de la création de cartes.
Les points de trace importés de sondeur contiennent l'information temps, l'option [Equipment Profile](#)
L'information intervalle de temps régulier est ignorée durant le processus d'importation pour ce type de fichier.
- Consulter votre manuel GPS/sondeur pour savoir comment lancer un enregistrement

Fichiers d'enregistrement Humminbird™

Les sondeur/GPS Humminbird enregistre les données dans un répertoire nommé RECORD. Dans ce répertoire, il y a un fichier DAT. Pour chaque enregistrement de sonar qui a été fait, avec un sous-répertoire du même nom, qui contient les fichiers d'enregistrement de sondeur réels.



Par exemple, un enregistrement nommé R00160 aura un fichier nommé R00160.DAT et un sous-répertoire nommé R00160. Le sous-répertoire contient une série de fichiers. Un pour chaque canal de sondeur enregistré. Sur une unité side, par exemple, vous trouverez peut-être quatre fichiers. Nommé B0000.SON à B003.SON. En règle générale, le fichier zéro numérotée contient des données du 83kHz, numéro un contient des données de 200 kHz et les deux et trois détiennent les canaux gauche et droit des données d'imagerie latérale. ReefMaster importe des données provenant du canal de 200 kHz.



- Pour importer d'un sondeur Humminbird, sélectionnez le fichier DAT. Dans le répertoire RECORD. ReefMaster va localiser et charger le fichier SON appropriée.

Notez que les anciennes versions V4.x de fichier d'enregistrement de sondeur Humminbird ne contiennent pas d'informations de profondeur et ne sont pas pris en charge par ReefMaster.

Fichiers d'enregistrement Lowrance™ (.SLG and .SL2)

Unités Lowrance™ n'enregistre pas les informations de profondeur avec les traces, les enregistrements sondeur doivent être utilisés pour fournir les informations de profondeur requise pour la cartographie.

Pour les unités Lowrance connecter le sondeur dans l'un des deux formats de fichiers ; SLG et SL2. Le format de fichier de SL2 est l'option préférée pour une utilisation avec ReefMaster.

Fichiers SLG

SLG fichiers contiennent l'enregistrement d'un seul canal de sondeur. Lorsque vous vous connectez sur le sondeur Lowrance, vous devez spécifier le canal à enregistrer. La préférence d'importation pour ReefMaster est le canal de fréquence plus élevée. Par exemple, si vous utilisez un sondeur à double fréquence 83kHz et 200kHz, choisissez 200kHz.

Fichiers SL2

SL2 fichiers peuvent contenir des enregistrements de plusieurs canaux, et peut également inclure des données de balayage latéral. Fichiers SL2 sont le choix préféré lors de la connexion de données pour utilisation dans ReefMaster.

ReefMaster peut importer les fichiers SLG et SL2 directement, et est également capable d'importer des fichiers générés avec l'utilitaire slg2txt.exe Lowrance™. Si les enregistrements Lowrance du sondeur ne sont pas correctement importés par ReefMaster, essayez d'installer slg2txt et cochant la case Utiliser slg2txt dans [Equipment Profile](#). Cela va forcer ReefMaster d'utiliser l'utilitaire Lowrance lors de l'importation des fichiers du sondeur Lowrance.

Fichiers d'enregistrements NMEA

Les fichiers texte contenant les messages NMEA 1083 avec les extensions. Txt peuvent être importés. Messages de position et la profondeur doivent être contenus dans le même dossier, comme les messages NMEA de profondeur ne contiennent pas d'informations de temps et il n'est donc pas possible d'importer les fichiers de périphériques NMEA séparés après avoir été enregistrés.

ReefMaster peut obtenir des informations à partir des messages de position RMC, GGA et GLL, rubrique messages HDG, HDM, HDT et VTG et messages de profondeur DPT et DBT.

Une nouvelle trace est créée pour chaque changement de position, qui est attribué à la dernière valeur de la profondeur traitée. Si aucun message de profondeur ont été traitées, la trace est créé avec la profondeur zéro. Une position du transducteur de décalage est appliquée si elle a été définie dans [Equipment Profile](#); la rubrique utilisée pour ce calcul est dérivé du CMR ou la position messages si disponible, sinon le cap est calculé en utilisant les deux dernières positions connues.

Fichier de Traces et de Waypoints

Fichiers de trace de GPS et waypoint peuvent être exportées à partir de certaines unités de GPS, par exemple les unités Humminbird peuvent exporter les traces et waypoints enregistrés dans les fichiers de format HT et HWR, tandis que les unités Lowrance sont en USR qui contiennent les deux waypoints et la trace.

GPX (GPX eXchange)

Le format de fichier GPX est un format de fichier commun pour l'échange de données GPS entre les différents fabricants de périphériques.

Le format standard GPX contient des points de trace, mais ne contient pas d'informations de profondeur pour les points individuels.

Humminbird™ et Garmin™ fournissent leurs propres extensions au format GPX qui ne comprennent la profondeur de chaque point de trace. Les traces contenues dans les fichiers GPX générés par les appareils de Humminbird™ ou Garmin™ peuvent être utilisés pour générer des cartes, aussi longtemps que les informations de profondeur sont présentes. Les traces contenues dans les fichiers GPX des unités Lowrance™ ne peuvent pas être utilisés pour créer des cartes, même si elles peuvent être importées qu'avec une profondeur à zéro.

Fichiers de piste GPX ne contiennent pas d'informations de temps pour les points individuels. Si le temps est nécessaire - par exemple, pour appliquer un décalage marée précis - alors l'option Intervalle régulier doit être réglée dans [Equipment Profile](#) lors de l'importation. L'intervalle de temps doit correspondre au réglage de l'appareil utilisé lors de l'enregistrement.

CSV (Comma Separated Values)

Les fichiers CSV sont des fichiers texte qui contiennent un ensemble de valeurs séparées par des virgules dans chaque ligne. ReefMaster reconnaît les fichiers CSV dans le format latitude, longitude, profondeur où la latitude et la longitude sont en valeur décimales des coordonnées exprimées en WGS84 et la profondeur est une valeur décimale exprimée en mètres. Latitude, longitude et la profondeur doivent être les trois premières valeurs sur chaque ligne, et doivent être fournis dans cet ordre. Toutes les autres valeurs sur une ligne sont ignorées par ReefMaster.

Fichiers Humminbird™ Traces (.HT) and Humminbird™ Waypoints et Routes (.HWR) files

Les unités GPS/sondeur Humminbird produisent deux types distincts de fichiers, Humminbird Trace (. HT) et Humminbird waypoints et routes (. HWR). Un fichier séparé HT. est produit pour chaque trace qui a été enregistrée dans l'unité (généralement jusqu'à un maximum de 50). Ces fichiers portent le nom 00.HT par [XX]. HT, où [XX] est le nombre de traces enregistrées sur l'appareil. Un fichier de HWR unique est produit contenant tous les waypoints et routes dans le système. Ces fichiers sont stockés dans une matrice de dossier qui est positionné au niveau de la racine de la carte mémoire.

Fichiers de piste HT ne contiennent pas d'informations de temps pour les points individuels de trace. Si le temps est nécessaire - par exemple, pour appliquer un décalage de marée précis - alors l'option fonction Intervalle régulier doit être réglée dans [Equipment Profile](#) lors de l'importation. L'intervalle de temps doit correspondre au réglage de l'appareil utilisé lors de l'enregistrement.

Notez qu'il ya un bug présent sur de nombreux appareils Humminbird™ anciens qui réinitialise la trace à zéro une fois la trace en cours est pleine (environ 21000 piste - points) et commencé à écraser les points dès le début. Une fois que cela se produit, toutes les profondeurs associés à la trace actuelle existante sont perdues et ne peuvent pas être récupérées. Ce problème peut être atténué par l'enregistrement des zones d'intérêt avant que le nombre maximum de points de trace soit dépassé. À un intervalle d'une seconde, une seule trace Humminbird™ offre environ six heures de temps d'enregistrement.

Humminbird™ .DAT fichiers Snapshot

Certains appareils Humminbird™ peuvent être configurés pour enregistrer une image instantanée de l'écran du sondeur à chaque fois qu'un nouveau waypoint est créé. Cette option peut être très utile pour enregistrer des informations supplémentaires avec un but, comme le point de vue de la 2D ou imagerie sonar latéral. Humminbird™ enregistre un fichier de données avec des informations de position d'un waypoint, avec l'extension. DAT, avec le fichier d'image dans un dossier nommé SNAPSHOTS, stockés à la racine de la carte mémoire.

ReefMaster importe les fichiers DAT des waypoints individuels, ainsi que le fichier image associé, qui est stocké comme une image de waypoint.

Fichiers Lowrance™ .USR

Les unités Lowrance™ peuvent exporter les waypoints et traces dans un™ format de fichier propriétaire Lowrance avec l'extension. USR. USR se déclinent en plusieurs versions; ReefMaster est seulement capable de lire les versions 2 et 3. Les unités qui écrivent la version 4 USR fichiers sont généralement en mesure d'exporter également des données au format de fichier GPX, qui doit être utilisée de préférence. La traces en fichiers USR ne contiennent pas d'informations de profondeur et ne peuvent donc pas être utilisées pour créer des cartes.

Fichier ESRI

Polygones et des lignes détenues dans fichiers de format ESRI peuvent être importés en tant que trace ou limites de la carte. Les attributs appartenant à des fichiers de formes ne sont pas importés. Les profondeurs peuvent être obtenues à partir de formes 3D qui contiennent des valeurs Z pour chaque coordonnée. Dans ce cas, les profondeurs sont supposées être en mètres. Deux fichiers de formes tridimensionnelles importent que des traces avec une profondeur uniforme à zéro. **Si le fichier importé a une géodésique associée, ReefMaster va convertir les géodésique non WGS84 en géodésique WGS84. Si le fichier ne dispose pas d'une géodésique associé, le fichier est supposé être en WGS84. L'importation d'un fichier non-WGS84 sans un fichier de géodésique associé donnera des résultats imprévisibles.**



Profile du GPS

Le profil du GPS/sondeur détient tous les paramètres spécifiques à l'appareil qui sont utilisés lors de l'importation de données. N'importe quel nombre de profils GPS/sondeur peut être enregistré dans ReefMaster, le rendant facile d'importer des données de différents appareils en sélectionnant le profil approprié au cours du processus d'importation.

Ajout et édition d'un profil de GPS/sondeur

The diagram illustrates the process of editing a GPS profile in ReefMaster. It starts with a gear icon representing the settings menu. An arrow points down to the 'GPS Import' window. In this window, the 'Default equipment' dropdown menu is highlighted with a red box and a black square containing the number '1'. An arrow points down from this box to the 'Edit Equipment Profiles' window. In this window, the 'Equipment profiles' list shows 'My GPS-Sounder' selected. A red box highlights the edit icon (a pencil) next to the profile name, with a black square containing the number '3' next to it. A black square containing the number '2' is also present next to the '+' icon for adding new profiles. A checkmark icon is visible at the bottom right of the 'Edit Equipment Profiles' window.

Depuis [Global Settings](#), cliquez sur le bouton Modifier (1), à côté de la zone de liste déroulante d'équipement

par défaut. Une liste des profils disponibles s'affiche dans une nouvelle fenêtre.

Pour ajouter un nouveau profil, cliquez sur le bouton Ajouter (+) (2), ou, pour sélectionner un profil existant pour l'édition, cliquez sur le bouton Modifier (3) dans le profil ligne existante. Pour supprimer un profil d'équipement existant, cliquez sur le bouton Supprimer (3) dans le profil de l'équipement ligne sélectionnée.

La fenêtre Modifier le profil Équipement s'ouvre, montrant soit le profil existant qui a été sélectionné pour l'édition, ou un nouveau profil rempli avec les valeurs par défaut.

Notez que la liste de profil d'équipement peut également être consultée à partir de la fenêtre Importer des données GPS

Fenêtre d'édition de profile d'équipement

The screenshot shows the 'Edit equipment profile' window with the following fields and sections:

- 1** Profile name: My GPS-Sounder
- Cone angle: 20 degrees
- Keel offset (transducer depth): 0 feet
- Manufacturer: Humminbird
- ☐ Unicode Humminbird waypoint and track names
- 2** GPX and Humminbird HT file import options
 - ☐ Regular Trackpoint Interval: 5 seconds
- 3** Sonar log file import options
 - ☐ Use slg2txt.exe
 - ☐ Using Lowrance Elite 7
 - Water: Salt (selected), Fresh
 - Temperature: 15 °C
 - Transducer location relative to GPS antenna
 - Aft: 0 feet
 - Port: 0 feet
- 4** Bottom composition import options
 - Scale: 3.0
 - Offset: -100

At the bottom right, there are blue 'X' and '✓' icons.

La fenêtre Modifier le profil matériel est divisé en trois zones, les options générales d'importation, GPX et les options d'importation de fichiers Humminbird HT et les options d'importation de fichiers d'enregistrements.

1. Options générales d'importation

Options d'importation appliquées à la source.

1	Profile name	My GPS-Sounder	?
2	Cone angle	20	degrees
3	Keel offset (transducer depth)	0	meters
4	Manufacturer	Undefined	▼
5	☐ Unicode Humminbird waypoint and track names		

(1) Nom du matériel

Le nom est utilisé pour sélectionner le profil au cours du processus d'importation, il est donc utile de rendre parlant.

(2) Angle du cône de la sonde

L'angle du faisceau sondeur à partir de laquelle est déterminée la profondeur. Cette valeur s'applique aux enregistrements, et peut également être changé après l'importation dans le volet d'édition de trace. Utilisez l'angle de cône de la sonde spécifié par le dispositif source comme un point de départ pour cette valeur, bien que le sondeur puisse utiliser efficacement un angle plus étroit pour déterminer la profondeur, en expérimentant avec des valeurs plus petites, peut donner de meilleurs résultats. Si le sondeur utilise plusieurs fréquences, utilisez la plus étroite des deux angles de cône.

(3) Décalage de quille

Ce paramètre s'applique aux enregistrements.

Un décalage de profondeur fixe qui est appliqué à tous les points de la trace. Cette profondeur représente la profondeur sous la surface de l'eau de la position de montage de transducteur.

(4) Marque

Lors de l'importation de fichiers GPX, les symboles de waypoints sont décrits comme des chaînes de texte. ReefMaster ne peut pas deviner toujours la source correcte du fichier GPX, qui pourrait provenir d'un certain nombre de fabricants différents de périphériques. Le réglage du fabricant aide ReefMaster traduire des chaînes de symboles de waypoint pour le symbole ReefMaster de waypoint approprié.

Ce paramètre est utilisé uniquement lors de l'importation des waypoints de fichiers GPX et peut être ignoré en toute sécurité si les waypoints ne proviennent pas de fichiers GPX, ou si le symbole de waypoint dans ReefMaster n'est pas préoccupant.

(5) Unicode Humminbird des waypoints et des traces

Cochez cette option si vous utilisez un GPS/sondeur Humminbird japonais ou coréen, qui stockent les données différemment que les systèmes occidentaux. **Ne cochez pas cette option si vous n'utilisez pas un sondeur/GPS Humminbird asiatique.**

2. Option d'importation de fichiers GPS Humminbird HT

GPX and Humminbird HT file import options		
☐ Regular Trackpoint Interval	5	seconds

Point de trace réguliers

Ce paramètre ne s'applique que pour les enregistrements qui sont importés à partir de fichiers GPX ou Humminbird™ (.HT).

Certains appareils n'enregistrent pas le décalage de temps de chaque point individuellement dans la trace, mais à intervalle de temps régulier spécifiques. Humminbird est un exemple d'un fabricant qui enregistre les traces de cette façon.

Lors de l'importation des données de la trace d'une source qui utilise des espacements de point de suivi

régulier, cochez l'option fonction Intervalle régulier et entrez l'espacement de point de trace connue, qui est configurable sur le GPS / Sondeur. Il est important que la valeur soit correcte lors de l'importation afin d'attribuer les temps relatifs corrects pour les points de trace dans l'enregistrement. Voir [Importing GPS Data](#) pour poursuivre la discussion sur l'importance du temps des traces et certaines des difficultés potentielles dans l'obtention de bons temps de point de trace.

3. Options d'importation de fichier sondeur

Options d'importation de fichiers de sondeur ne sont appliquées que lors de l'importation de fichiers Lowrance ou Humminbird

1 ☒ Use slg2txt.exe ☐ Using Lowrance Elite 7 **2**

3 Water Salt Fresh Temperature 15 °C

4 Transducer location relative to GPS antenna

Aft 0 meters Port 0 meters

(1) Utilisation de slg2txt.exe pour les fichiers SL2 et SLG files (spécifique à Lowrance)

Par défaut, ReefMaster importe les fichiers Lowrance™ SLG et SL2 directement. Si ReefMaster échoue à l'importation, cocher cette option utilisant slg2txt.exe et aussi utilisée pour l'importation de fichiers SL2. Notez que slg2txt.exe peut échouer à l'importation de certains fichiers SL2 générés avec d'anciennes unités Lowrance™.

(2) Utilisation de l'Elite 7 Lowrance™ 7 (spécifique à Lowrance)

Les fichiers SL2 générés par le Lowrance Elite™ 7 exécutant certaines versions de firmware ont une erreur de sorte que les valeurs de latitude et de longitude sont inversées. Cochez cette option si les pistes de SL2 importés sont manifestement inexacts (ou manquant) latitude et valeurs de longitude. Cette option permute simplement la latitude et la longitude de chaque point de trace.

(3) Eau douce/salée et température (spécifique Humminbird)

ReefMaster doit être en mesure de déterminer avec précision la vitesse du son dans l'eau afin de localiser des points correctement avec la vue de sondeur Humminbird. Il est important de choisir correctement entre l'eau salée et l'eau douce, et que la température soit assez précise. Dans une plage de température de fonctionnement normale, la salinité de l'eau joue plus sur la vitesse du son que la température. Les résultats sont acceptables, tant que la température est réglée à quelques degrés près.

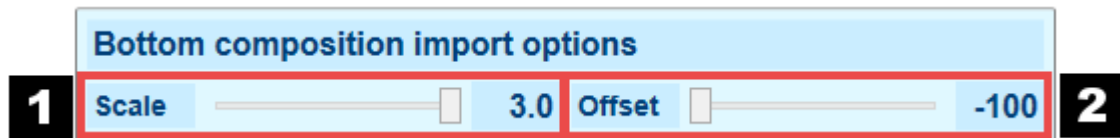
Il est important de définir ces options correctement lors de l'importation des données à utiliser dans le module [bottom composition](#)

(4) position de la sonde par rapport à l'antenne du GPS

Réglage de la position de la sonde par rapport à l'antenne de GPS. ReefMaster utilise la position relative de la sonde en collaboration avec la direction actuelle dans les enregistrements du sondeur pour ajuster la position de la trace des points lors de l'importation. L'emplacement peut être en avant ou en arrière et à bâbord ou à tribord de l'antenne GPS. La distance est indiquée en mètres ou en pieds, en fonction de la configuration actuelle des unités. La direction et la distance spécifiée est de la sonde par rapport à l'antenne de GPS. Par exemple si le capteur est derrière, et à bâbord de l'antenne du GPS (ou du GPS, si l'antenne est interne), le spécifier à l'arrière et bâbord, et entrez les distances appropriées dans les champs de distance.

4. option à l'importation des données de composition du fond

Les options d'importation de la composition du fond s'appliquent aux traces importées à partir de fichiers sondeur, lorsque le module de la composition du fond est installé. Voir [bottom composition](#)



(1) Echelle

Multiplicateur appliqué aux valeurs calculées de la composition du fond.

(2) Décalage

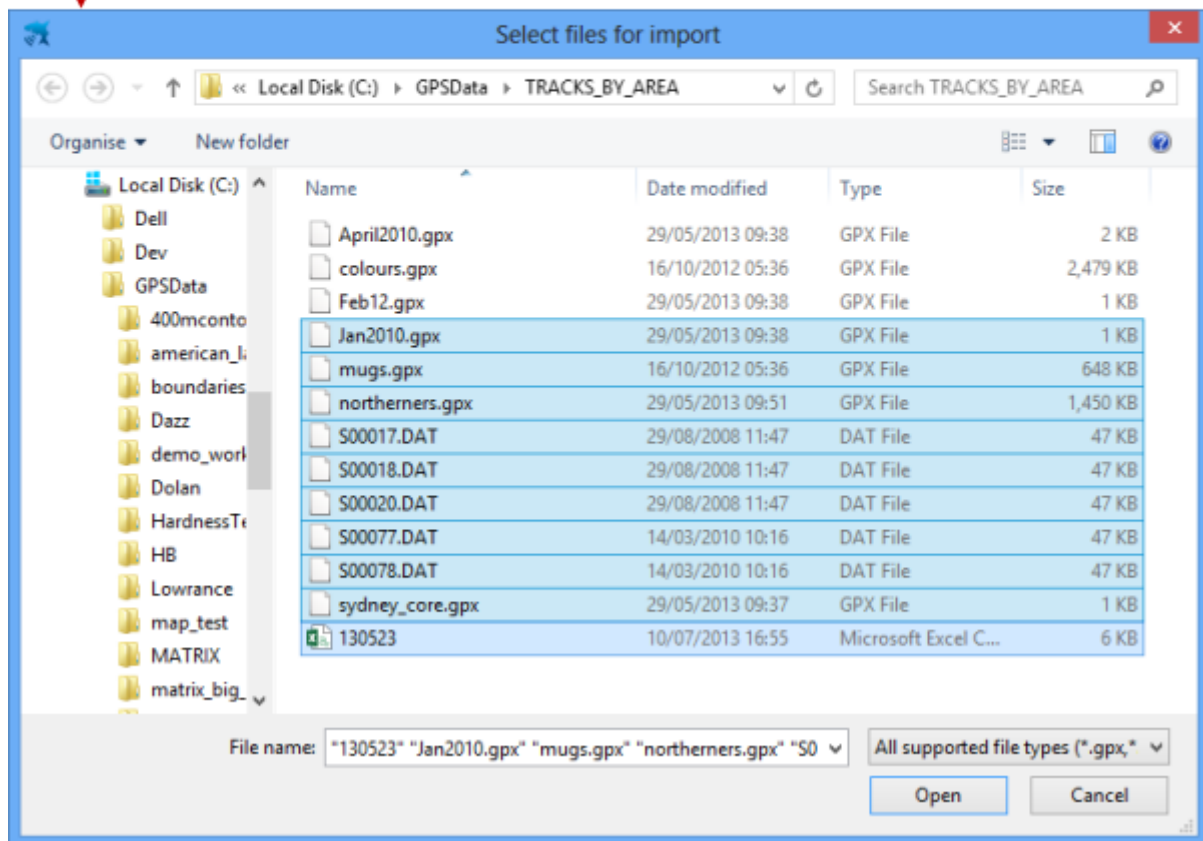
Décalage appliqué aux valeurs calculées sur la composition de fond.

Paramètres d'échelle et de décalage peuvent être utiles pour l'étalonnage des traces enregistrées en utilisant différents sondeurs ou sondes. Si toutes les données sont importées à partir d'une source unique, ces valeurs ne devraient pas être modifiées à partir de leurs valeurs par défaut de 1,0 et 0.

Importer des données GPS

Comment importer des waypoints et des traces dans ReefMaster.

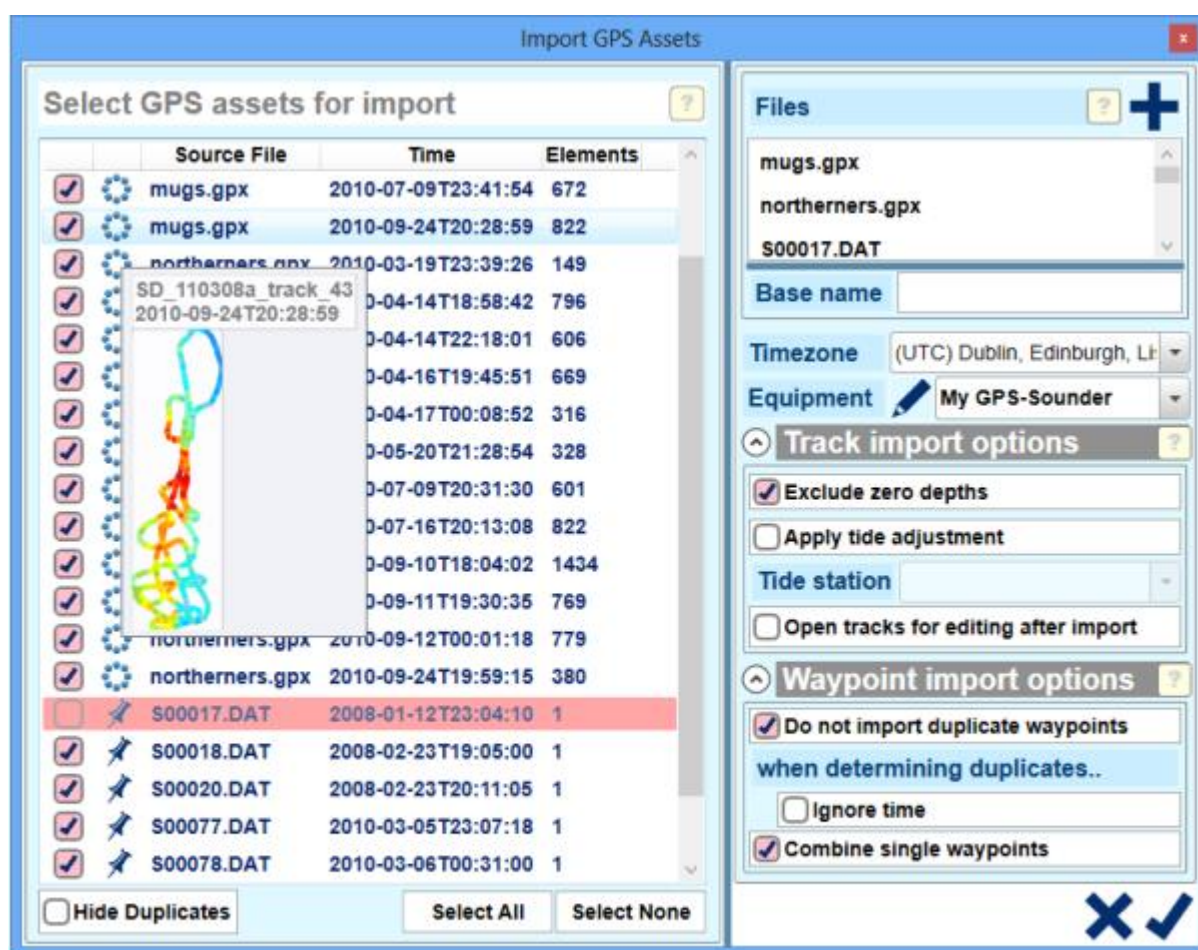
Sélectionner les fichiers à importer



Pour importer des fichiers dans ReefMaster, cliquez sur le bouton Importer des données GPS dans [Main Toolbar](#). Une fenêtre de sélection de fichier standard apparaît, qui montre une liste de [supported file types](#). Pour restreindre les types de fichiers sont affichés, sélectionnez le type de fichier souhaité dans la zone de liste déroulante des types de fichiers.

N'importe quel nombre de fichiers peut être sélectionné pour l'importation, et les fichiers peuvent être constitués de n'importe quelle combinaison de types de fichiers pris en charge. Une fois les fichiers nécessaires ont été sélectionnés, cliquez sur le bouton Ouvrir (ou appuyez sur Entrée). Une fenêtre de progression s'affiche pendant que les fichiers sont traités, après quoi l'importation de données GPS fenêtre s'ouvrira.

Fenêtre d'importation de données GPS



1

2

La fenêtre de données d'importation GPS est divisé en deux panneaux; la liste des traces (1) et le panneau Options (2).

1. Liste des traces

La liste des traces montre toutes les traces qui ont été lues à partir des fichiers sélectionnés. Notez qu'il peut avoir plus de données dans la liste que le nombre de fichiers sélectionnés, sous forme de fichiers individuels contenant un certain nombre de différentes traces.

Chaque traces est représentée comme sur une ligne distincte dans la liste des traces, des informations telles que le nom et l'heure, quand disponible. Le type de données est indiqué par l'icône dans la seconde colonne. Maintenant le pointeur de la souris sur cette icône affiche une image d'aperçu des données de la trace. Le champ *Elements* se réfère au nombre de voies points dans une piste, ou le nombre de points de passage dans une collection de waypoint.

Utilisez la case à cocher dans la première colonne pour sélectionner ou désélectionner un élément pour l'importation, ou utiliser les boutons *Select All* et *Select None* boutons sous la liste des données pour sélectionner ou désélectionner tous les données dans la liste.

Duplication de données

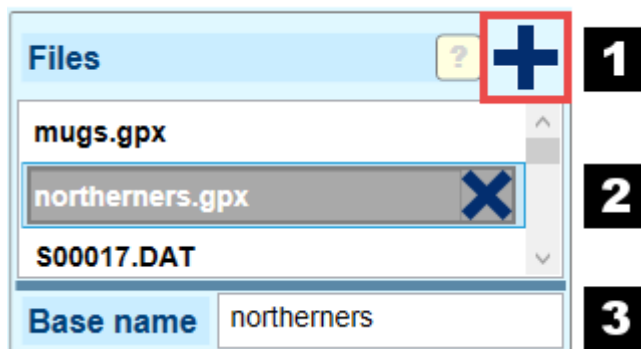
Les données peuvent être des copies exactes ou partielles, soit des autres données dans le lot actuel d'importation, ou de données qui ont déjà été importées dans l'espace de travail de ReefMaster actuelle. Les doublons partiels sont mis en évidence en orange et exactes en rouge. Un double partiel indique que

certaines données sont partagées entre les données, par exemple, certains points de trace, ou certains points de passage dans un ensemble de points de route. Par défaut, seuls les éléments uniques sont sélectionnés pour l'importation. Les waypoints qui sont marqués comme des doublons partiels sont sélectionnés pour l'importation par défaut, mais les waypoints en double ne seront pas importé à moins que l'option *Do not import duplicate waypoints* a été décoché (voir ci-dessous). Utilisez le bouton Masquer les doublons pour cacher tous les doublons partielles ou exactes.

2. Options d'importation

Fichiers

Une liste des fichiers sélectionnés pour l'importation.



- (1) ajouter d'autres fichiers en utilisant le bouton Ajouter (+). Cela peut être utile lors de l'importation des fichiers de plusieurs répertoires de fichiers.
- (2) Pour supprimer un fichier du lot d'importation, utilisez le bouton Supprimer (x) à la droite de la ligne du fichier sélectionné.
- (3) Nom de base
Données dans un fichier qui n'ont pas un nom déjà associé avec eux reçoivent un nom en fonction de leur fichier source et le nombre de données dans le fichier source. Pour modifier ce nom de base pour les données dans un fichier, modifier le champ *Base Name*. Le champ nom de base peut être modifié indépendamment pour chaque fichier sélectionné.

Fuseau Horaire

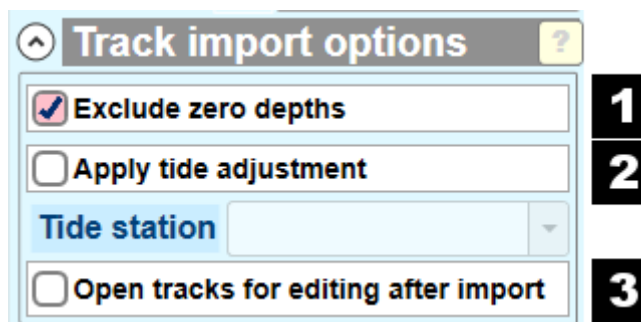
Le fuseau horaire qui sera appliqué à tous les éléments importés dans le cadre de ce lot d'importation. Par défaut, c'est le fuseau horaire spécifié dans les paramètres globaux. Le fuseau horaire de différentes données peut être modifié dans la fenêtre d'édition appropriée après l'importation.

Equipment

[Equipment profiles](#) est un moyen de regrouper les propriétés d'un périphérique GPS utilisé au cours du processus d'importation.

Sélectionnez le profil à utiliser lors de l'importation en utilisant la liste déroulante. Pour modifier un profil existant, ou d'ajouter un nouveau profil matériel, cliquez sur le bouton *Edit*

Options d'importation de traces



- (1) Exclure les profondeurs égale à zéro
Cochez cette option pour exclure tous les points de suivi avec zéro profondeurs de l'importation. Cette option

est utile lorsque les traces à importer contiennent une profondeur à zéro et peut être considéré comme une erreur.

Notez que la vérification de cette option lorsque la piste à importer ne contient pas de données de profondeur (c'est à dire toutes les profondeurs sont n'entraînera pas l'importation de points pour cette trace, et une fenêtre d'avertissement sera affichée.

Les points de trace avec zéro de profondeurs peuvent aussi être facilement enlevés après l'importation, en filtrant par la profondeur dans la fenêtre d'édition des traces.

(2) Appliquer le réglage de marée

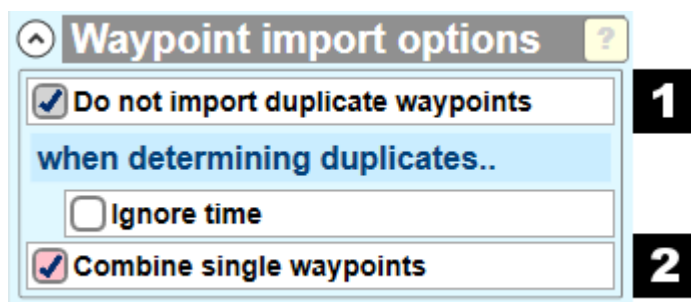
Cochez cette option pour affecter une [Tide Station](#) à toutes les traces importées dans ce lot d'importation. La station de marée peut être sélectionnée dans la liste déroulante.

Les stations de marées peuvent également être affectées dans les différentes fenêtres Track Edit ; cocher cette option lors de l'importation fait gagner du temps lorsque plusieurs pistes sont importées qui partagent les mêmes informations de marée. Notez que toutes les traces de l'importation seront affectés de la même station de marée si sélectionné. Les traces de différentes zones doivent donc être importées en lots séparés.

(4) Traces ouvertes pour l'édition après l'importation

Cochez cette option pour ouvrir toutes les traces pour l'édition immédiatement après l'importation. Cette option n'est pas recommandée lors de l'importation d'un grand nombre de traces.

Options d'importation de waypoint



1) Ne pas importer des waypoints en double

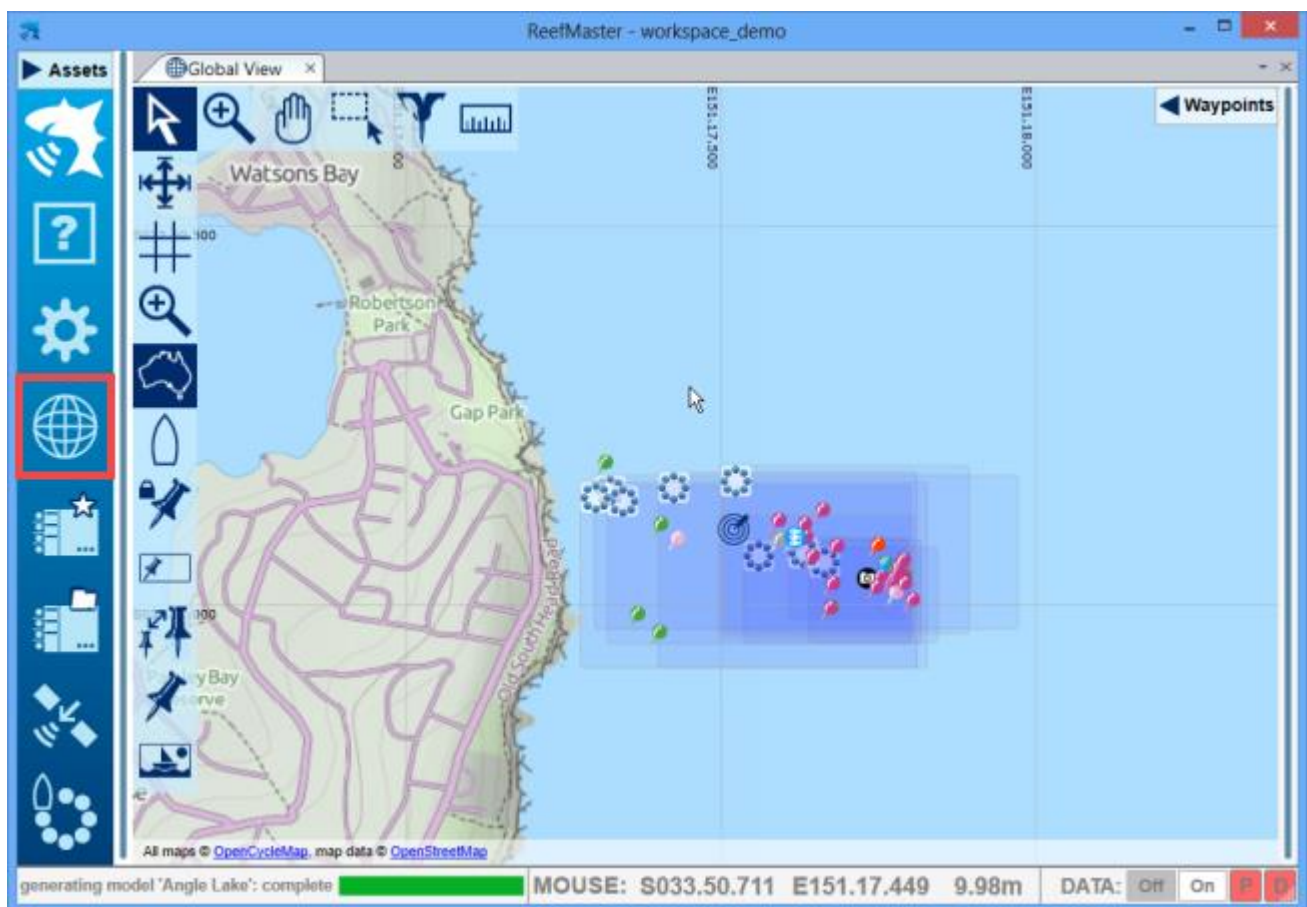
ReefMaster par défaut n'importe pas des waypoints en double. Les doublons sont déterminés sur la position et l'heure, le nom et le symbole ne sont pas considérés. Pour ignorer temps pour déterminer si un point de passage est un doublon, cochez cette option Lors de la détermination des doublons pour ignorer le temps.

(2) Combiner waypoints simples

Lors de l'importation de waypoints instantanés d'image à partir d'appareils de Humminbird™, chaque point est stockée dans un fichier DAT séparé. Cocher cette option combine tous ces points de passage en un seul ensemble après l'importation. L'alternative est qu'une nouvelle série de waypoint est créé pour chaque waypoint.

Vue globale

La vue globale montre tous les données de l'espace de travail dans une fenêtre d'édition unique, donnant un aperçu de la façon dont les données sont situées l'une par rapport à l'autre, ainsi que possibilité de sélectionner d'une manière graphique les données pour l'édition, affiche également le panneau de modification des waypoints.

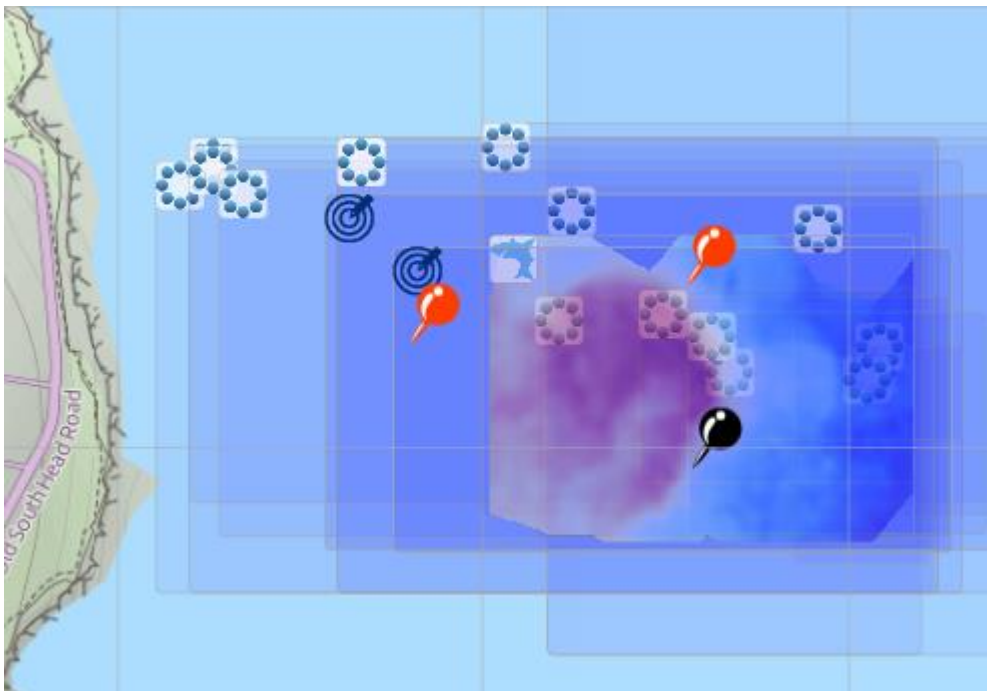


La vision globale est affichée par défaut, indiqué après la création d'un nouvel espace de travail, ou le chargement d'un espace de travail existant. Si la vue globale est fermée pour une raison quelconque, elle peut être affichée à l'aide du bouton « afficher Global View » (cercle) dans [Main Toolbar](#)

Panneau de modification des waypoints

La vue globale donne accès au panneau d'édition des waypoints. Permet de modifier les propriétés et le contrôles d'édition pour les waypoints. Le panneau d'édition des waypoints est commandé par le bouton bascule. Voir [Waypoints and Waypoint Sets](#).

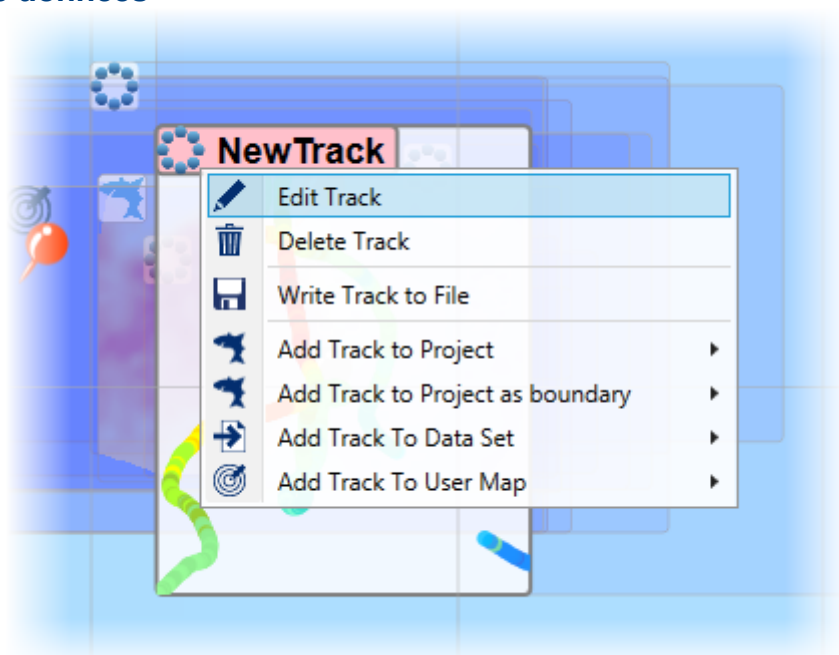
Zone d'Édition Graphique



La vue globale montre tous les actifs qui sont présents dans l'espace de travail ReefMaster courant dans une vue. Cela comprend [Waypoints](#), [Tracks](#), [Projects](#), [User Maps](#) et [Background Images](#). Les données sont représentées par des rectangles définissant leur étendue géographique, avec une icône indiquant le type de données en haut à gauche.

- Le maintien du curseur de la souris sur l'icône d'une donnée affiche le nom de l'actif, et dans certains cas, de plus amples informations.
- Les données peuvent être sélectionnées en cliquant sur l'icône de la données, avec la souris en mode sélection.
- Les données peuvent être modifiées en double-cliquant sur l'icône avec la souris en mode Sélection. L'écran d'édition de donnée est ouvert.

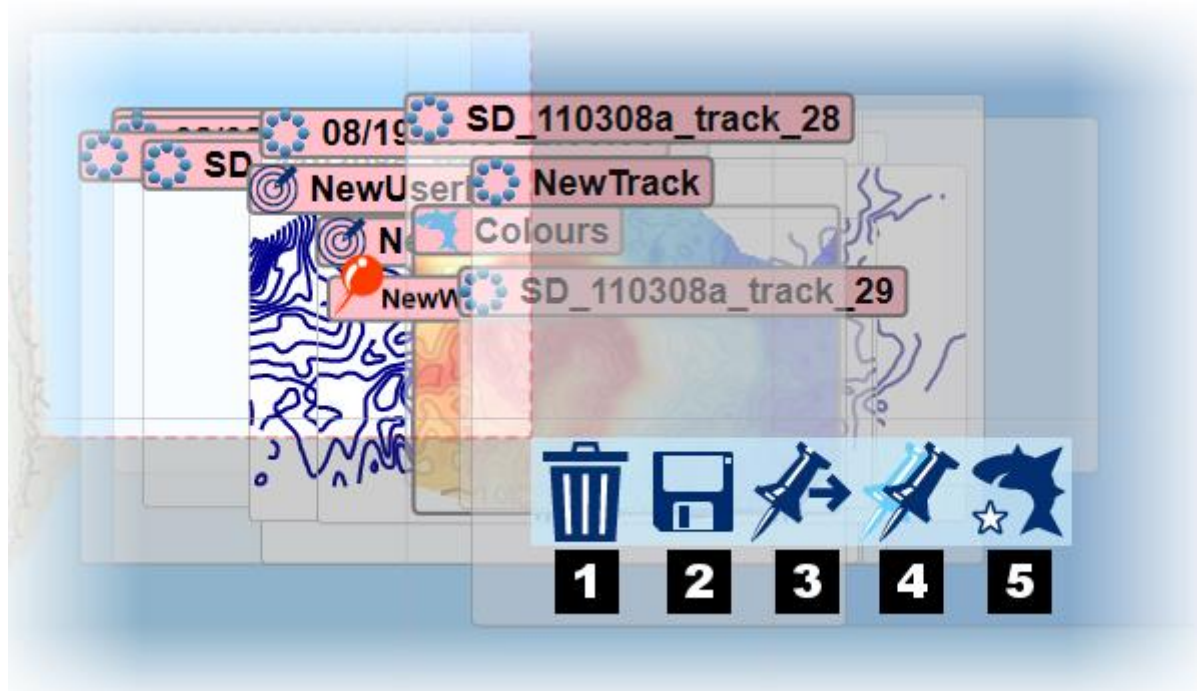
Menu contextuel de données



Un clic droit sur une icône de donnée présente une gamme d'options, y compris modifier, supprimer et options d'exportation, ainsi que d'autres options spécifiques au type d'actif sélectionné. Dans l'exemple ci-dessus, les options standard de modifier, supprimer et écrire dans le fichier sont

disponibles, ainsi que toute une gamme d'options spécifiques de la trace. Les options spécifiques de données disponibles dans les menus contextuels de données sont les mêmes que ceux de [Asset Library](#) et sont décrits en détail dans la référence de la donnée concernée.

Selection de plusieurs données



- plusieurs données peuvent être sélectionnées à la fois dans la vue globale, soit en utilisant la souris, sélectionnez plusieurs et renfermant les données nécessaires dans un rectangle, ou en maintenant la touche Ctrl enfoncée et sélectionner les actifs individuellement, avec la souris en mode sélection.
- Lors de la sélection des données graphiquement en utilisant l'outil de sélection, la zone d'icône en haut à gauche de l'actif doit être dans le rectangle dessiné pour que la donnée soit sélectionnée.
- Lorsque la sélection graphique des données à l'aide de l'outil est terminée, une barre d'outils s'affiche comme le montre l'image ci-dessus. La gamme des opérations disponibles dans la barre d'outils dépend de la nature des données qui ont été sélectionnées.

Notez que toutes les options disponibles dans la barre d'outils de sélection multiple sont également disponibles dans le menu contextuel; appuyez sur le bouton droit de la souris tout en maintenant le pointeur de la souris sur l'icône de l'un des actifs multi-sélectionnés.

(1) Effacement de données



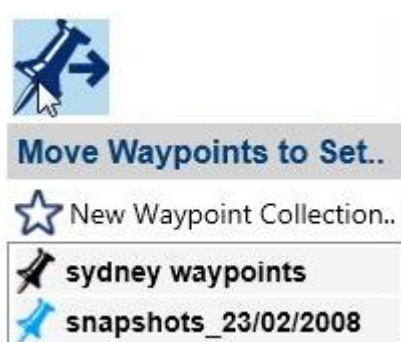
Supprimer tous les données sélectionnées. Cette opération ne peut être annulée.

Une fenêtre de confirmation est affichée, la liste de tous les données sélectionnées pour la suppression, avec une case à cocher pour chaque type de donnée. Désélectionner des types de données qui ne doivent pas être supprimés, avant de confirmer la suppression en utilisant l'icône de la corbeille. Appuyez sur Annuler pour annuler la suppression

(2) Exporter vers le GPS

Exporter les éléments sélectionnés dans un fichier, pour importation vers GPS. Seules les données qui ont été sélectionnés sont exportées; waypoints sélectionnés sont exportés individuellement sans égard à l'ensemble des points de cheminement à laquelle ils appartiennent. L'utilisation de l'outil de sélection multi-sélection est le moyen le plus simple d'exporter un ensemble de données d'une zone géographique spécifique. Une fenêtre exporter vers GPS est ouverte avec les données sélectionnées, d'où les données spécifiques peuvent être retirées du processus d'exportation si nécessaire.

(3) Déplacer les waypoints vers un fichier



Déplacez tous les waypoints sélectionnés à un autre ensemble de waypoint. Les waypoints sélectionnés seront retirés de leur premier ensemble (s)

Notez que les waypoints sélectionnés peuvent actuellement appartenir à un certain nombre de différents fichiers.

Nouveau fichier de waypoint

Créer un nouveau fichier de waypoint et transfert tous les waypoints sélectionnés vers lui. La fenêtre « Nouveau Waypoint Set » est affichée, où un nom et une couleur pour la nouvelle série peuvent être sélectionnés

Fichier de waypoints existants

Choisissez un ensemble de waypoint ou déplacer les points sélectionnés.

(4) Copie d'un fichier de waypoints



Copiez tous les waypoints sélectionnés à un autre ensemble de waypoint. Les waypoints sélectionnés ne seront pas retirés de leur ensemble.

A noter que les points de route actuellement sélectionnés peuvent appartenir à n'importe quel ensemble.

(5) Ajout de traces au projet



Ajout d'une trace au projet.

Nouveau Projet

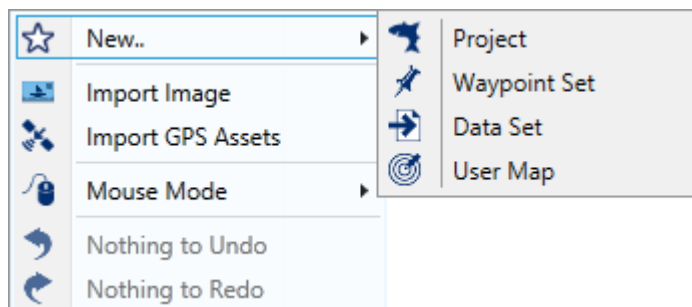
Créez un nouveau projet et ajouter les traces sélectionnées. La fenêtre Nouveau projet s'affiche, dans laquelle un nom pour le nouveau projet peut être saisi.

C'est un moyen facile et rapide pour créer un nouveau projet de carte à l'aide de toutes les traces dans un domaine.

Projet existant

Choisissez un projet existant à laquelle les traces choisies doivent être ajoutés. Seuls les projets qui sont à portée - plus proches des traces sélectionnées à la taille maximale de la carte - sont affichés.

Menu contextuel

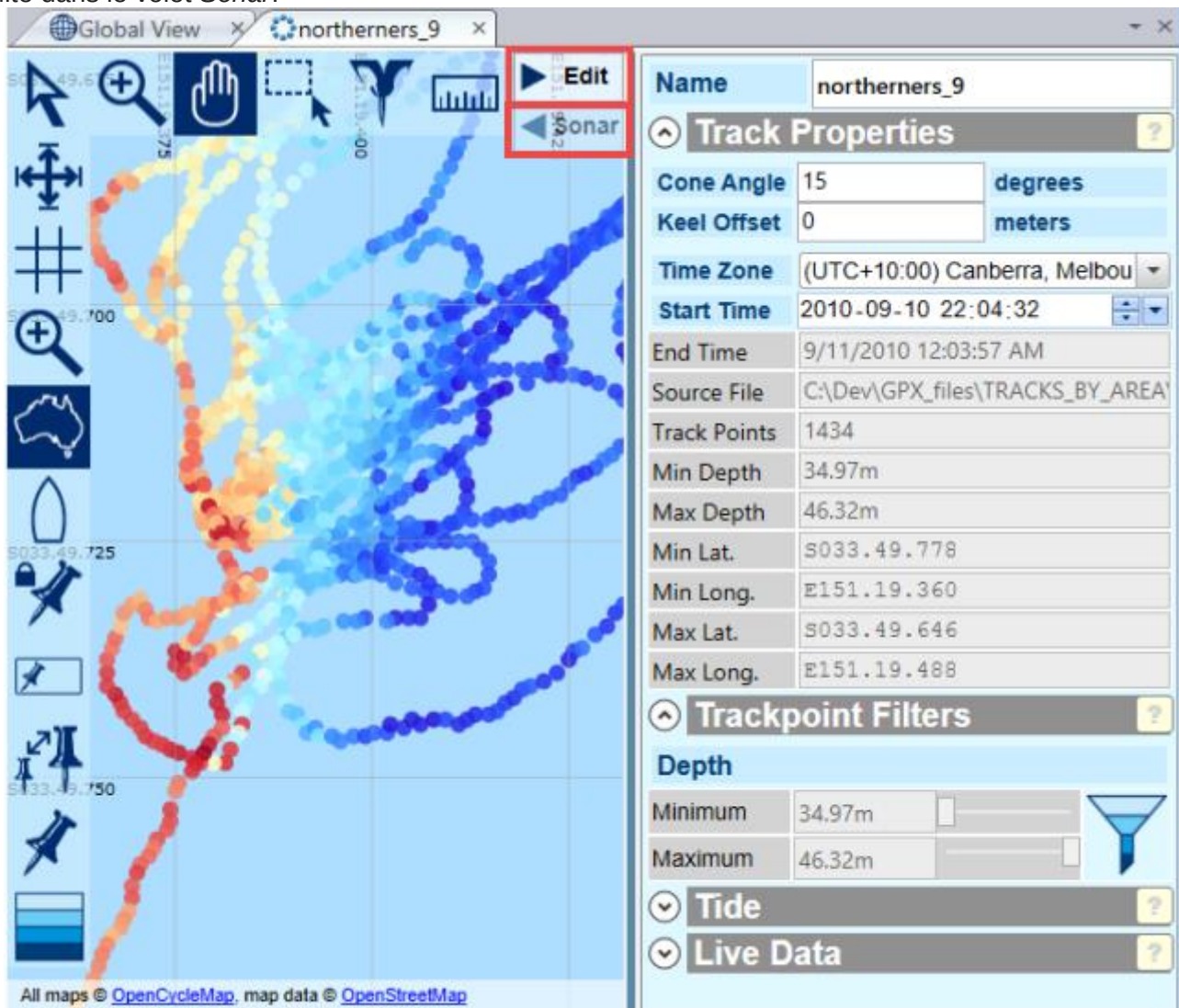


Le menu contextuel peut être accessible en appuyant sur le bouton droit de la souris alors que le pointeur de la souris est un espace ouvert - c'est à dire, le pointeur de la souris n'est pas sur un bien affiché dans la vue globale.

En plus des fonctions standard de la fenêtre Modifier, l'affichage du menu de contextuel global a des options pour créer ou importer de nouvelles données et des images.

Fenêtre d'édition des traces

Les traces GPS et les enregistrements sondeur sont appelées « track » après avoir été importé en ReefMaster. Les *tracks* peuvent être visualisés et édités dans la fenêtre d'édition des *tracks*. Si la *track* a été importé à partir d'un fichier compatible sonar, l'enregistrement de sonar de la *track* peut également être consulté dans le volet *Sonar*.



1

2

Les *tracks* sont constituées d'un certain nombre de points de trace individuels, qui contiennent la position, la profondeur et des informations de temps. La profondeur et les données de localisation de points de trace sont utilisées pour générer des cartes sous-marines.

Pour ouvrir une *track* pour l'édition:

- Double-cliquez sur une *track* ou sélectionnez Modifier dans le menu contextuel d'une ou de plusieurs *tracks*

sélectionnées dans la dans la Bibliothèque de composants ou

- Double-cliquez sur une *track* ou sélectionnez Modifier dans le menu contextuel de la *track* sélectionnée dans la vue globale ou
- Vérifiez les *tracks* ouvertes pour le montage Après option Importer dans [Import GPS Assets](#) dans ReefMaster.

La fenêtre d'édition des *tracks* se compose de la zone d'édition (1), carte, waypoints et la barre d'outils de la fenêtre Éditer, avec des propriétés cartographiques détaillées et les opérations d'édition. Le volet d'édition peut être affichée ou masquée avec le bouton (encerclé).

Si la piste a été importée à partir d'un fichier compatible, l'enregistrement de sondeur peut être affiché en cliquant sur le bouton *Sonar* (encerclée). Voir [Sonar Viewer](#).

Voir [Edit Windows](#) pour un aperçu de la disposition de la fenêtre d'édition et les barres d'outils standard.

Zone d'édition des tracks

La zone d'édition de track montre la trace comme une collection de points individuels.

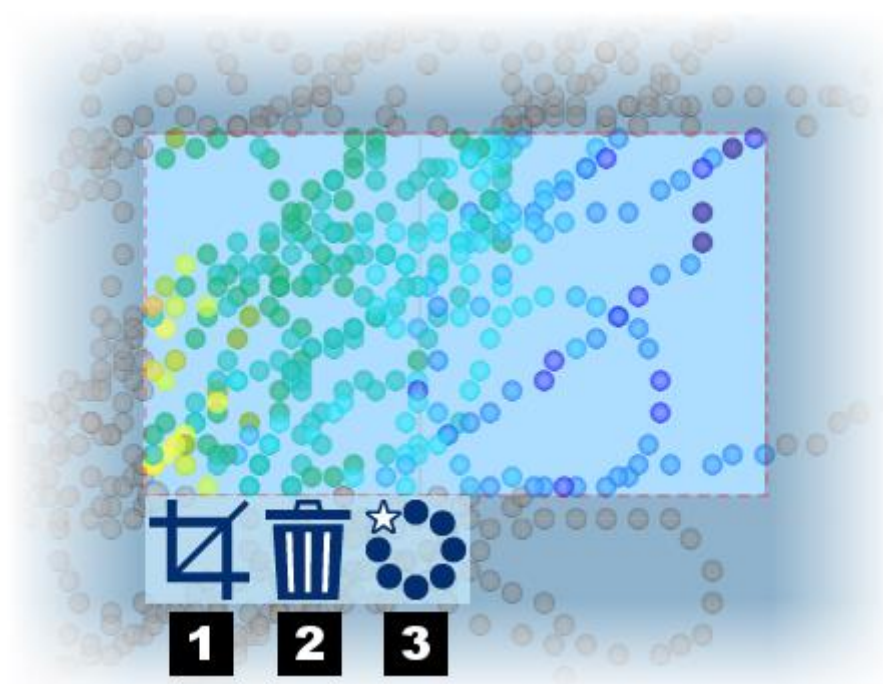
Couleur des track points

Points de *track* sont codées en couleur pour selon la profondeur relative du point. Le bleu foncé représente le point le plus profond, avec le rouge, le plus faible. Comme le codage couleur est relatif, et non absolue, les couleurs des points de suivi individuel peuvent changer selon les changements de profondeur maxi et mini. Avec le codage couleur relatif des points de suivi, il est facile de voir quand les points individuels de *track* sont très différents de leurs voisins, ce qui pourrait indiquer un point de données faux qui doit être retiré. La palette utilisée pour afficher les couleurs des points peut être sélectionné à l'aide du bouton de sélection Palette dans la barre d'outils édition de piste de la zone.

Sélection Individuel des Track Points

Les *tracks* points individuels peuvent être sélectionnées à l'aide du bouton gauche de la souris, avec la souris en mode Sélection. Les points sélectionnés dans la zone d'affichage graphique deviennent également sélectionnés dans la liste des points présents dans le volet d'édition de track (voir ci-dessous).

Suppression de Track Points



Groupes de points peuvent être sélectionnés à l'aide de l'outil de la souris, sélectionnez-région pour dessiner un rectangle autour des points de nécessaires. Les points sélectionnés conservent leurs couleurs, tandis que *tracks* points qui ne sont pas dans la zone de sélection sont de couleur grise.

Une fois la sélection terminée, une barre d'outils est affichée avec des boutons pour les opérations qui peuvent être effectuées sur les points sélectionnés. Ces options sont également accessibles via un menu contextuel, activé par un clic droit sur l'une des tracks.

(1) Effacer hors de la sélection

Efface tous les points hors de la sélection.

(2) Effacer les points

Efface tous les points sélectionnés. Cette opération est l'inverse des la précédente.

(3) Créer une nouvelle track à partir de ces points

Créer une nouvelle *track* en utilisant les étapes sélectionnées; la *track* actuelle n'est pas modifiée dans le cadre de cette opération.

Une nouvelle fenêtre est affichée, où le nom de la nouvelle *track* peut être entré.

Cette option est utile lorsque, par exemple, une seule grande *track* couvre plusieurs domaines d'intérêt pour la cartographie. De nouvelles *tracks* pourront être créées en sélectionnant chaque zone à son tour, et chaque nouvelle *track* ajoutée à un projet de carte différent.

Le volet d'édition de traces

Le volet d'édition de *Track* fournit des informations détaillées et les opérations possibles.

The screenshot shows a software interface for editing track data. It consists of several sections:

- 1 Name:** A text field containing "northerners_9".
- 2 Track Properties:** A section with various input fields:
 - Cone Angle:** 15 degrees
 - Keel Offset:** 0 meters
 - Time Zone:** (UTC+10:00) Canberra, Melbourne, Sydney
 - Start Time:** 2010-09-10 20:03:32
 - End Time:** 9/10/2010 10:02:57 PM
 - Source File:** C:\Dev\GPX_files\TRACKS_BY_AREA\northernr
 - Track Points:** 1434
 - Min Depth:** 37.47m
 - Max Depth:** 48.82m
 - Min Lat.:** S033.49.778
 - Min Long.:** E151.19.360
 - Max Lat.:** S033.49.646
 - Max Long.:** E151.19.488
- 3 Trackpoint Filters:** A section with a **Depth** filter. It has **Minimum** and **Maximum** depth sliders, both set to 37.47m and 48.82m respectively. A funnel icon is on the right.
- 4 Tide:** A section with a dropdown arrow and a help icon.
- 5 Live Data:** A section with a **Replay as live track** header, **Play**, **Stop**, and **Reset** buttons, and a **Speed** slider.

1. Nom de la Trace

Le nom de la trace peut être réglé ici. Le nom peut être n'importe quelle chaîne de caractères.

2. Propriétés de la trace

This close-up shows the **Track Properties** section of the dialog box. It includes:

- 1 Cone Angle:** 15 degrees
- Keel Offset:** 0 meters
- 3 Time Zone:** (UTC+10:00) Canberra, Melbourne, Sydney
- 4 Start Time:** 2010-09-10 20:03:32

(1) Angle de la sonde

ReefMaster utilise l'angle du cône lors du calcul des profondeurs pour la production de cartes. L'utilisation d'un angle de cône qui est approximativement le même que l'angle de cône utilisé pour générer les profondeurs est important pour maximiser le niveau de détail qui peut être résolu. En utilisant un trop grand angle de cône dans ReefMaster va éroder la taille des fonctions convexes, en utilisant un trop petit angle de cône aura l'effet inverse.

Utiliser l'angle de cône du transducteur spécifié de la source en tant que point de départ de cette valeur. Notez, cependant, que le dispositif de GPS peut utiliser efficacement un angle qui est plus étroite que l'angle de cône déclaré lors de la détermination de profondeur, expérimenter avec des valeurs plus petites peut donner de meilleurs résultats.

Si le dispositif de source émet sur deux fréquences, utiliser la plus étroite des deux angles de cône

(2) Décalage de quille

Un décalage de profondeur fixe appliqué à tous les points. Cette profondeur représente la profondeur sous la surface de l'eau.

(3) Fuseau horaire

Le fuseau horaire de la trace peut être configuré à l'aide de la liste déroulante. Le fuseau horaire affecte uniquement la façon dont les heures sont indiquées, pas la façon dont ils sont stockés.

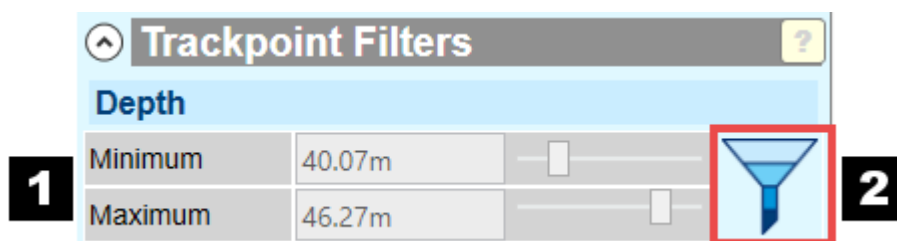
(4) Horaire de début

Le temps de début de la trace, qui est le temps du premier point de la trace. Cette valeur est définie lors de l'importation quand il est disponible. Si l'heure de début de la trace n'a pas été réglée, ou est connu pour être incorrecte, elle peut être réglée ici. Le temps de track points sont représentés comme des décalages temporels par rapport au début de la trace, et sont importants pour la compensation exacte de la marée. Modification de l'heure de début de la trace mettra à jour les horaires de tous les points de suivi au sein de la trace.

Propriétés des traces

Propriétés en lecture seulement écart de profondeur et la zone géographique, le nombre de points de trace et le fichier à partir de laquelle la trace a été importée.

3. Filtre de profondeur



Points peuvent être filtrés sur la base d'un filtre de profondeur, ce qui supprime toutes les valeurs inférieures ou supérieures aux valeurs minimales et maximales spécifiées.

Réglez les valeurs maximum et minimum et / ou nécessaire à l'aide des curseurs (1). La coloration des points de trace dans l'affichage graphique s'ajuste. Les points qui seront éliminés à la suite de l'opération de filtrage passent en gris. Cliquez sur le bouton Appliquer (2) pour confirmer l'opération de filtrage.

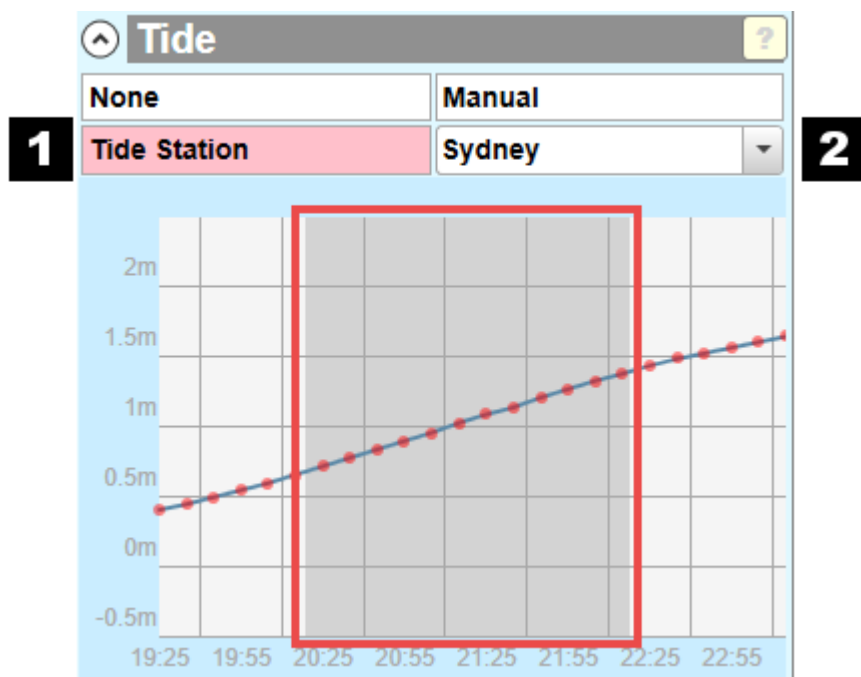
4. Marée

Ajuste les points de la *track* selon l'état de la marée ou le niveau de l'eau.

Lors de cartes à partir de données recueillies dans les eaux à marée ou sur plusieurs trajets de lacs à différents niveaux d'eau, les profondeurs doivent être ajustées pour compenser cette variation.

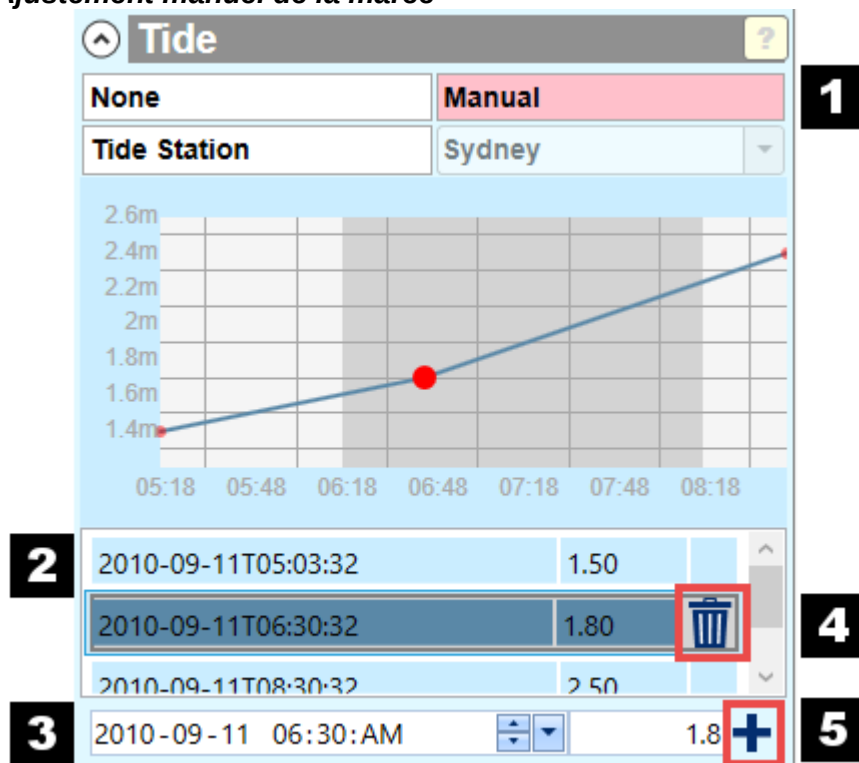
Réglage du niveau d'eau peuvent être faites soit manuellement, soit en utilisant une [Tide Station](#) existante.

Ajustement à l'aide d'une station de marée



Pour utiliser un décalage à partir d'une station de marée, sélectionnez l'option Station de la Marée (1), puis sélectionnez la station appropriée dans la liste déroulante (2). Les valeurs des marées sont affichées dans la zone de graphique, avec la période de la trace ombragée gris (entouré).

Ajustement manuel de la marée



Les valeurs de décalage de profondeur sont entrées en utilisant la zone d'édition (3) à la partie inférieure du panneau d'information de la marée. Un temps et une profondeur sont nécessaires pour chaque décalage. Les décalages sont ajoutés à l'aide du bouton Ajouter (5).

Décalages de profondeur sont calculés entre les points ajoutés par simple interpolation linéaire. Si un seul point est ajouté, alors cette valeur est utilisée comme le décalage de profondeur pour tous les points de profondeur. Cela peut être utile, par exemple, lors de l'entrée du niveau des lacs, qui peuvent varier d'une trace et rester stable, mais que pour la durée d'une trace.

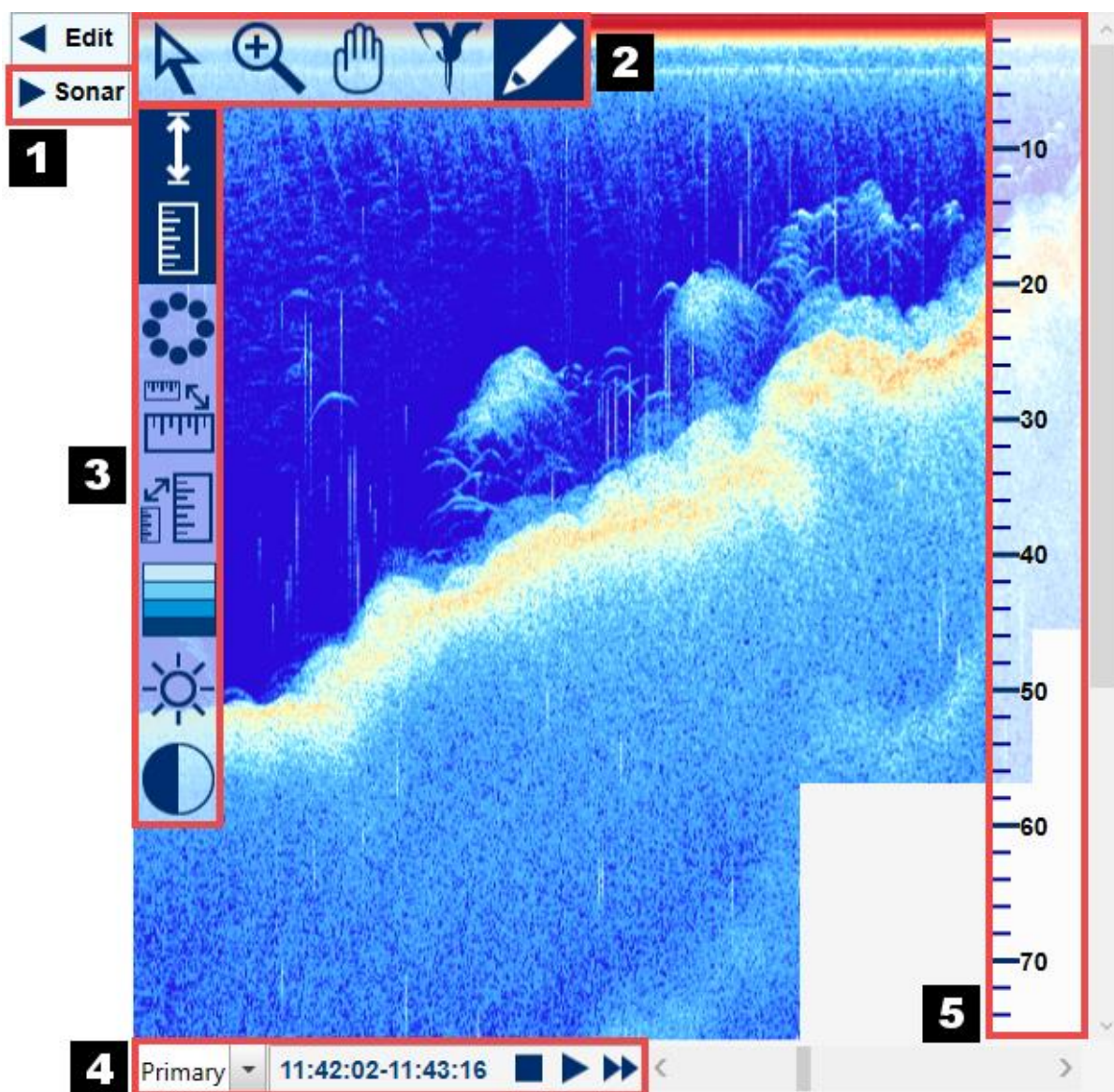
Une fois un point de profondeur saisi, il apparaît dans la liste des points de profondeur (2). Un point de

profondeur peut être supprimé à l'aide du bouton Supprimer (4). Pour mettre à jour la profondeur d'un point de profondeur existant, sélectionnez le point de profondeur et de modifier la profondeur dans la zone d'édition. Appuyez sur le bouton Ajouter pour valider la modification.

Visualiseur du sondeur

Le visualiseur du sondeur de la fenêtre d'édition [Track](#) , affiche les enregistrements sondeur importés. Il permet de lire les enregistrements de sondeur (à des vitesses jusqu'à 30 x), et les points de sonde peuvent être consultés. Les points de sonde peuvent être ajustés pour correspondre au fond si nécessaire.

ReefMaster traite les fichiers sondeur durant l'importation pour créer des index dans l'enregistrement. Les enregistrements importés avant la version 1.5 de ReefMaster devront être réimportés pour pouvoir être visualisés. ReefMaster ne supporte pas l'affichage des enregistrements de sonar Lowrance SLG faite en utilisant le réglage de «basse qualité ».



L'affichage du visualiseur de sondeur est ouvert en cliquant sur le bouton Sonar (1) au sein de la zone d'édition. Si le bouton de sonar est désactivé, alors il n'y a aucun enregistrement de sonar compatible associé à la trace.

L'affichage du visualiseur de sondeur est composé de la zone d'affichage principale, où est indiqué l'enregistrement du sondeur, un sélecteur de mode souris barre d'outils (2), la barre d'outils sondeur(3), le panneau de contrôle de lecture (4) et échelle de profondeur (5). L'écran sondeur peut faire défiler en utilisant les barres de défilement horizontales et verticales.

Sélecteur de Mode de la Sourie



(1) Sélectionner

En mode sélection, en cliquant sur dans l'écran sondeur, sélectionne le point de trace le plus proche dans la fenêtre d'édition de trace. Si les points de sonde sont affichés dans l'écran sondeur (voir ci-dessous), le mode sélection est utilisé pour sélectionner et faire glisser un point de suivi individuel. En sélectionnant un point de trace dans la fenêtre d'édition cela déplace l'écran sondeur afin que la position du point de trace soit centrée horizontalement.

(2) Zoom

L'écran sondeur peut être agrandi à l'aide de la commande de zoom standard ; Dessinez un rectangle autour d'une région pour zoomer. L'affichage peut être aussi zoomé à l'aide de la molette de la souris ou le + et – du clavier.

(3) Pan

L'enregistrement du sondeur peut être déplacé à l'aide du bouton gauche de la souris, avec la souris en mode panoramique. L'enregistrement peut également être déplacé en utilisant le bouton du milieu quand la souris se trouve dans n'importe quel mode, en utilisant les barres de défilement horizontales ou verticales, ou en utilisant les touches fléchées du clavier.

(4) Créer Waypoint

Points d'intérêts peuvent être créés en cliquant sur dans l'écran sondeur avec la souris en mode Drop Waypoint. Un nouveau waypoint est créé à l'emplacement du point de trace le plus proche. Noter que, actuellement, aucun ajustement n'est effectué en latéral; le waypoint est toujours placé sur la trace enregistrée.

(5) Outil de traçage

L'outil de traçage permet de repositionner les points de sonde avec la souris (voir ci-dessous).

Barre d'outils sondeur

La barre d'outils fournit des fonctions pour définir les limites, zoom horizontal et palette, ainsi que les contrôles de luminosité et de contraste.



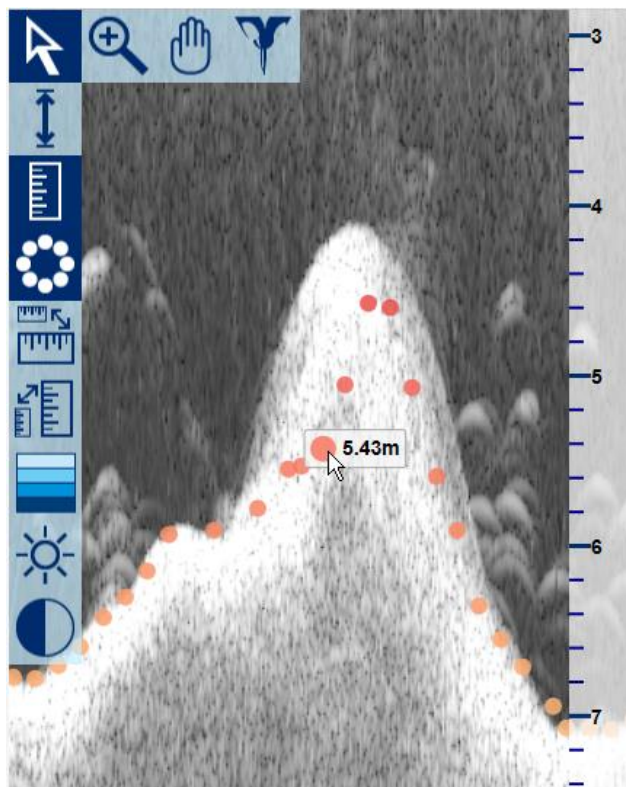
(1) Ajustement des limites verticale

Lorsque cette option est sélectionnée, les limites supérieures et inférieures sont automatiquement ajustées pour s'adapter à la taille de la fenêtre d'affichage de sonar. Notez que toute action qui zoome ou fait défiler l'écran verticalement arrêtera automatiquement cette option, si elle est activée.

(2) Affichage de l'échelle des profondeurs

Afficher ou masquer l'échelle de profondeur à la droite de l'écran. Sur l'échelle des unités de profondeur sont en mètres ou en pieds, selon les unités de profondeur définies.

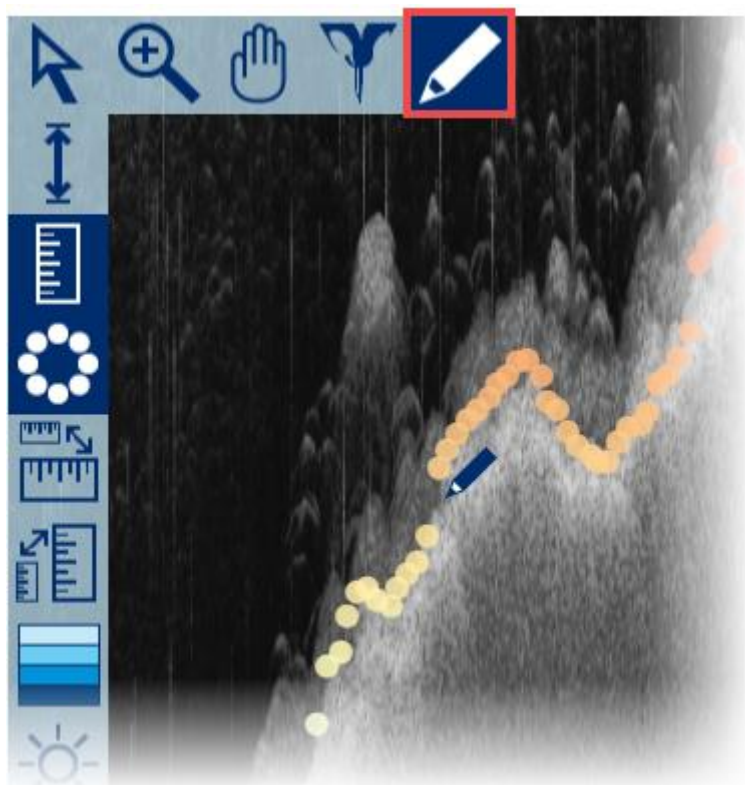
(3) Affichage des points de sondes



Lorsque sélectionnée, les points de sonde associés à la trace sont affichés dans le visualiseur de sondeur. La position du point de sonde dans l'écran sondeur reflète la profondeur telle que calculée par le GPS/sondeur source. Si la profondeur est inexacte en ce qui concerne le fond affiché, le point de sonde peut être déplacé vers le haut ou vers le bas pour la corriger. Track de sonde sont plus facilement vus si une palette noir et blanche est sélectionnée.

Note que, pour les enregistrements de sondeur Humminbird, il est important que la salinité de l'eau et la température aient été définis correctement lors du processus d'importation. Si ces paramètres n'ont pas été définis correctement, les points de sonde peuvent figurer à des profondeurs incorrectes dans l'écran du sondeur. Voir [GPS Equipment Profiles](#).

Repositionner les points de sonde



Parfois dans un enregistrement des profondeurs ne correspondent pas étroitement à la structure du fond. L'outil dessiner est un moyen rapide de correction des valeurs de profondeur dans cette situation :

- ☐ Dans le sélecteur de mode de la souris, sélectionnez l'outil dessiner.
- ☐ Si les points de sonde ne s'affichaient pas déjà à l'écran, ils seront affichés automatiquement.
- ☐ Tracer le fond lentement avec la souris, en maintenant le bouton gauche enfoncé.
- ☐ Les points de sonde vont être repositionnés pour suivre le chemin de la souris.

(4) Echelle horizontale

Ajuster l'échelle horizontale de l'écran du sonar en utilisant le curseur. Déplacer le curseur vers la droite zoome l'image horizontalement.

(5) Limites verticales



Les limites de l'écran supérieur et inférieur peuvent être définies en utilisant les deux curseurs. Le curseur supérieur règle la limite haute, et le curseur inférieur permet de régler la limite basse.

(6) Palette

La palette peut être sélectionnée à l'aide du sélecteur de palette. Seulement des palettes de RVB peuvent être utilisées dans le visualiseur de sondeur.

(7) Luminosité

La luminosité de l'image sondeur peut être ajustée en utilisant le curseur luminosité.

(8) Contraste

Le contraste de l'image du sondeur peut être ajusté en utilisant le curseur contraste.

Panneau de contrôle de lecture



(1) sélecteur de canal

Les traces importées de fichier Lowrance SL2 peuvent contenir des enregistrements sondeur pour plusieurs canaux. Le canal affiché peut être sélectionné à l'aide de la liste déroulante des canaux. Les options possibles sont : primaire, secondaire, downscan et sidescan.

(2) Affichage du temps et contrôle de lecture

L'affichage du temps montre la date de début et la fin de l'enregistrement sondeur affichée à l'écran. Pour démarrer ou arrêter la lecture de l'enregistrement, utilisez les boutons arrêter et lancer.

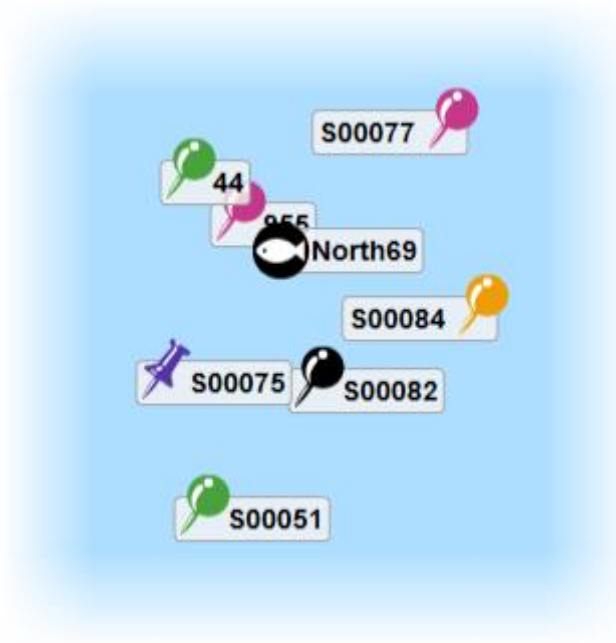
(3) Contrôle de la vitesse de lecture

Vitesse de lecture peut être ajustée entre 1 x et x 30. Utilisez le curseur pour ajuster la vitesse de lecture. La lecture va commencer lorsque la vitesse est réglée, si elle n'était pas déjà commencée.



Waypoints et fichiers de Waypoints

Comment créer et éditer des waypoints et des fichiers de waypoints.



Un waypoint est un point à un lieu géographique spécifique, stocké comme une paire de coordonnées spécifiant la longitude et la latitude. Les waypoints peuvent en outre contenir des informations telles que le nom, la profondeur à l'emplacement où il a été pris, les notes et les images jointes. En outre, tous les waypoints ont un symbole attribué.

Chaque waypoint appartient à un point de passage, qui est simplement une collection nommée d'un ou plusieurs points de passage. Ensembles de waypoints sont différenciés par la couleur; à chaque ensemble de waypoints est attribuée une couleur, et toutes les étapes au sein de cette série sont présentées dans cette couleur.

Waypoints et fichier de Waypoints

- Les waypoints peuvent être affichés et modifiés dans les fenêtres d'édition de tous les types de données.
- Les ensembles de points sont répertoriés sous l'en-tête des waypoints dans [Asset Library](#), d'où ils peuvent être ouverts pour l'édition, exportés vers un fichier ou supprimés.
- Lors de l'affichage des waypoints dans une fenêtre d'édition graphique, l'affichage est contrôlé par la barre d'outil waypoint (voir ci-dessous).

Barre d'outils waypoints

La barre d'outils waypoints fait partie de la barre d'outils d'affichage graphique et est représentée dans toutes les fenêtres d'édition qui affichent waypoints.



(1) Verrouillage et déverrouillage des Waypoints

Les waypoints sont verrouillés par défaut, ce qui évite d'être déplacés par la souris (si vous utilisez l'outil de sélection). Verrouillage waypoints est utile pour éviter les déplacements accidentels tout en effectuant d'autres opérations dans la fenêtre d'édition. Utilisez le bouton de déverrouillage de waypoints ou verrouillage pour basculer le verrouillage du point de passage, l'icône va changer à un cadenas déverrouillé lorsque waypoints sont déverrouillés.

Lorsque vous essayez de faire glisser un point de passage verrouillé, un gros cadenas est affiché dans le centre de la zone d'édition

(2) Affichage ou masquage des étiquettes

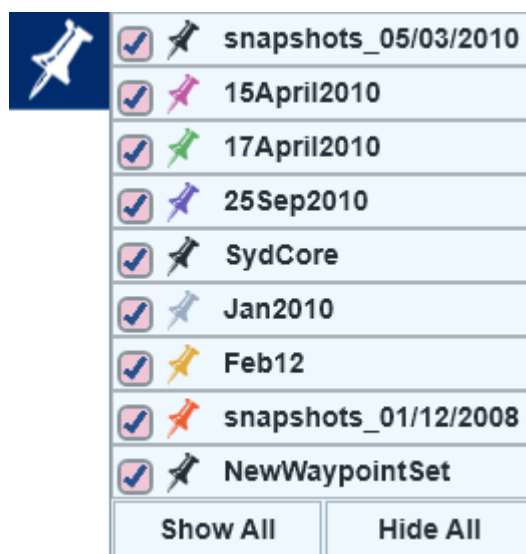
Show or hide waypoint name labels using the *Show Labels* toggle button. *Note that display performance can be reduced if a very large number of waypoint labels is shown on screen.*

(3) Taille des Waypoints



Les waypoints peuvent être représentés en deux tailles, grandes et petites. Utilisez le bouton(3) taille de waypoint pour basculer entre les deux.

(4) Affichage et masquage de fichiers de Waypoints



Basculer la visibilité des ensembles de points de cheminement individuels dans la fenêtre d'édition en cours. Une liste des ensembles de points de route apparaît lorsque le bouton est pressé. Commute l'affichage des

fichiers individuels de waypoints individuellement en utilisant les cases indiquées à côté de chaque ensemble de waypoints. Utilisez le Afficher tout ou Masquer tous les boutons pour afficher ou masquer tous les waypoints.

Création et Edition de Waypoints



Fenêtre d'édition des Waypoints

Les waypoints ReefMaster peuvent soit être importés à partir d'un appareil GPS ou créés dans ReefMaster. Les nouveaux points peuvent être créés en cliquant dans la zone d'affichage graphique avec la souris en mode drop Waypoint (entouré). Un waypoint est créé à la position du pointeur de la souris et la fenêtre d'édition Waypoint est ouverte ou plus de détails des points de cheminement, telles que le nom et les coordonnées précises, peuvent être modifiées (voir ci-dessous).

- Création d'un nouveau waypoint en cliquant dans la zone graphique, avec la souris en mode drop Waypoint.
- Double-cliquer sur un waypoint dans une vue graphique, tandis que la souris est en mode sélection.
- Double-cliquer sur un waypoint dans la liste des waypoints dans le volet d'édition de waypoint (voir ci-dessous).
- Utiliser le menu du bouton droit de la souris dans les vues graphiques ou de liste soit et en sélectionnant l'option Modifier le waypoint

(1) Symboles

Sélectionnez un symbole de waypoint dans la liste déroulante (voir ci-dessous pour plus de symboles de waypoints).

(2) Nom

Nom des waypoints

ReefMaster peut accepter n'importe quelle chaîne comme un nom de waypoint, mais de nombreux appareils GPS ne peuvent pas. Soyez conscient des limites de votre GPS lors de la saisie des noms de waypoints. Par exemple, les noms de waypoints Humminbird sont limités à 11 caractères de long et présentent certains caractères différemment, ou pas du tout (par exemple, le caractère de soulignement). Lors de l'exportation, les noms de waypoints seront tronqués en fonction du GPS.

(3) Latitude et Longitude

La latitude et la longitude peuvent être saisies à la main en utilisant la latitude et la longitude des champs. Le format est spécifié dans les paramètres globaux. Toutes les coordonnées de l'utilisation de ReefMaster sont en WGS84.

(4) Fichier de waypoints

Tous les points d'intérêts appartiennent à un ensemble de waypoint (voir ci-dessous). Le point de passage peut être déplacé à un autre mis en sélectionnant un ensemble de la zone de liste déroulante des ensembles disponibles de waypoints. Utilisez le bouton Nouveau (5) pour créer un nouvel ensemble de points de route et déplacer le waypoint en elle. Notez que vous ne pouvez pas copier un waypoint à un autre ensemble de l'intérieur de la fenêtre d'édition waypoint.

(6) Heure

L'heure de création du waypoint est affichée en heure locale ou UTC, en fonction des [Global Settings](#) paramètres globaux. Cela peut être modifié si nécessaire.

(7) Profondeur

La profondeur du waypoint, enregistrée par le dispositif d'origine. Cela ne peut pas être modifié.

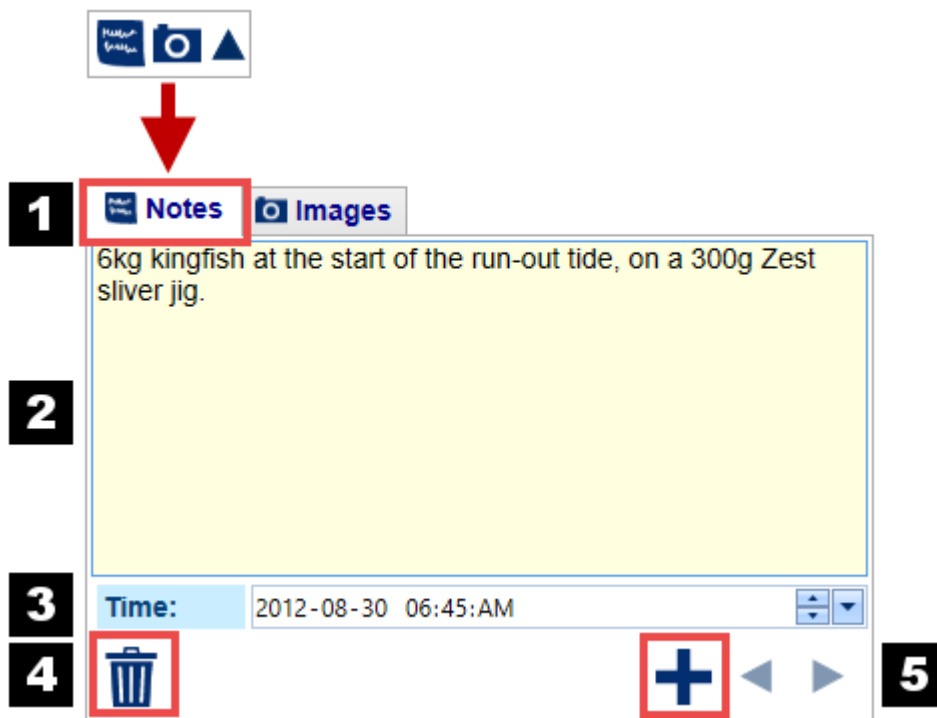
(8) Afficher/cacher les notes et images

Affiche ou masque les notes et contrôle des images.

Waypoint Notes et Images

Un certain nombre de notes et d'images peut être fixé à des waypoints le panneau des notes et images peut être agrandi en cliquant sur le bouton Afficher les images / Masquer les notes et en bas à gauche de la fenêtre d'édition waypoint. Le panneau de notes et d'images contient des onglets séparés pour les notes et images, avec des boutons pour ajouter, de supprimer et de naviguer dans les notes ou les images présentées ci-dessous

Notes



Les notes sont simplement du texte, entré dans une fenêtre d'édition de texte, avec un temps associé. Il n'y a aucune limite à la quantité de texte qui peut être saisi pour une note individuelle.

Pour ajouter une nouvelle note, assurez-vous que l'onglet notes est sélectionné (1). Cliquez sur le bouton Ajouter (5) et tapez ou collez le texte requis dans la fenêtre d'édition de texte (2). Le temps des défauts de note à l'heure actuelle, et peut être modifié si nécessaire (3). Pour supprimer la note affichée, utilisez le bouton Supprimer (4). Plusieurs notes peuvent être parcourues à l'aide des touches fléchées à côté du bouton Ajouter.

Images



Images de disque peuvent être attachées à des waypoints, de sorte qu'ils peuvent être facilement visualisés dans ReefMaster.

Pour ajouter une nouvelle image, sélectionnez l'onglet des images et cliquez sur le bouton Ajouter (3). Une fenêtre de sélection de fichier est spectacle, d'où un fichier image peut être sélectionné. Les fichiers dans les formats JPG, PNG et BMP peuvent être sélectionnés.

Les images peuvent être mises hors de la fenêtre d'édition avec la touche (2). L'image est agrandie et affichée au centre de l'écran, et peut être encore agrandie avec la molette de la souris. Cliquez sur l'écran n'importe où en dehors de l'image pour fermer le pop-up.

Symboles de waypoints

ReefMaster a sa propre collection d'icônes de waypoint, la plupart en relation au milieu marin.

Symboles pour l'importation de waypoints

Baucoup de waypoints ReefMaster sont presque équivalents à la plupart des marques de GPS. ReefMaster a un choix compatible aux symboles appropriés pour Humminbird et Lowrance, et est capable de faire "des suppositions éclairées" lors de l'importation des waypoints de fichiers GPX génériques. Cela signifie que lors de l'importation d'un waypoint, ReefMaster essaie de choisir un symbole approprié pour correspondre au symbole déjà attribué au waypoint importé. Si un symbole approprié n'est pas disponible, un symbole par défaut est utilisé.

Préservation des Symboles lors de l'exportation

Lors de l'importation des waypoints, le symbole de waypoint d'origine est enregistré en interne, de sorte que le même symbole peut être utilisé lors de l'exportation - quel que soit le symbole de waypoint qui est affiché dans ReefMaster. Cette fonctionnalité fonctionne uniquement lors de l'exportation au même format de fichier que l'original d'importation.

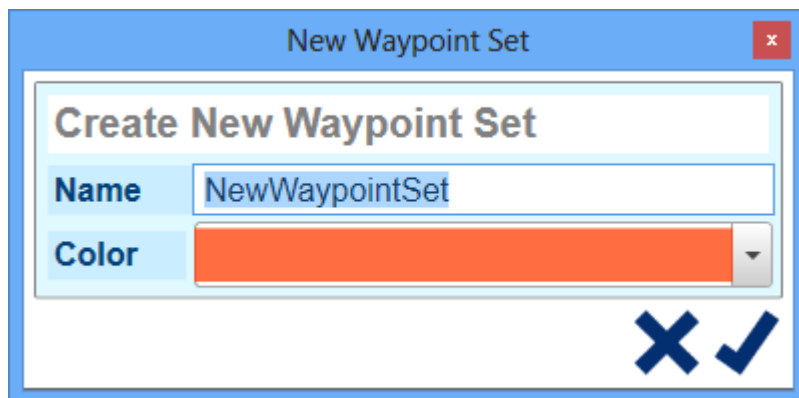
Fichier de waypoints

- Tous les points d'intérêts appartiennent à un waypoint, qui est simplement une collection nommée d'un ou plusieurs waypoints.
- waypoints individuels appartiennent à un seul et unique ensemble de waypoint, mais un point de passage peut être copié sur plusieurs ensembles de points de cheminement. Une fois une copie a été faite d'un waypoint, aucun lien est maintenu entre le waypoint original et la copie, par exemple, de changer le nom de la copie n'affectera pas le nom du point de cheminement initial.
- les ensembles de points sont des atouts uniques et en tant que tel peut être exporté individuellement ou ajoutés à des ensembles de données.
- Un nombre de jeux de waypoints distincts peut être maintenue dans un seul espace de travail, et affiché ensemble dans n'importe quelle fenêtre d'édition.
- La visibilité des ensembles de points de cheminement individuels dans une fenêtre d'édition particulière peut être activé à l'aide du bouton Afficher / Masquer les waypoints dans la barre d'outils de waypoints.

Créer un nouveau fichier de waypoints

Une nouvelle série de waypoint peut être créée en utilisant:

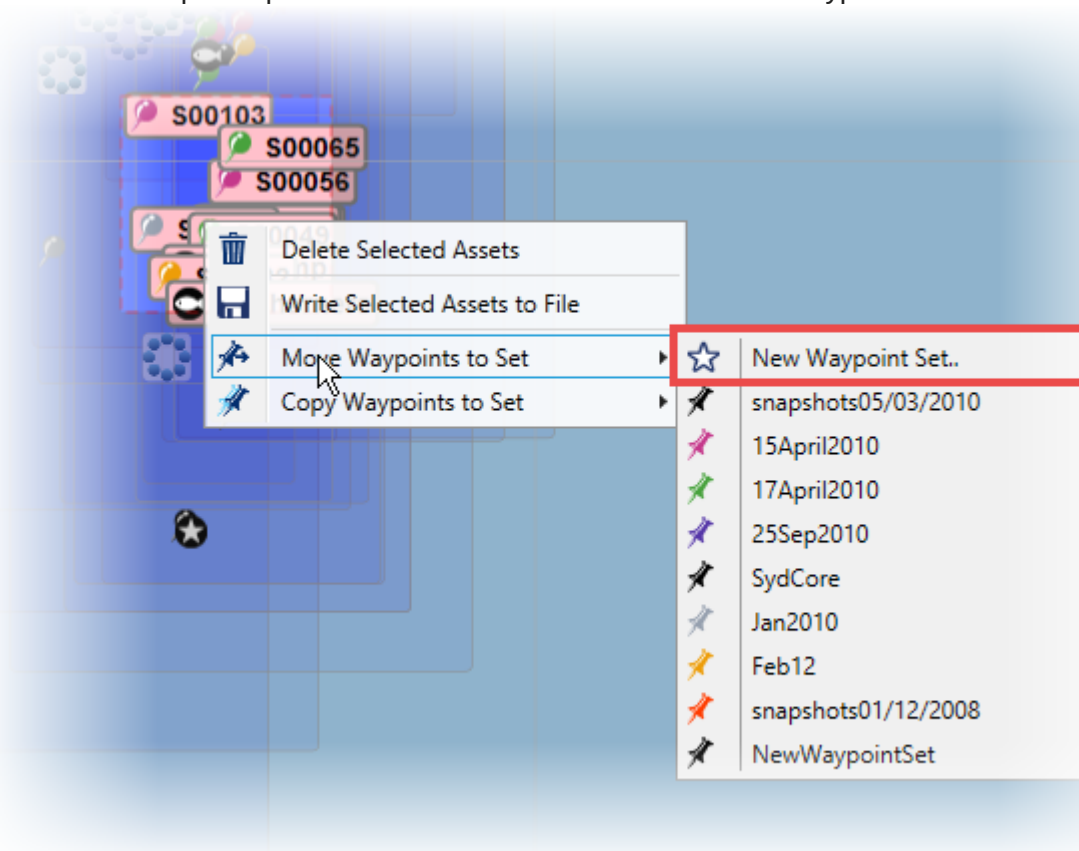
- Le bouton Nouveau dans l'en-tête de Waypoint d'[Asset Library](#).
- Le bouton Nouveau dans le volet d'édition de waypoint (voir ci-dessous).
- L'option Nouveau waypoint lors de la copie ou le déplacement waypoint (s).
- L'option Nouvelles données dans le menu contextuel de niveau écran Global View.
- Le bouton Nouveau Waypoint Situé dans la fenêtre d'édition Waypoint (voir ci-dessus).



La fenêtre Nouveau Waypoint Set est affichée, où un nom et la couleur peuvent être sélectionnés pour le nouvel ensemble.

Copie et déplacement de waypoints entre fichier de waypoints

Les waypoints peuvent être librement déplacées ou copiées entre les ensembles de waypoints, soit seuls, soit en groupe. Lors du déplacement ou de la copie d'un groupe de waypoints sélectionnés, les waypoints peuvent provenir de n'importe quel nombre de différents ensembles de waypoints



Déplacer ou copier un ou plusieurs waypoints entre fichiers:

- Utilisez le menu contextuel de waypoints une ou plusieurs fois sélectionnées dans la zone d'édition

graphique (plusieurs waypoints peuvent être sélectionnés à l'aide de l'outil de sélection de la région).

- Utilisez le menu contextuel d'un ou plusieurs points d'intérêts sélectionnés dans la liste des points de cheminement dans le Waypoint Edit volet (voir ci-dessous).
- waypoints individuels peuvent être déplacés à un autre ensemble de waypoint à partir de la fenêtre d'édition Waypoint.

Les waypoints peuvent être déplacés ou copiés vers un nouveau waypoint fixé en choisissant le New Waypoint Set (cerclé)

Panneau d'édition de waypoints

The screenshot shows the 'Waypoint Edit' panel with the following elements:

- 1** **Set**: A dropdown menu showing 'snapshots_05/03/2010' with a 'New' button (star icon) circled in red.
- 2** **Name**: A text field containing 'snapshots_05/03/2010'.
- 3** **Color**: A color selection dropdown menu.
- 4** **Time Zone**: A dropdown menu showing '(UTC+10:00) Brisbane'.
- 5** **Collection Properties**: A section header for a table of collection statistics.
- 6** **Waypoints**: A section header for a table of individual waypoints.
- 7**: A callout pointing to the 'Waypoints' table.

Collection Properties							
Source File							
First Mark	3/9/2010 4:59:09 PM						
Last Mark	1/30/2013 9:30:39 PM						
Num. Marks	7						
Min Lat.	S033.49.872						
Min Long.	E151.19.359						
Max Lat.	S033.46.847						
Max Long.	E151.22.567						

Waypoints							
		Name	Latitude	Longitude	Time	Depth	
📍	📷	S00082	S033.49.722	E151.19.373	3/9/2010 4:59:09 PM	0ft	
📍	📷	S00086	S033.46.847	E151.22.250	3/20/2010 7:25:05 AM	0ft	
📍	📷	S00087	S033.46.851	E151.22.299	3/20/2010 8:01:48 AM	0ft	
📍	📷	S00088	S033.46.936	E151.22.567	3/20/2010 8:04:29 AM	0ft	
📍	📷	S00089	S033.49.836	E151.19.378	4/15/2010 7:02:00 AM	0ft	
📍	📷	S00090	S033.49.872	E151.19.359	4/15/2010 7:03:33 AM	0ft	
📍	📷	S00088	S033.49.869	E151.19.367	1/30/2013 9:30:39 PM	0ft	

Le volet d'édition des waypoints contient des propriétés et des options d'édition pour les ensembles de waypoints, ainsi que d'une liste modifiable de waypoints pour chaque ensemble.

Le volet d'édition des waypoints fait partie de [Global View](#), affiché en utilisant le bouton waypoints dans la zone d'affichage de la vue globale ou en sélectionnant un ensemble de points de repères pour l'édition de la [Asset Library](#), par un double-clic ou l'utilisation du menu contextuel.

(1) fichier de Waypoint Actifs

Choisir le jeu de waypoint actif, dont les propriétés dans et liste des waypoints sont indiqués.

(2)Nouveau fichier de Waypoint

Créer un nouvel ensemble de waypoint.

(3) Nom

Le nom de la collection de waypoint. Les noms de fichiers de waypoint ne sont utilisés que par ReefMaster

donc il n'y a pas de restriction sur la longueur ou sur les caractères.

(4) Couleur

La couleur de l'ensemble de waypoint peut être sélectionnée dans la liste déroulante.

(5) Fuseau Horaire

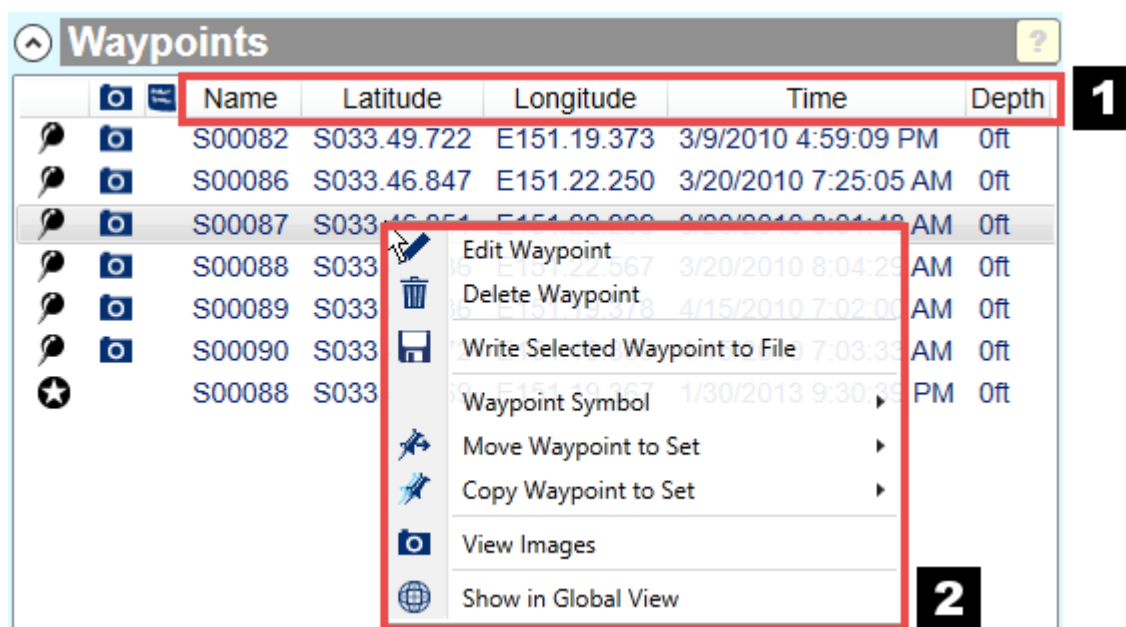
Le fuseau horaire de l'ensemble des waypoints. Tous les waypoints à l'intérieur d'un ensemble sont attribués à la même zone horaire. Si des étapes dans un ensemble appartiennent à des fuseaux horaires différents, et la visualisation des heures locales est nécessaire, l'ensemble devrait être divisé de sorte que tous les waypoints dans un ensemble appartiennent à un seul fuseau horaire. La propriété de fuseau horaire affecte uniquement l'affichage des temps de waypoints, pas la façon dont ils sont stockés.

(6) Liste des propriétés

Propriétés en lecture seule de l'ensemble des points, notamment le nombre de points, les zones géographiques et de temps. Si l'ensemble des waypoints a été importé à partir d'un fichier, le nom du fichier source est également représenté. Sinon, le champ du fichier source est laissé vide.

(7) Liste de waypoints

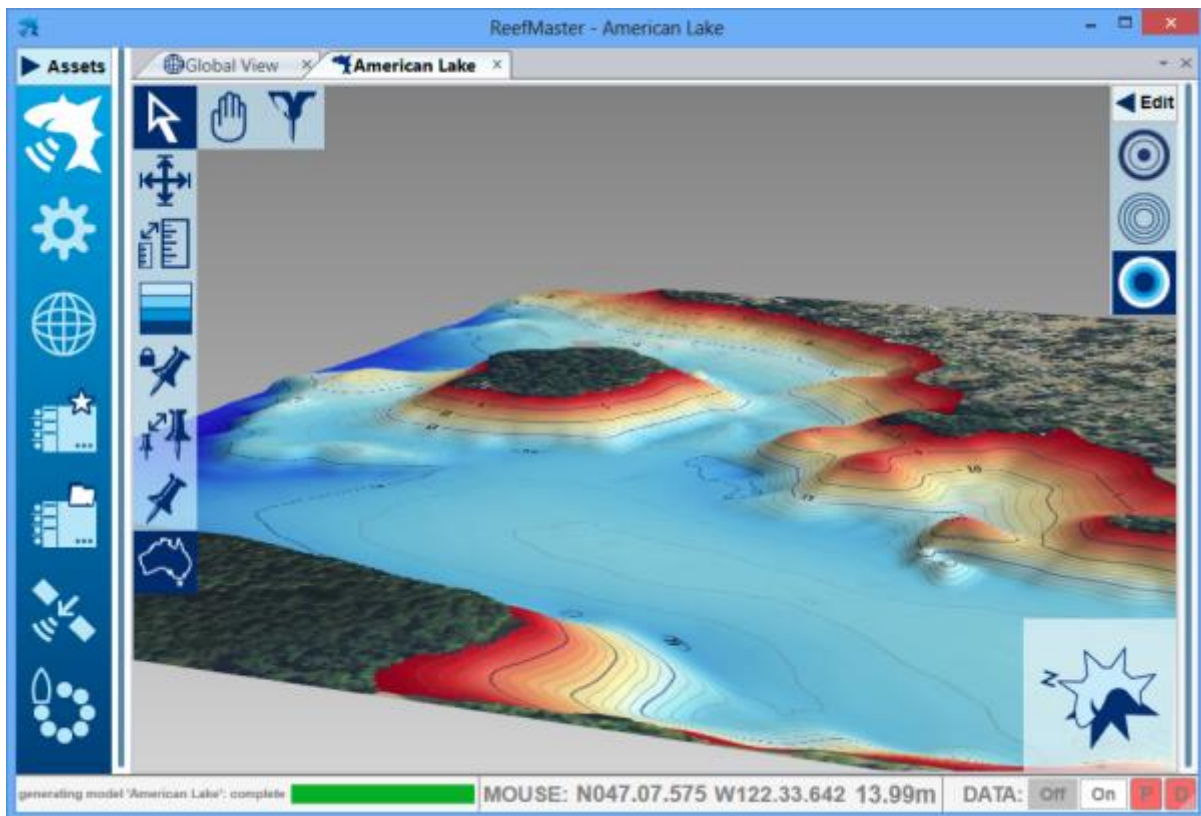
Tous les waypoints de l'ensemble du waypoint sélectionné sont affichés dans une liste triée.



- Chaque point de repère est représenté comme un élément distinct dans la liste avec le symbole, nom, latitude et longitude, l'heure et les colonnes de profondeur. Les icônes indiquent si les images ou les notes ont été apposées sur le waypoint.
- La liste peut être triée sur n'importe quelle valeur de colonne par clic unique fois sur l'en-tête de colonne. En cliquant sur l'en-tête de colonne une fois de plus inverse l'ordre de tri.
- Les waypoints peuvent être une ou plusieurs fois sélectionné dans la liste; pour sélectionner plusieurs waypoints, utilisez le bouton gauche de la souris en combinaison avec la touche Maj. Basculez les waypoints sélectionnés à l'aide du bouton gauche de la souris en combinaison avec la touche Ctrl.
- actions de waypoint standard que Modifier, Supprimer, écrire dans le fichier, déplacer ou copier Set peut être effectuée sur waypoint (s) sélectionné à l'aide du menu contextuel, activé avec le bouton droit de la souris. L'option Afficher supplémentaires dans Global View panoramique et zoom la vue globale pour montrer le waypoint sélectionné.

Projets de carte

Les projets de cartes sont des cartes sous-marines générés en utilisant les données des enregistrements de trace.



Cartes sous-marines sont générées en utilisant la profondeur et de l'information de position de points contenus dans une ou plusieurs traces. Une fois généré, les cartes peuvent être visualisées en 2D et 3D, et les contours peuvent être exportés pour une utilisation dans des cartes sur un GPS. Carte images peuvent également être exportés.

Documentation pour les projets de carte est répartie sur les pages suivantes

- [Creating a Map Project](#)
- [The Project Edit Window](#)
- [The Project Properties Window](#)
- [The Define Map View](#)
- [The Contour View](#)
- [The 3D View](#)
- [Shorelines and Islands](#)
- [Image Overlays](#)

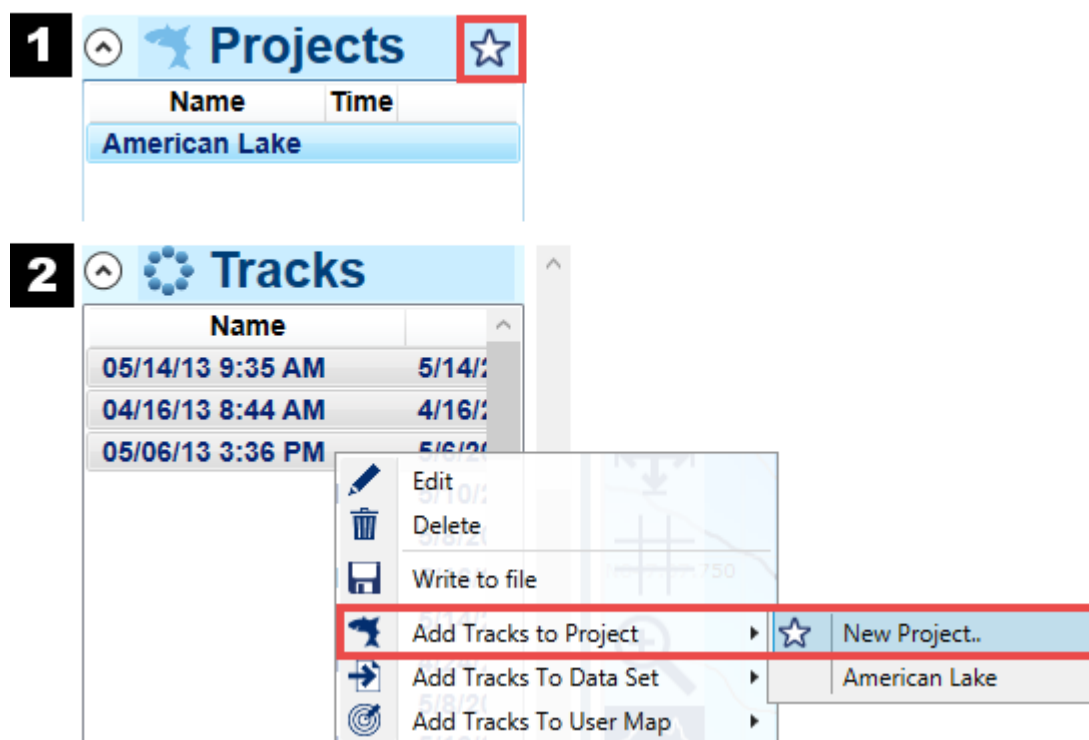
Pour une introduction qui met en évidence les principales caractéristiques de la carte des projets, suivre le



Créer un nouveau projet de carte

Il y a plusieurs méthodes pour créer un nouveau projet de carte; "vides" carte projets peuvent être créés, qui ne contiennent pas de trace, en utilisant la commande Nouveau projet dans [Asset Library](#) ou [Global View](#), ou de nouveaux projets peuvent être créés par la sélection d'une ou plusieurs traces et en utilisant la commande Ajouter des traces pour Project

Créer un nouveau projet de carte à partir de la Bibliothèque de données



(1) Bouton nouveau Projet

Un nouveau projet vide peut être créé en utilisant le bouton Nouveau de l'actif dans l'en-tête de la liste des projets dans [Asset Library](#).

(2) Menu Contextuel des traces

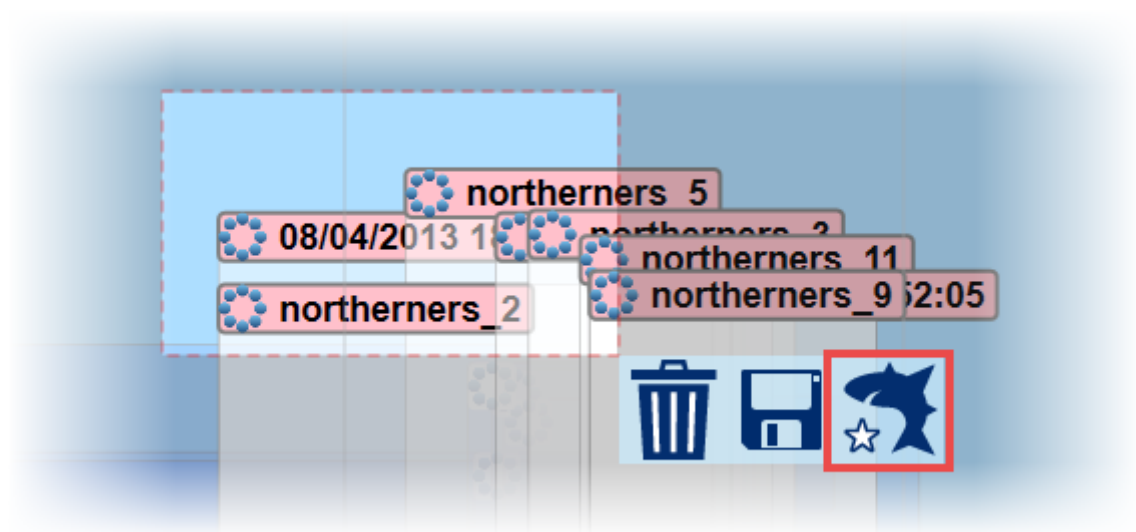
Sélectionnez une ou plusieurs traces de la liste des données Dans la liste des traces un clic droit pour afficher le menu contextuel. Sélectionnez l'option Ajouter la trace au projet Nouveau projet /. Si d'autres projets existent dans les limites de la trace sélectionnée, ils seront également répertoriés sous l'option Nouveau projet, et la trace (s) peuvent être ajoutés à l'un de ces projets. Projets dont le titre est déjà un membre ne peuvent pas être sélectionnés. Quand un projet est créé via le menu contextuel de trace, la trace sélectionnée (s) est ajoutés au nouveau projet.

Créer un nouveau projet de carte à partir de la vue globale

Menu contextuel

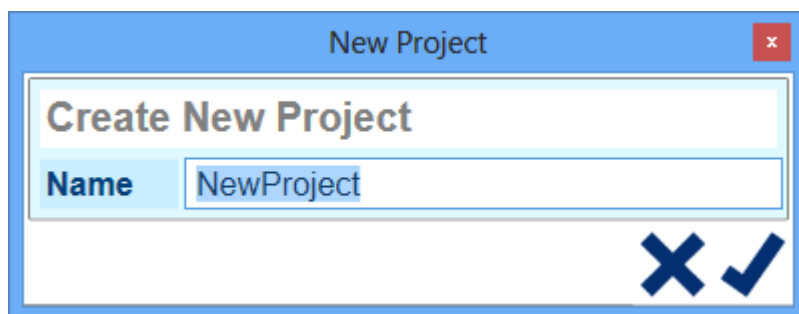
Un projet vide peut être créé en utilisant le menu contextuel niveau de l'écran dans [Global View](#).

Selected Track(s)



Sélectionnez une ou plusieurs traces dans la vue globale, en utilisant la souris dans le mode multi-sélection. Cliquez sur *Add Tracks to Project*, figurant sur la barre d'outils multi-sélection, et sélectionnez *New Project*. Un nouveau projet de carte est créé contenant les traces sélectionnées. Sinon, cliquez à droite sur une trace sélectionnée et sélectionnez *Add Tracks to Project* dans le menu contextuel

Fenêtre de nouveau Projet



Quelle que soit la méthode utilisée pour créer le nouveau projet, la fenêtre Nouveau projet s'affiche. Un nom peut être saisi pour le projet, et le projet est créé en cliquant sur OK. Une fois que le projet a été créé, [Project Edit Window](#) ouverte, avec [Define Map](#) comme la vue sélectionnée.

Réaliser une carte

Un projet de carte doit avoir une ou plusieurs traces afin de fournir les données de profondeur. En option, une carte peut également contenir des rivages et des îles, qui aident à définir la zone de la carte et peut également fournir des profondeurs dans les zones peu profondes trop difficiles d'accès à un bateau (par exemple la côte elle-même, avec une profondeur de zéro).

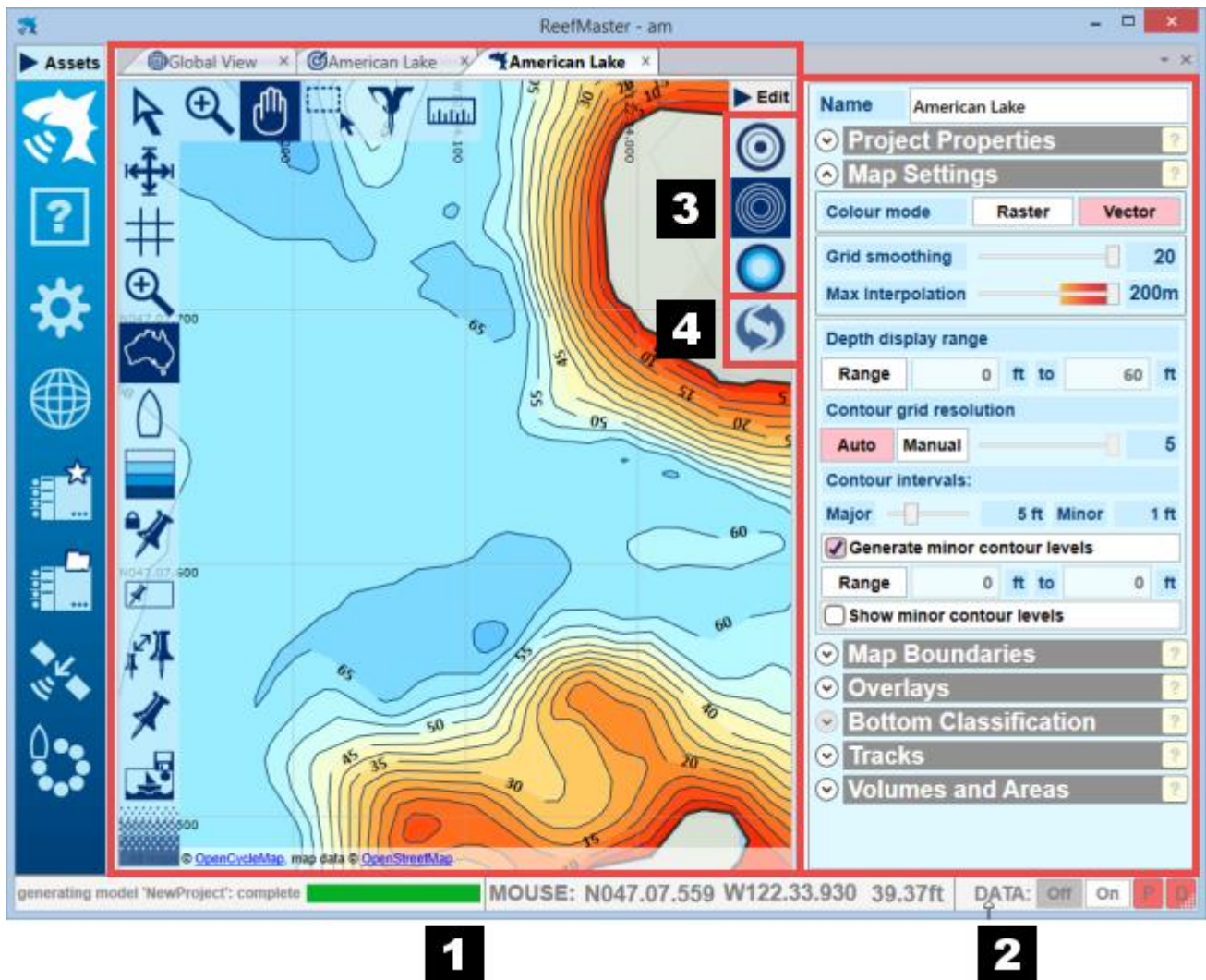
Les étapes nécessaires pour créer et afficher une carte sous-marine sont:

- [Import](#) du ou des enregistrements sondeur, de créer un ou plusieurs [Tracks](#) ReefMaster.
- [Create a new Map Project](#) et ajouter la trace (s) importées.
- Ajouter les rivages et les îles, si nécessaire.

- Définir la zone de la carte, pour la générée.
- Afficher le [contour](#) généré et cartes [3D](#).

Ce processus est décrit en détail dans le tutoriel [Start to Finish - Create a Map for your GPS](#) qui est une bonne introduction à la cartographie en ReefMaster.

Fenêtre d'édition de Projet



La fenêtre d'édition de projet a une disposition standard [Edit Window](#), avec une zone graphique d'édition (1) et un volet extensible (2) avec des options et des propriétés de montage détaillées. Les options outil barre dans la zone d'édition varient en fonction de la vue du projet sélectionné.

Vues de Projet

La fenêtre d'édition Carte du projet a trois vues distinctes; Définition de la carte, Contour et 3D, qui fournissent différentes fonctions d'édition et les options d'affichage. Pour vous déplacer entre les trois vues, utilisez les boutons de projet voir en haut à droite de la zone d'édition (3, ci-dessus).

Bouton de sélection des vues



(1) Définir la carte

Définissez la zone de la carte et les limites de la carte. Cette vue montre également l'ensemble des traces qui appartiennent au projet de carte, où ils peuvent être ouverts pour l'édition ou retirés du projet. Quand un projet de carte est créé, la vue de la carte s'affiche. La zone cartographiée doit être défini avant le contour 2D ou des cartes en 3D puissent être vues.

(2) Voir le contour

La vue Contour montre la carte générée en 2D, avec des lignes de contour, une de couleur de fond. Les contours peuvent être choisis parmi la vue du contour à l'exportation vers un GPS ou une carte utilisateur. La vue contour de la carte peut également être exportée sous forme d'image dans Google Earth ou des applications graphiques.

(3) Vue 3D

La vue 3D montre la carte générée en 3D.

Générer la carte

Lorsque des paramètres sont modifiés, la carte doit être régénérée.



La carte peut être régénérée en cliquant sur le bouton Générer Carte (4). Notez que le bouton régénérer la carte est activé seulement quand il y a eu des modifications de la carte.



REEFMASTER

Propriétés des Projets

1

Name

Angle Lake

2

Project Properties

Num. Tracks

3

Min Depth

0.03ft

Max Depth

52.13ft

Min Lat.

N047.25.504

Min Long.

W122.17.613

Max Lat.

N047.25.976

Max Long.

W122.16.812

3

Map Settings

Colour mode

Raster

Vector

Grid smoothing

15

Max Interpolation

100m

Depth display range

Range

0

ft

to

0

ft

Contour grid resolution

Auto

Manual

1

Contour intervals:

Major

5 ft

Minor

1 ft

☒ Generate minor contour levels

Range

13.1

ft

to

32.8

ft

☒ Show minor contour levels

4

Map Boundaries

5

Overlays

6

Bottom Classification

7

Tracks

Component Tracks

07/18/13 9:02 AM

07/18/13 9:58 AM

07/18/13 10:43 AM

Add Tracks

Add Live Track

+

Add all overlapping tracks

+

Add selected tracks

07/18/13 10:56 AM

1. Nom

Le nom du projet. Cela peut être n'importe quelle chaîne de caractères.

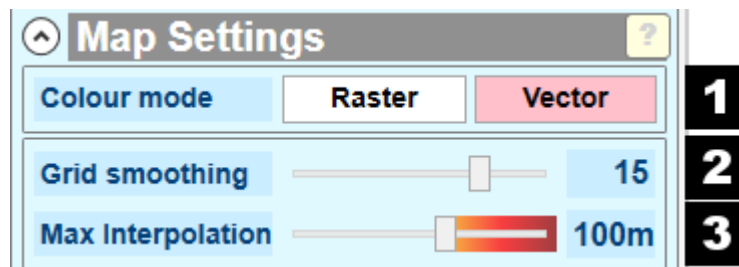
2. Propriétés

Lire seulement les propriétés du projet:

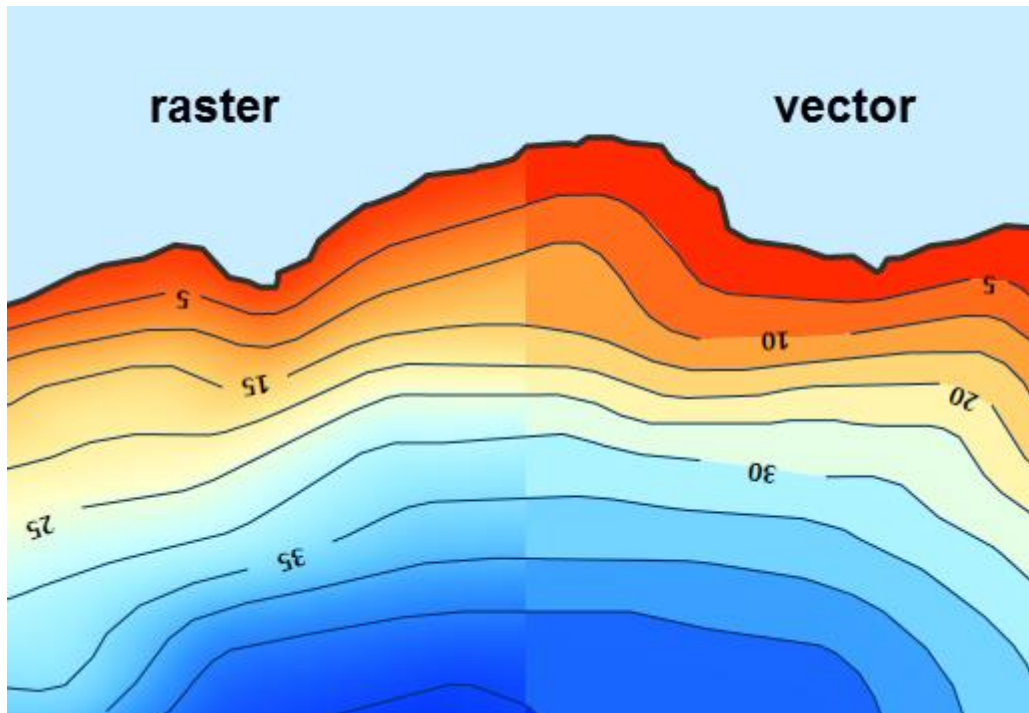
- Nombre de traces composant
- profondeurs minimales et maximales
- les coordonnées du rectangle englobant

102

3. Paramètres de la carte



(1) Mode couleur



Les couleurs de profondeur peuvent être représentées comme une seule trame de fond ou par une collection d'isobathes, qui sont des polygones qui entourent une zone dans une plage de profondeur spécifiée. Les isobathes sont sélectionnées en utilisant l'option de vecteur.

Mode Raster

Les couleurs mode raster affichent un dégradé derrière les lignes de contour. Cette image est dérivée de la grille qui est utilisée pour générer la carte, où chaque profondeur à l'intérieur de la grille est dessinée comme un point avec une couleur particulière. Le mode raster peut être bon pour mettre en évidence les petites variations de profondeur qui ne seraient pas apparentes en mode vectoriel, pour les exportations de l'image et que les fonds de couleur dans certains formats de cartes GPS (par exemple des cartes AT5 pour des unités Navico).

Le mode raster peut consommer beaucoup de mémoire et créer des cartes avec des tailles de fichier, qui doit être pris en considération au moment de cibler certains appareils. Depuis la grille contenant les profondeurs de projet est toujours généré dans le cadre du processus de génération de carte, mode raster est disponible pour toute carte générée sans autre traitement.

Mode vectoriel

Lorsque le mode vectoriel est sélectionné, le traitement supplémentaire est effectué pour générer les polygones qui entourent chaque zone de profondeur. Les polygones générés sont connus comme isobathes et sont générés pour chaque profondeur de gamme définie par l'intervalle de contour spécifié. Les isobathes

consomment généralement beaucoup moins de mémoire qu'une trame de fond équivalent , et fournit un certain nombre d'avantages sur les origines de trame pour l'exportation des cartes , par exemple , la couleur d'une profondeur de gamme spécifique peut être modifiée très facilement .Les polygones peuvent être utilisés pour créer des cartes détaillées avec des petits fichiers et sont utiles pour l'exportation vers des formats tels que Google Earth KML (pour l'affichage sur les appareils mobiles) et autres applications SIG .

Notez que, en raison du traitement supplémentaire requis, produire des cartes en mode vectoriel peut prendre beaucoup plus longtemps que lors de la génération en mode raster.

(2) lissage

Plus la valeur est élevée, plus les détails de la carte sont lissés. Des valeurs élevées de lissage peuvent être utiles pour générer des lignes de contour doux, par exemple, à l'exportation vers un GPS, et de créer une belle cartes avec peu des données. Lissage de grandes cartes avec des valeurs élevées de lissage peut être un processus fastidieux.

(2) Extrapolation Maximum

ReefMaster extrapole des valeurs de profondeur entre les points de profondeur dans les traces qui appartiennent au projet de la carte. Max extrapolation se réfère à la distance maximale sur laquelle cette extrapolation se produira. L'augmentation de la distance maximale d'extrapolation remplira plus la carte générée, mais il est important d'être conscient du fait que les valeurs extrapolées sont tout simplement les estimations d'une profondeur entre les valeurs connues.

Les cartes avec des valeurs d'extrapolation maximales élevées peuvent contenir des zones d'inexactitude importante.

Contours

Les contours sont des lignes reliant des points avec une profondeur identique. Voir [Contour View](#).

4. Bordure de carte

Lac, rivière ou mer des rivages et des îles peuvent être définis grâce à l'utilisation des bordures. Les bordures de la carte peuvent également être utilisées pour définir précisément la zone cartographiée.

Voir [Shorelines and Islands](#).

5. Composition du Fond

Veuillez voir la section 'COMPOSITION DU FOND' plus loin dans ce manuel

6. Superposition d'image

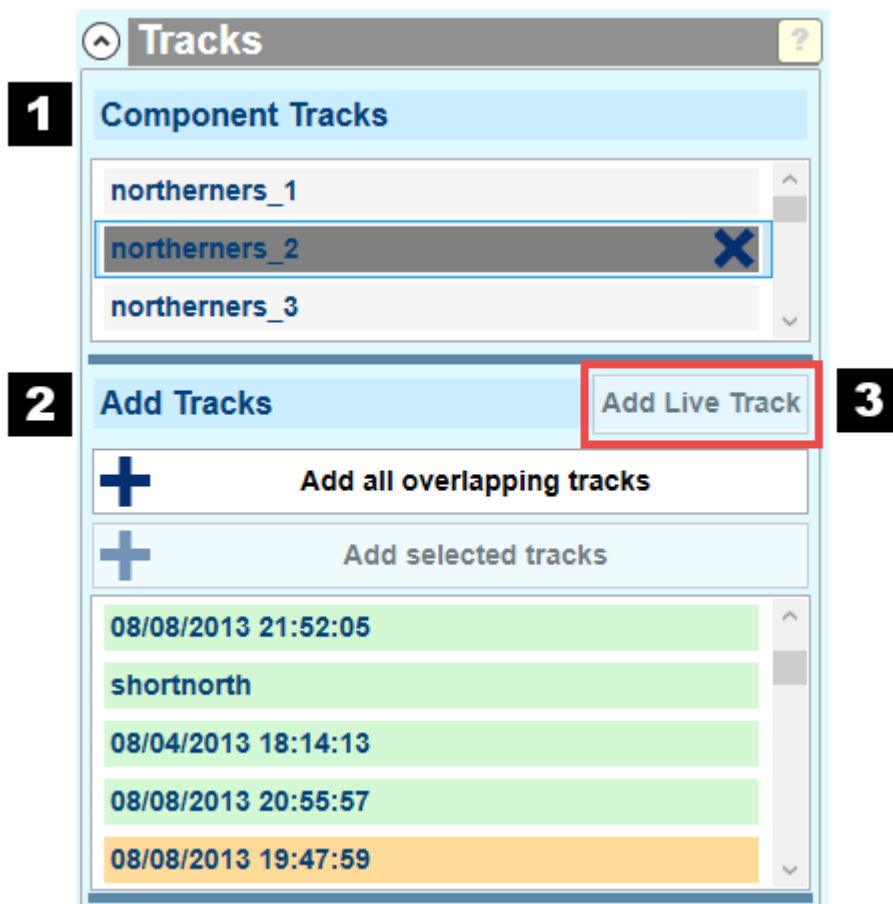
La fonction de superposition d'image permet d'afficher des images importées sur la carte en 2D et 3D, soit devant ou derrière la couche carte de contour. N'importe quel nombre d'images peut être ajouté au projet, et l'ordre relatif et de la transparence de l'image peut être ajustée.

Voir [Image Overlays](#).

7. Traces

Tous les projets contiennent une ou plusieurs traces, qui fournissent les données de profondeur utilisés pour générer la carte.

Le volet modifier Tracks est où les traces peuvent être ajoutés, et extraites du projet.



(1) Eléments des traces

Le *Component Tracks* liste des éléments montre tous les éléments qui font actuellement partie du projet de la carte. Les traces peuvent être éliminées en utilisant le bouton Supprimer (X) dans la ligne, ou en utilisant le menu contextuel activé à l'aide du bouton droit de la souris sur l'élément de trace. La carte est automatiquement à jour lorsque la trace est supprimée. Autres options dans le menu contextuel sont Modifier et Afficher dans [Global View](#), qui ouvrent la trace pour le montage ou le zoom sur la trace dans la vue globale. Un aperçu de la trace graphique est affiché si le pointeur de la souris est maintenu sur l'élément.

(2) Ajout de traces

L'Add Tracks contient une liste de traces qui peuvent être ajoutés aux project actuels. Les traces qui se chevauchent dans le projet en cours sont mises en évidence en vert. Les traces qui sont à portée du projet en cours, mais ne se chevauchent pas, sont mis en évidence en orange. Le contenu de la liste est mises à jour en fonction des changements de la taille et / ou la position de la carte.

Les traces peuvent être ajoutées au projet en cliquant sur le bouton Ajouter (+) dans l'élément de la liste des traces. Alternativement, une ou plusieurs traces peuvent être sélectionnées et ajoutées à l'aide du bouton Ajouter des traces sélectionnées. Toutes les traces qui se chevauchent peuvent être ajoutées simplement en appuyant sur le bouton Ajouter toutes les traces qui se chevauchent. La carte est automatiquement mise à jour lorsque la trace est ajoutée au projet.

(3) Ajout de trace en direct

Le Track Live est une trace qui est actuellement connecté via l'interface NMEA. L'ajout de la trace en direct est activée uniquement lorsque la trace est en cours d'enregistrement, et ajoute la trace en direct au projet en cours. Notez que, une trace en direct est traitée de la même manière que toute autre trace dans ReefMaster, ce bouton est juste un raccourci pratique, il est également possible d'ajouter la trace en direct au projet en le sélectionnant dans la liste Ajouter des traces de la même façon que n'importe quelle autre trace

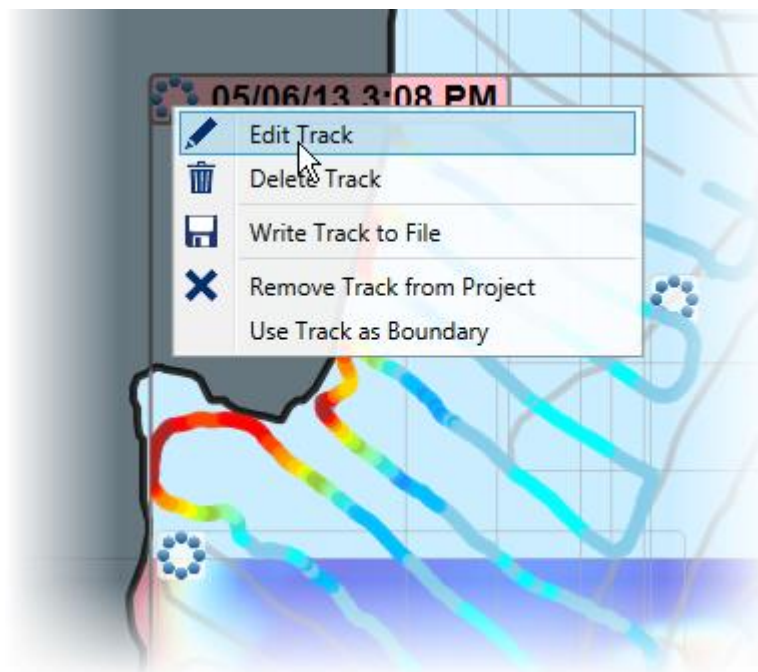
Vue de définition de la carte

Define Map view est la vue du projet par défaut lorsque aucune zone de carte a été définie - par exemple, lorsque le projet vient d'être créé.

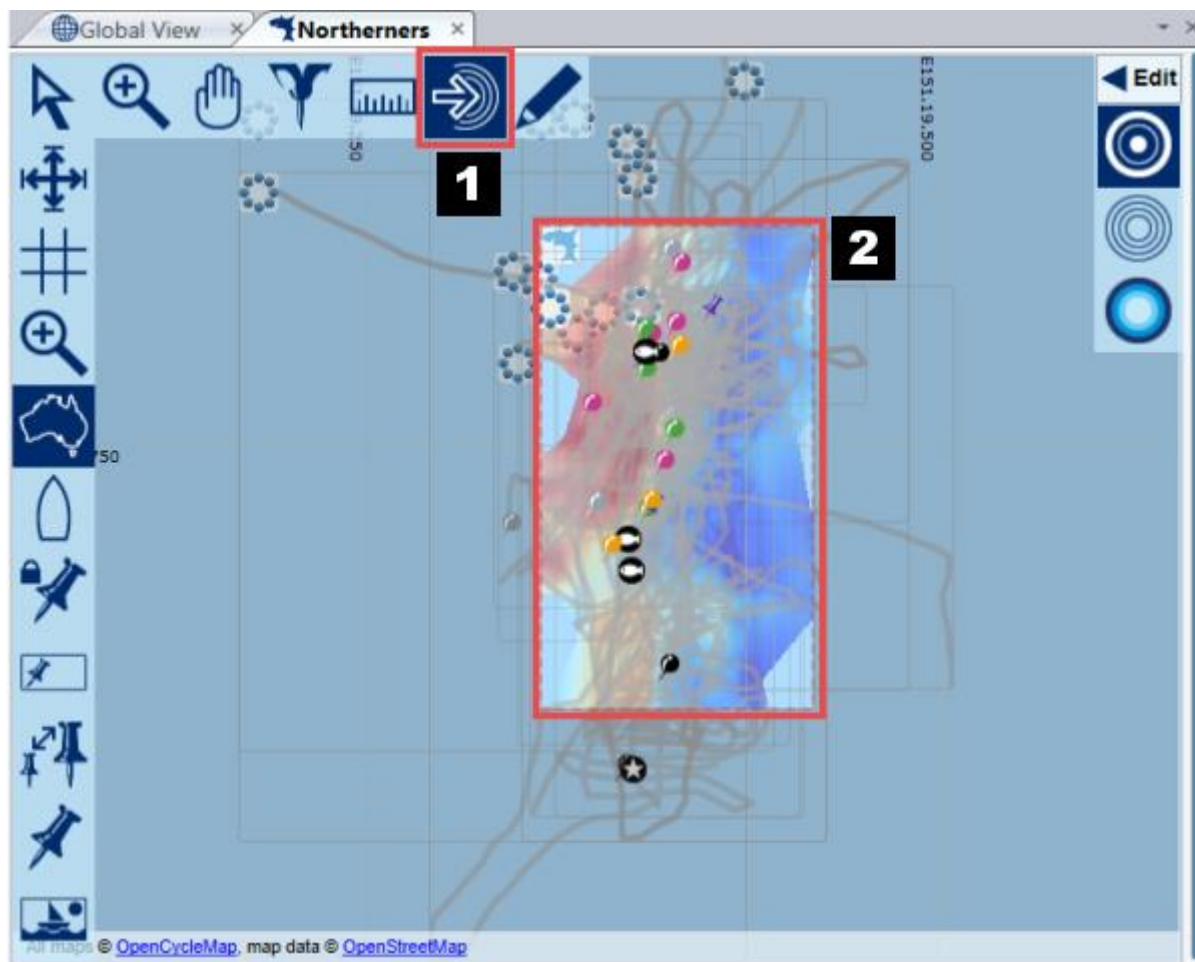
Pour afficher la *Define Map view*, sélectionnez le bouton *Define Map View* (2) dans la barre d'outils vue du projet de sélection, à partir de [Project Edit Window](#).

La zone d'édition graphique de la carte définit toutes les traces du projet, ainsi que toutes les limites de la carte qui ont été définies. Les zones ombrées dans la vue indiquent les zones qui seront exclues de la carte finale comme les [Shorelines and Islands](#). La barre d'outils de sélection en mode souris contient deux modes spécifiques pour définir la carte; *Define Map Area* et *Draw Boundary* (1), décrit en détail ci-dessous, et [Shorelines and Islands](#).

Trace dans la vue de définition de la carte



Les traces du projet sont présentées en gris et l'icône de la trace dans le coin supérieur gauche. En maintenant le pointeur de la souris sur une icône de trace met en évidence la trace, et montre des couleurs selon la profondeur des points individuels liés à la profondeur minimum au sein de cette trace et au maximum. Les opérations standard sur les traces sont disponibles, telles que modifier et supprimer, ainsi que des mesures spécifiques au projet Retirer une trace du projet et l'utilisation de trace en tant que limites (voir [Shorelines and Islands](#)). Double-cliquez sur l'icône de la trace, ou directement au-dessus de la trace, ouvre la trace pour modification dans une nouvelle [Track Edit Window](#).



Avant que la carte puisse être générée, la zone de la carte doit être définie. Cela se fait en traçant une région avec l'outil Définir Carte de la région **(1)**.

- Avec le mode de la souris réglé sur Définir Carte de la région, dessiner une zone autour de la zone de la carte nécessaires en tenant la souris bouton gauche enfoncé et en déplaçant la souris. Un rectangle est mis en évidence dans une bordure rouge en pointillés, indiquant la zone qui sera générée.
- Relâchez le bouton de la souris gauche pour lancer la génération de la carte.

Une fois que la région de la carte a été sélectionnée, la carte est générée. Comme il cela peut prendre un certain temps pour générer des cartes, des indicateurs de progression sont affichés dans la zone d'édition et de l'état de l'application bar, où plus d'informations sur l'état actuel du processus de génération est également affiché.

generating model 'American Lake': generating clipping regions

Une fois que le modèle a été généré, un fond de couleur est affiché représentant les profondeurs calculées dans la région cartographiée. La carte produite sera désormais disponible pour l'affichage dans les vues [3D](#) et [Contour](#).

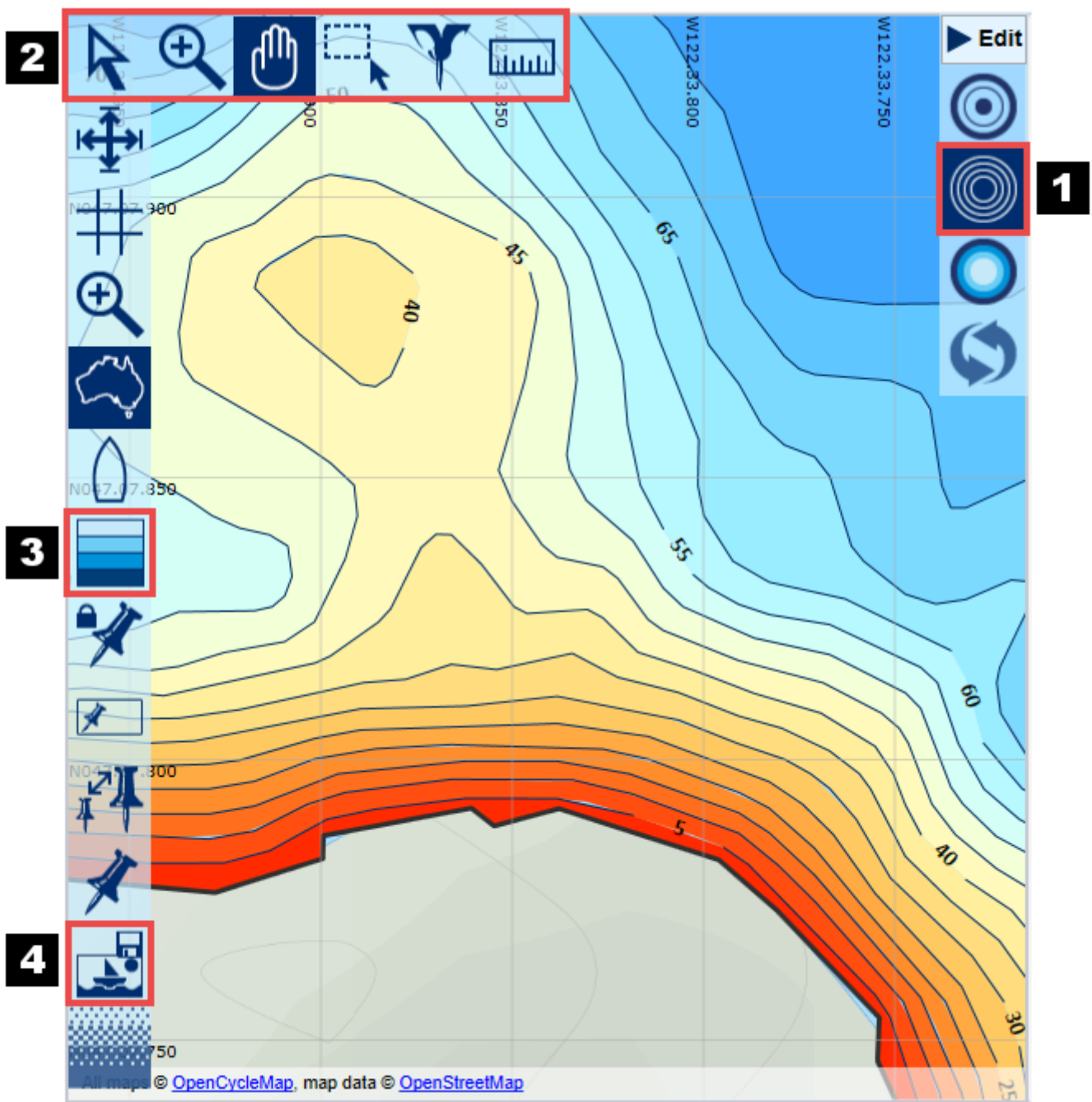
A noter qu'il est possible de continuer à utiliser ReefMaster durant la génération de la carte exécutée en tâche de fond.

La carte est automatiquement ré-régénéré chaque fois que les données utilisées par la carte sont modifiées. Par exemple, si une trace est ajoutée ou supprimée de la carte, ou si toutes les valeurs au sein d'une trace sont changées.



La Vue Contour

La vue Contour affiche la carte sous forme de lignes de contour figurant sur un fond coloré par la profondeur, et c'est là que les contours peuvent être sélectionnés pour l'exportation à un GPS ou une [User Map](#), et une image de la carte peut être enregistrée sur le disque pour l'impression ou l'utilisation dans Google Earth et d'autres logiciels.



La vue Contour est sélectionnée avec l'icône de vue (1), et est la vue par défaut lors de l'ouverture d'un projet de carte, une fois une zone de la carte a déjà été définie dans [Define Map View](#). Aucune carte n'est affichée dans la vue du contour si une zone de la carte n'a pas été définie.

Barre d'outils Contour View

La barre d'outils souris sélecteur de mode (2) contient les modes de souris standard de [Edit Window](#), tandis que la barre d'outils à gauche de la zone d'édition contient deux fonctions spécifiques à la vue du contour; le sélecteur de Palette (3) et de l'Exportation de l'image de la carte (4). Ces deux fonctions sont décrites en détail ci-dessous.

Configurer l'affichage des Contours

Les paramètres d'affichage de contour sont situés dans [The Project Properties Window](#)

1 Depth display range
Range 0 ft to 60 ft

2 Contour grid resolution
Auto Manual slider set to 5

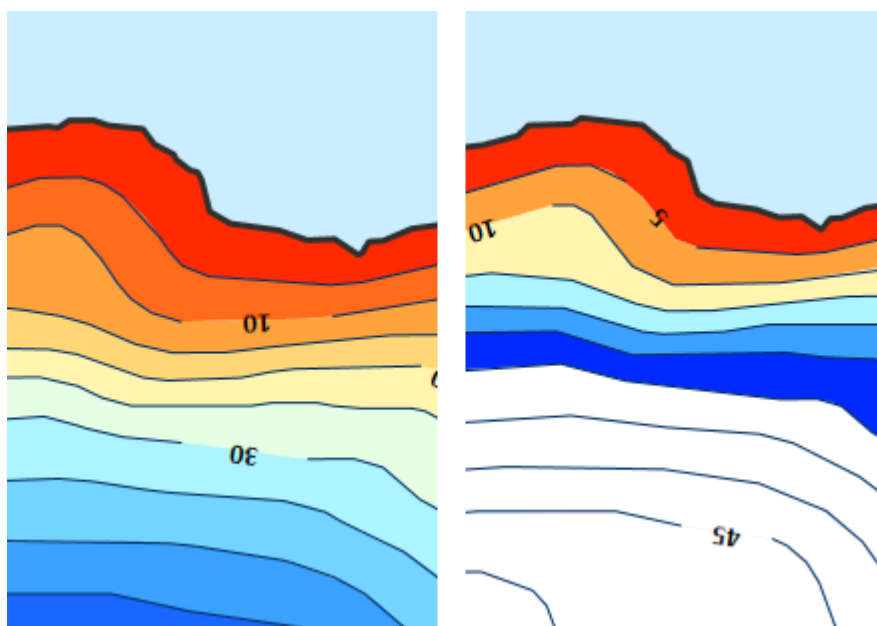
3 Contour intervals:
Major 5 ft Minor 1 ft

4 ☒ Generate minor contour levels
Range 0 ft to 0 ft
☐ Show minor contour levels

Les contours sont affichés sous deux niveaux, majeurs et mineurs. Niveaux principaux sont représentées par des lignes épaisses avec des étiquettes de profondeur, les lignes mineures sont plus fin et n'affichent pas la profondeur. L'affichage d'un niveau de profondeur donnée en majeur ou mineur dépend de l'espacement des contours en cours. Lorsque la carte est créée en mode vectoriel, isobathes sont créées pour les sous-intervalles spécifiés par le grand intervalle de contour.

(1) Plage d'affichage de la Profondeur

Les couleurs de profondeur sont dérivées de la profondeur relative au minimum et des profondeurs maximales dans le projet actuel. Les valeurs minimales et la profondeur maximale peuvent être modifiées à des fins d'affichage en spécifiant une plage d'affichage de la profondeur.



Pas de plage spécifiée par rapport à la gamme d'affichage de la profondeur de 0-25 feet

En utilisant une gamme d'affichage de profondeur spécifiée peut être utile lors de la génération de multiples cartes. Si la même gamme et la palette est utilisée dans toutes les cartes, les couleurs pour des profondeurs particulières seront les mêmes.

(2) Résolution de la grille de Contour

La résolution de la grille utilisée pour générer des contours spécifiés, en mètres. Cette valeur peut être déterminé automatiquement ou définie explicitement à la valeur requise. Des valeurs inférieures produisent de meilleurs contours de qualité avec plus de points dans chaque ligne de contour, mais augmentent aussi le temps nécessaire de manière significative pour générer la carte.

Depuis générer des contours est l'une des la plupart des régions consommatrices de temps du processus de génération de carte, il faut prendre soin lors de la sélection des valeurs à faible résolution pour les grandes cartes. Dans la pratique, il est généralement préférable de laisser ce paramètre sur Auto, et ne générer contours haute résolution lorsque cela est nécessaire, par exemple, d'exporter les contours à une carte d'utilisateur ou GPS.

(3) Intervalles de Contour

L'intervalle de profondeur entre les lignes de contour est affiché.

Les courbes de niveau sont générées à des intervalles de profondeur, définis en pieds ou en mètres, selon les paramètres globaux de l'unité de profondeur. Les courbes de niveau sont représentées par des lignes principales, épaisses avec des étiquettes de profondeur et des lignes mineures, qui sont en ligne fines et sans étiquette.

Les principaux contours peuvent être générés jusqu'à une valeur minimale de 0,5m ou 1m, tandis que la valeur de contour est déterminée par l'intervalle de profondeur du projet en cours. Lors de la génération des cartes vectorielles, les isobathes sont créées pour la plage de profondeur définie par l'intervalle principal de contour.

Pour changer l'intervalle d'espacement important de contour, déplacez le curseur sur la valeur souhaitée. L'espacement des niveaux de contour mineurs s'ajuste automatiquement selon l'espace principal de contour.

Génération contour peut être un processus de longue haleine, en générant moins de contours (en utilisant un intervalle plus grand) peut entraîner une génération beaucoup plus rapide de la carte.

(4) Contours mineurs

Les contours mineurs sont générés entre les contours majeurs, à un intervalle qui est dérivée de l'espacement du contour courant.

Générer des contours mineurs

Sélectionnez cette option pour générer des niveaux de contours mineurs à l'intervalle affiché. Si les contours mineurs ne sont pas nécessaires, cette option ne doit pas être sélectionnée pour accélérer le processus de génération de carte.

Game

La génération de niveaux mineurs de contour peut se limiter à une gamme de profondeur définie en utilisant l'option Range. Limiter la production de contours mineurs accélère le processus de génération de carte, et est utile pour la production de cartes où un haut niveau de détail de contour n'est requis que pour certaines plages de profondeur.

Pour appliquer une limite de gamme pour les contours mineurs:

- Sélectionner la plage.
- Entrez les limites supérieures et de profondeur inférieure à la première et la deuxième profondeur dans les champs, respectifs.

La fonction de gamme est disponible uniquement lorsque Générer niveaux mineurs du contour est cochée.

Affichage des contours mineurs

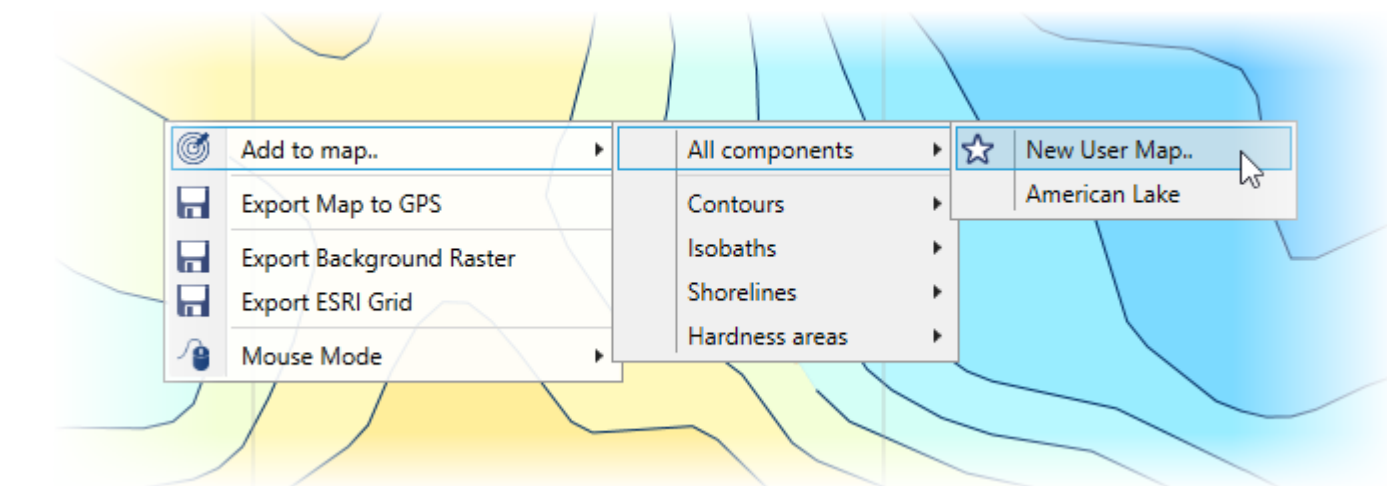
La visibilité des lignes de contour mineurs peut être activé en cochant la case (4).le basculement de l'affichage

des contours mineurs ne nécessitant pas de régénération de la carte, dans la mesure où les contours mineurs ont déjà été générés.

Notez que toutes les modifications apportées aux paramètres de niveau nécessite de régénérer la carte.

Exporter des Objets de la carte vers un GPS ou une User Map

Contours, limites, isobathes et les zones de dureté peuvent être exportés directement au fichier ou à une [User Map](#) où ils peuvent encore être modifiés et combinés avec d'autres caractéristiques, telles que les traces.



Pour exporter des objets de la carte, faire apparaître le menu contextuel par un clic droit avec la souris dans la zone d'édition graphique.

Ajout d'objet dans une carte utilisateur

Pour ajouter des éléments à une carte utilisateur, sélectionnez l'option ajouter à la carte, et sélectionnez tous les composants ou le type d'élément requis. Pour ajouter des éléments à une nouvelle carte utilisateur, choisissez Nouvelle carte utilisateur. ou, ajouter à une carte utilisateur existante, sélectionnez la carte souhaitée dans la liste affichée.

Exporter une carte

Sélectionnez l'option exporter la carte de GPS pour exporter la carte comme un fichier utilisable dans un dispositif GPS, ou d'autres logiciels. La fenêtre [Export GPS Assets](#) sera affichée, d'où de nouvelles options d'exportation peuvent être choisies.

Exporter une carte en format Navico AT5

- Lors de l'exportation d'une carte au format Navico AT5 (pour une utilisation dans des GPS Navico), il existe un certain nombre de choses à considérer :
 - Lors de l'exportation d'une carte en mode raster, la trame de fond peut être incluse dans l'exportation. Les cartes produites de cette manière ne s'affichent correctement que sur les unités qui supportent les arrière plans rasters; Lowrance HDS gen et quelques systèmes Simrad.
 - Lors de l'exportation des cartes en mode vectoriel, la palette sélectionnée **doit être compatible AT5** lors de l'exportation au format AT5. Les palettes RVB ne sont pas compatibles avec les cartes AT5, et toutes les isobathes apparaîtront blanches si une palette RVB est sélectionnée.
 - cartes de format KML de Google Earth peuvent utiliser RVB ou palettes AT5, **mais ne supportent pas les arrière plans rasters**; cartes doivent être en mode vectoriel lors de l'exportation au format KML (à noter qu'il est possible d'exporter une image calibrée pour une utilisation dans Google Earth, voir exportation carte image ci-dessous).

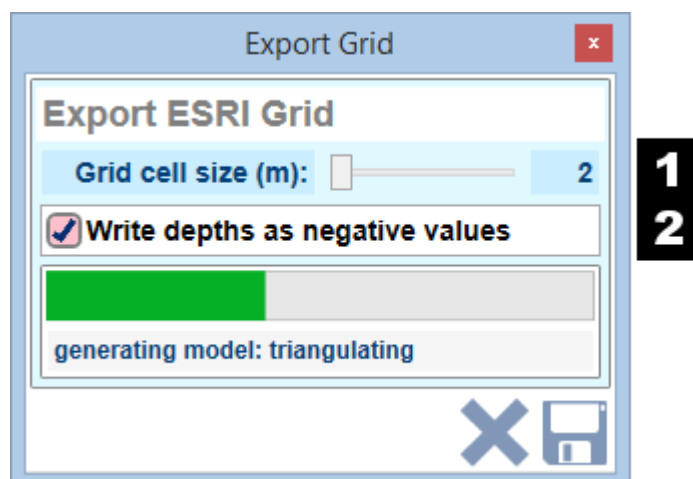
Exporter un arrière plan en format Raster

Sélectionnez l'option Exporter Raster de fond pour exporter l'image raster et pgw associé (mondial) de fichier

de calibration.

Exporter un format ESRI

Grille ESRI est un format de fichier raster qui est compatible avec une large gamme d'applications SIG. Pour exporter la carte, sélectionnez l'option *Exporter ESRI Grid* dans le menu du bouton droit



(1) Taille des cellules de la grille

La taille de la grille peut être spécifiée en mètres, dans une gamme de 1 à 20. A noter que la grille est exportée exprimées en coordonnées géographiques, avec des mailles carrées en termes de degrés. Cela signifie que, à moins que la carte se trouve sur l'équateur, les cellules de la grille dans le fichier exporté ne seront pas place en termes de mètres. La taille de la cellule de grille indiquée est valable que pour l'horizontale, la taille de la grille verticale en mètres sera la distance nord / sud couverte par le nombre de degrés à l'horizontale dans la taille spécifiée (donc en général, un peu supérieure à la dimension horizontale de la grille).

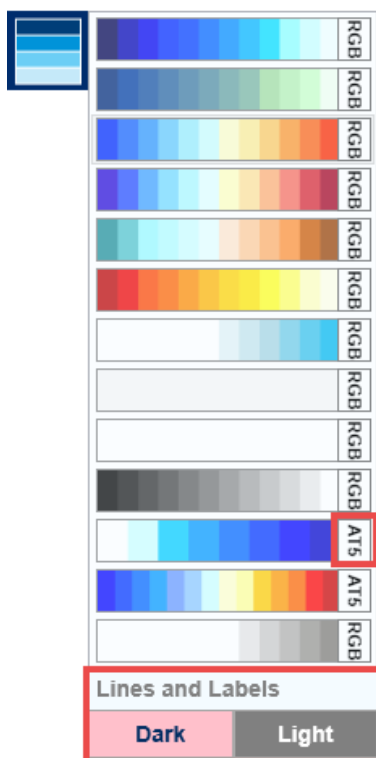
(2) Profondeur en valeur négatives

Par défaut, les profondeurs sont en valeurs négatives. Décochez cette option pour passer les profondeurs valeurs positives.

Toutes les profondeurs de la grille ESRI sont spécifiées en mètres

Sélecteur de palette de couleur pour les lignes et les étiquettes

La palette de fond peut être changée à l'aide du sélecteur de palette, qui contient une liste de palettes de couleurs disponibles pour le contour de l'image de fond de carte.



Choisissez une nouvelle palette en cliquant sur la palette requise dans la liste affichée.

Les palettes peuvent être RVB, avec des couleurs spécifiées par leur valeur de Rouge, Vert et Bleu, ou AT5, avec des couleurs individuelles spécifiées par un code de couleur utilisé dans les systèmes GPS Navico. Le type de chaque palette est indiqué par une étiquette illustrée à droite de chaque palette dans la liste.

Lignes et Etiquettes

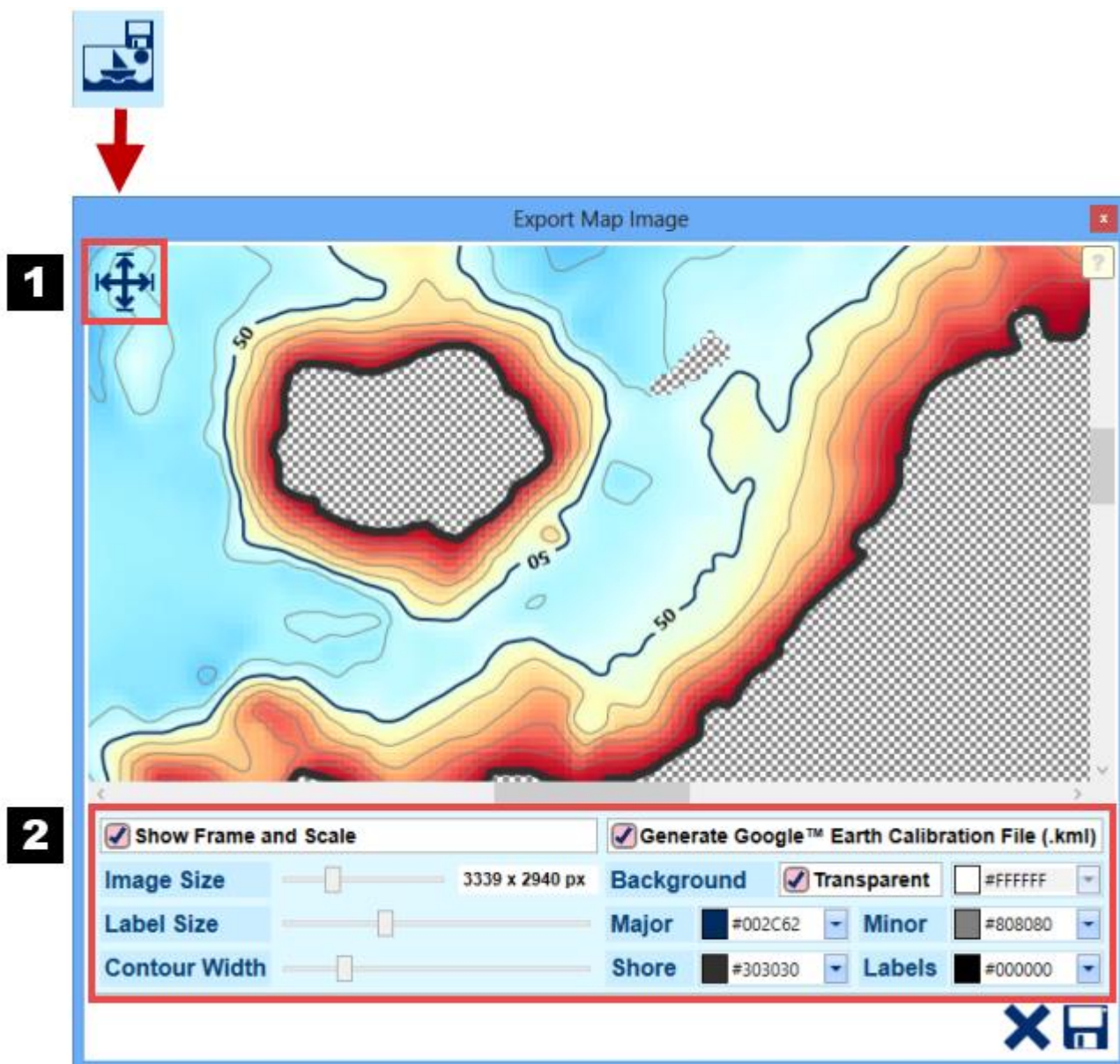
Les étiquettes de contour et les lignes de délimitation, et la profondeur associée, peuvent être présentées dans des couleurs sombres ou claires de sorte qu'ils peuvent être vus facilement sur différents fonds de couleur.

Image d'Exportation de Carte

La carte de contour peut être enregistrée sur le disque comme un fichier image, d'où il peut être imprimé, utilisé dans d'autres applications, publié sur Internet, etc. Les images sont exportées au format PNG (Portable Network Graphics), qui sont compatibles avec un large éventail d'applications logicielles et préserve la transparence de l'image.

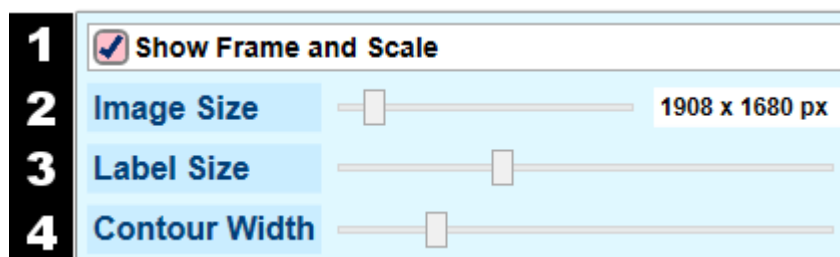
L'image d'exportation - par exemple, les lignes de la grille et la palette de fond - sont prises à partir de l'état actuel de la vue du contour. Pour produire une image à l'exportation sans lignes de la grille, par exemple, supprimer les lignes de la grille dans la vue du contour avant de choisir Exporter l'image de la carte.

Pour exporter une image de la carte, cliquez sur le bouton Exporter une image caret dans la barre d'outils de vue du contour:



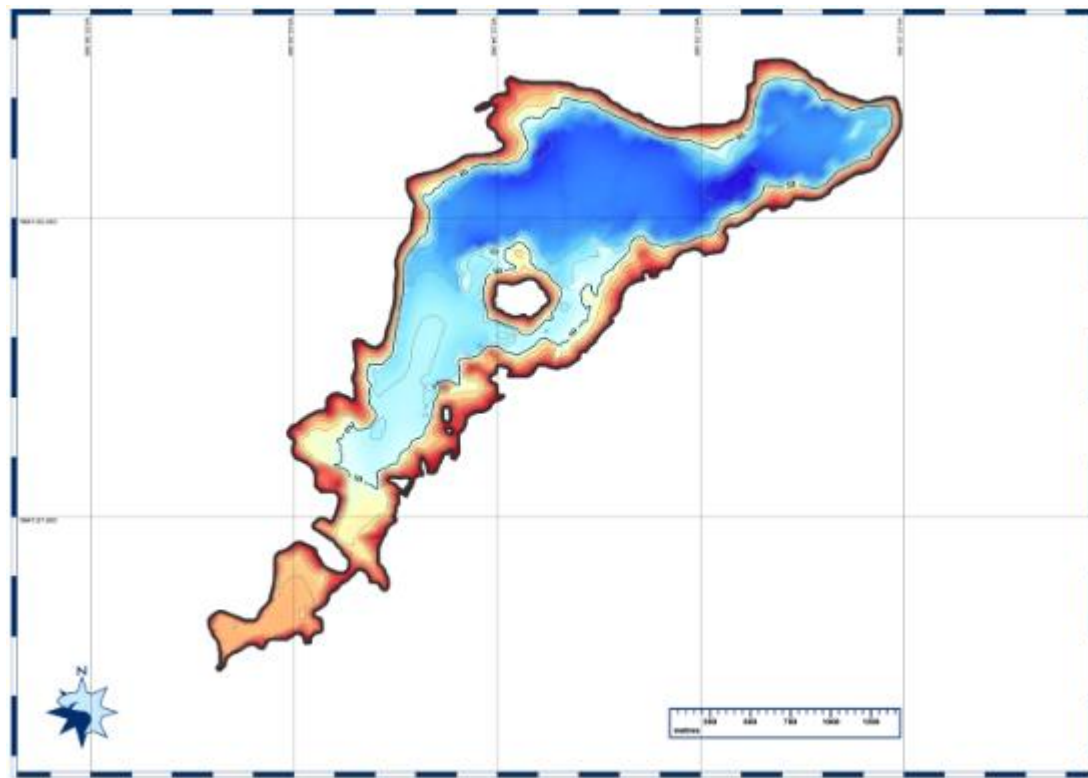
La fenêtre Exporter une image Carte est affichée qui affiche un aperçu de l'image à l'exportation et les options de configuration d'image (2). L'aperçu de l'image peut être dimensionnée pour s'adapter à la taille de la fenêtre disponible, ou représenté dans une vue déroulante en taille réelle. Utilisez le bouton Fit de fenêtre (1) pour alterner entre ces deux modes.

Option de Configuration de l'image



5	☒ Generate Google™ Earth Calibration File (.kml)	
6	Background	☒ Transparent #FFFFFF
7	Major	#002C62 Minor #808080
	Shore	#303030 Labels #000000

(1) Affichage de la grille et de l'échelle



Ajoute un cadre, une rose des vents et de l'échelle de l'image, et encadre la carte dans le cadre. Cette option est utile lors de la création d'une image de la carte pour l'impression. Le cadre est proportionné au format du papier d'impression standard, portrait ou paysage selon les proportions relatives de l'image de la carte. Si le cadre et l'option d'échelle ne sont pas cochés, les dimensions de l'image à l'exportation correspondent à celles de la carte. Cette option est utile pour créer des superpositions d'image pour d'autres applications de cartographie, par exemple Google Earth™.

(2) Taille de l'image

Utilisez le curseur pour régler la taille de l'image finale, qui est affiché à droite du curseur. La création d'images de grande taille utilise beaucoup de mémoire ; ReefMaster affiche un message d'erreur s'il n'y a pas assez de mémoire pour créer l'image à la taille demandée.

(3) Taille de l'Etiquette

Utilisez le curseur pour ajuster la taille relative des étiquettes grille, profondeur et waypoints.

(4) Epaisseur du Contour

Utiliser le curseur pour régler l'épaisseur du contour et des lignes de délimitation.

(5) Génération de fichiers Google Earth™

Créez un fichier KML pour Google Earth, qui peut être lu par l'application de cartographie Google Earth™. Quand un fichier KML est ouvert dans Google Earth™ l'image de la carte associée sera superposée à l'emplacement correct sur la carte Google Earth™. Le fichier KML est un fichier supplémentaire dans le fichier de l'image générée, et les deux fichiers KML et PNG doit être présent dans le même emplacement sur le disque pour une utilisation par Google Earth™.

(6) Couleur d'arrière plan

Cocher transparent pour une image de fond transparent, qui est représenté dans la fenêtre de prévisualisation comme un motif damier. Si cette option n'est pas cochée, une couleur de fond alternatif peut être sélectionnée.

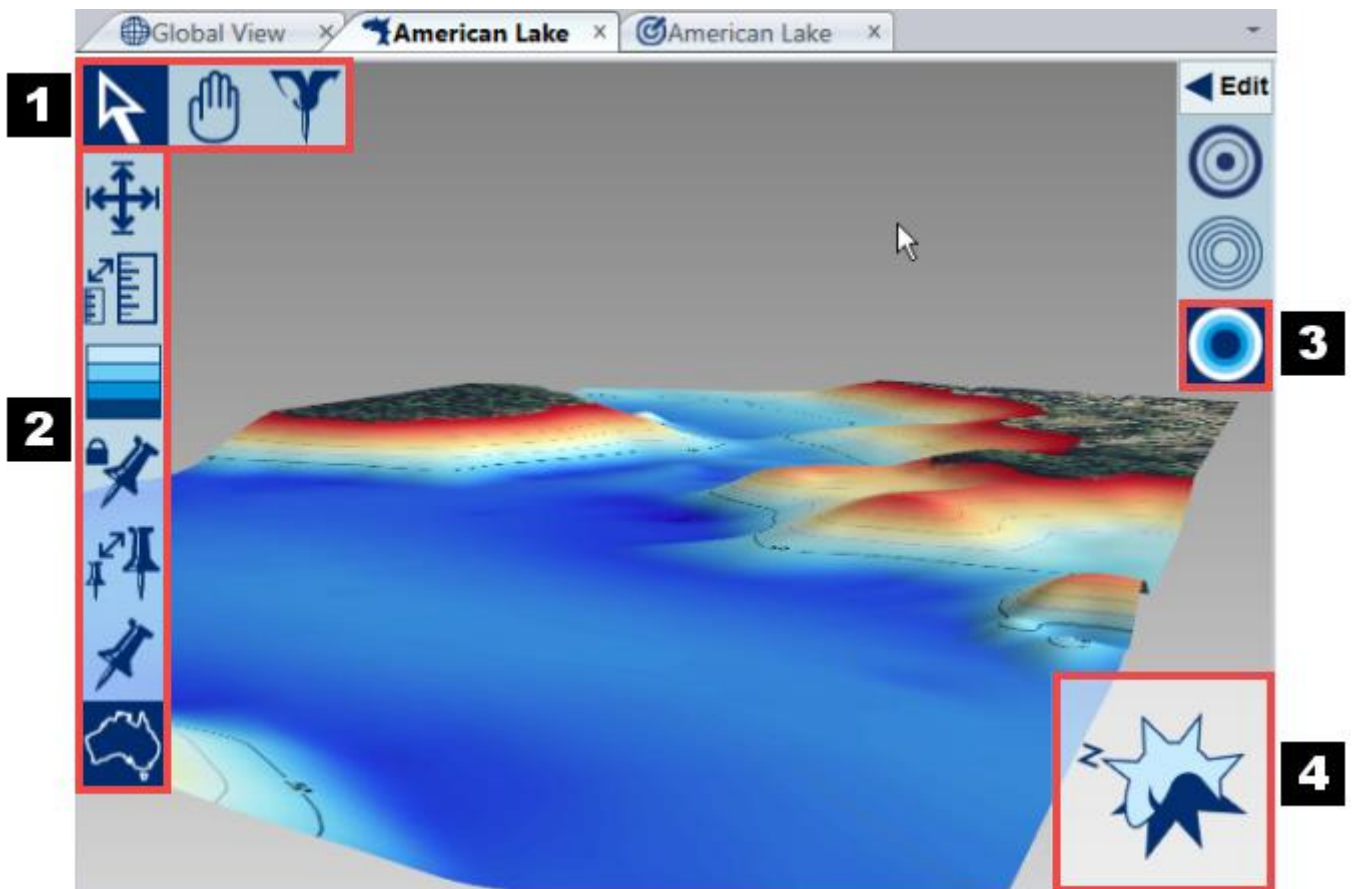
(7) Couleurs pour les contours, limites et étiquettes

Les couleurs des contours, limites de la carte (rivages et îles), et des étiquettes de profondeur peuvent tous être réglés individuellement.



Vue 3D

La vue 3D affiche le modèle de carte en 3D, où elle peut être agrandie, diminuée et vue à 360°. Les waypoints peuvent être visualisés, modifiés et déplacés autour de la carte.



La vue 3D est sélectionnée à l'aide du fond des icônes de vue du projet **(3)**. Aucune carte n'est affichée dans la vue 3D si une zone de la carte n'a pas été définie dans [Define Map View](#).

Une boussole **(4)** indique la direction du nord par rotation avec la carte lorsqu'elle est déplacée.

1. Modes de la Souris

- La barre d'outils souris sélecteur de mode **(1)** contient modes Select, panoramique et création de waypoints de cheminement.
 - Avec le mode de la souris SET pour sélectionner, le modèle peut être tourné en utilisant le bouton gauche de la souris, et waypoints sélectionnés pour l'édition en double-cliquant.
 - La carte peut être déplacée avec la souris en mode panoramique en déplaçant la souris avec le bouton gauche de la souris enfoncé.
 - Si la souris dispose d'un bouton du milieu, la carte peut être déplacé tandis que dans n'importe quel mode de la souris en déplaçant la souris avec le bouton du milieu enfoncé.

- Les waypoints peuvent être créés en cliquant sur un point de la carte avec le bouton gauche de la souris, avec la souris en mode drop Waypoint.
- Le menu contextuel pour un waypoint peut être représenté par un clic droit sur le waypoint. Il n'a pas d'importance quel mode de la souris est
- La carte peut être agrandie avec la molette de la souris ou en maintenant le bouton droit de la souris tout en déplaçant la souris vers le haut ou vers le bas. Notez que pour faire un zoom à l'aide du bouton droit de la souris, le pointeur ne doit pas dépasser un waypoint lorsque le bouton droit est enfoncé.

2. Barre d'Outils d'édition 3D

La barre d'outils d'édition pour la vue 3D contient plusieurs des mêmes fonctions que les fenêtres d'édition standard, telles qu'ajuster à la taille de l'écran et les fonctions de waypoint standard.



Plusieurs fonctions supplémentaires sont spécifiques à la vue 3D:

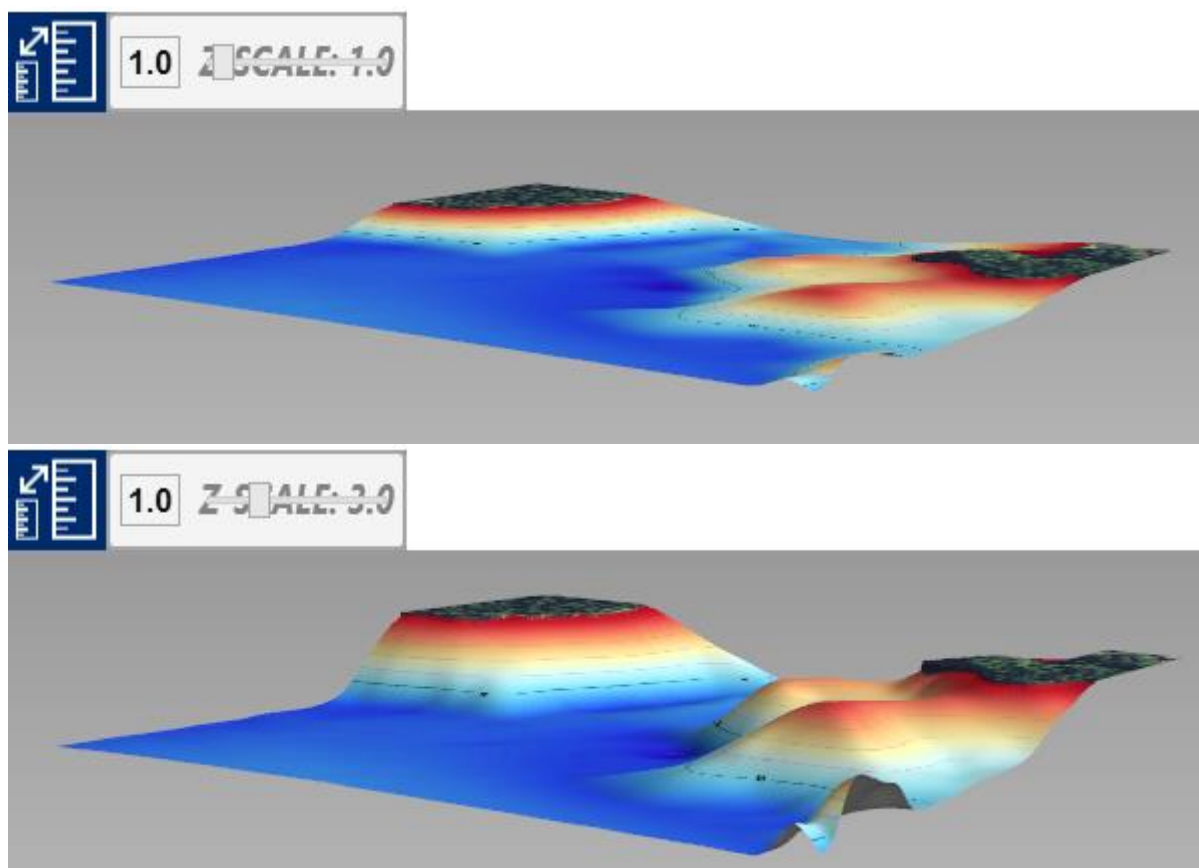
(1) Echelle Verticale

Ajustez l'échelle verticale relative du modèle 3D.

L'échelle verticale peut être modifiée dans la plage de 0 à 10 fois, tout en maintenant constant l'échelle des longitudes et des latitudes. L'augmentation de l'échelle verticale exagère l'apparition de changements de profondeur, qui peut aider à visualiser les changements en profondeur, en particulier dans les grandes cartes.



Pour régler l'échelle verticale, cliquez sur le bouton Echelle verticale, ce qui ouvre la commande Echelle verticale, et déplacez le curseur (2). La carte sera ajustée en temps réel, et la valeur de l'échelle actuelle est affichée derrière le curseur. Pour réinitialiser l'échelle verticale à 1,0, cliquez sur le bouton (1).



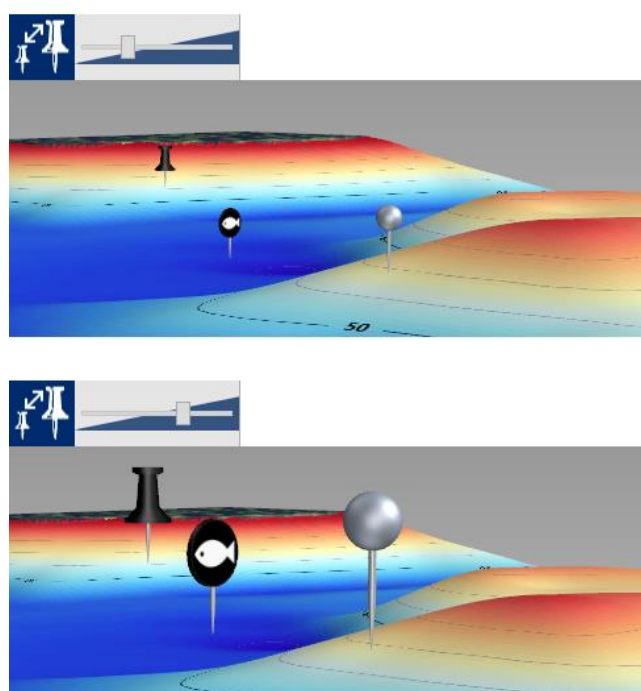
(2) Palette

Changer la palette. Le Sélecteur de palette est décrit dans [Contour View](#).

(3) Taille des Waypoints

Les [Waypoints](#) sont indiqués sur la carte en 3D, et peuvent être ouverts pour l'édition par double-clique ou opérés par le menu contextuel à l'aide du bouton droit de la souris, tout comme dans les vues 2D. Lorsqu'ils sont déverrouillés, les waypoints, peuvent être glissés sur la surface de la carte, avec la souris en mode Sélection, cliquez et maintenez le bouton gauche de la souris sur un point de passage et le déplacer avec la souris. Avec la souris en mode drop Waypoint, de nouveaux points de passage peuvent être créés sur la carte en cliquant avec le bouton gauche de la souris.

Les waypoints peuvent être ajustés en taille à l'aide du curseur dans le contrôle des tailles 3D Waypoint.



(4) Afficher ou Masquer la carte

Cliquez sur le bouton de la carte pour afficher ou masquer la vue terrestre de la carte 3D. Cette option n'est efficace que si un rivage et / ou des îles ont été définis pour le projet. Tous les terrains figurent à une élévation relative de 0m.

Rivages et îles (Limites de Carte)

Limites de la carte définies par l'utilisateur qui sont ajoutées à un projet de carte qui servent à définir la région dans laquelle la carte est créée et peut, le cas échéant, fournir également des informations de profondeur qui est utilisé lors de la génération de carte.

Lac, rivière et océan rivages et les îles peuvent être définies grâce à l'utilisation des limites de la carte. Les limites de la carte peuvent également être utilisées pour définir précisément la zone cartographiée.

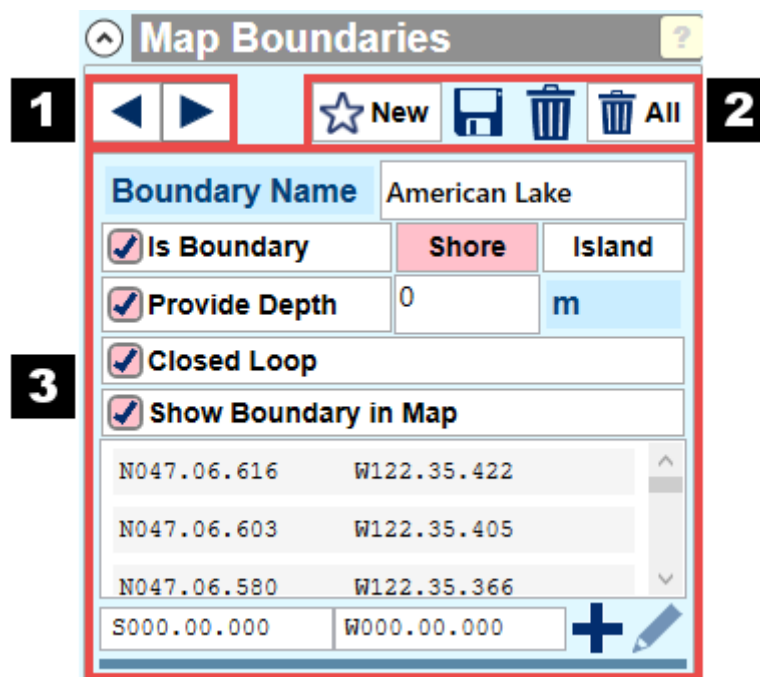
Une utilisation typique d'une limite est de définir la rive d'un cours d'eau, avec une profondeur connue de zéro. Le zéro des profondeurs associées à la côte sont inclus dans le calcul de la carte, comme si elles ont été enregistrées par le sondeur, permettant aux valeurs de profondeur d'être extrapolé entre la rive et les enregistrements.

Il peut y avoir au plus un rivage par carte projet, et un certain nombre d'îles.

Notez que l'ajout d'une nouvelle limite, ou la modification d'un produit existant, ne déclenche pas la régénération automatique de la carte. Pour régénérer la carte après l'ajout ou la modification d'une limite, redessiner la carte zone avec l'outil Définir Carte de la région.

Propriétés des Limites

Limites de la carte peuvent être ajoutés et modifiés dans [Project Properties Window](#) et dans [Define Map](#).



The screenshot shows the 'Map Boundaries' dialog box. It has a title bar with a question mark icon. Below the title bar is a toolbar with navigation arrows (labeled 1), a 'New' button with a star icon, a save icon, a delete icon, and an 'All' button (labeled 2). The main area contains a 'Boundary Name' field with 'American Lake'. Below this are three rows of checkboxes: 'Is Boundary' (checked), 'Provide Depth' (checked), and 'Closed Loop' (checked). To the right of 'Is Boundary' are 'Shore' and 'Island' buttons. To the right of 'Provide Depth' is a text field with '0' and a unit dropdown with 'm'. Below these is a 'Show Boundary in Map' checkbox (checked). At the bottom is a table with coordinates:

N047.06.616	W122.35.422
N047.06.603	W122.35.405
N047.06.580	W122.35.366
S000.00.000	W000.00.000

At the bottom right of the table is a '+' button and a pencil icon. A red box highlights the entire dialog area, with callout 3 pointing to the 'Closed Loop' checkbox.

Déplacer entre les limites du projet en utilisant les boutons avant et arrière (1). Les propriétés de la limite actuellement sélectionnée sont affichées dans le panneau de propriétés de délimitation (3). Boutons pour créer une nouvelle limite, une limite d'importation ou de supprimer une ou toutes les limites sont contenues dans le

panneau (2).

Ajouter une limite de carte à un Projet

Importer des limites de carte

Limites de la carte peuvent être importés directement dans un projet Google Earth™ en fichier KML et KMZ, des polygones ou des lignes du fichier de traces contenues dans les fichiers GPX



Pour importer des limites de carte, cliquez sur le bouton Importer des limites (entouré). Une fenêtre de sélection de fichier sera affichée, d'où un ou plusieurs fichiers KML, KMZ, GPX ou Shapefile peuvent être sélectionnés. N'importe quel nombre de fichiers peut être sélectionné, avec un mélange de types de fichiers. Cliquez sur Ouvrir dans la fenêtre de sélection de fichier à importer les fichiers sélectionnés.

Par défaut, les limites importées sont traitées comme des îles. C'est tout simplement parce qu'il ya généralement plus d'îles que les rives dans un projet, et réduit considérablement la charge de travail lors de l'importation grand nombre de limites en île.

Importer des limites sous forme de fichiers Google Earth

Importation des limites en fichiers Google Earth

Tracer les limites décrit dans l'application Google Earth est un bon moyen de créer des limites :

- Tracez la limite nécessaire dans Google Earth, soit un polygone ou une trace. Les deux polygones et chemins sont traités de la même façon dans ReefMaster, qui considère toutes les limites sont des boucles fermées.
- Enregistrez le polygone ou la trace; ReefMaster prend en charge les formats de fichiers KMZ Google Earth KML.
- Importez la limite en ReefMaster en suivant le processus d'importation décrit ci-dessus.

Utiliser une trace comme limite

Toute trace à l'intérieur de l'espace de travail peut être utilisée comme une limite de la carte. Pour ajouter une trace à un projet comme limite, utilisez le menu contextuel d'un (seul) titre sélectionné dans [Asset Library](#), ou clic droit une seule piste dans [Global View](#). Sélectionnez l'option Ajouter la trace au projet.

Pour utiliser une trace qui fait déjà partie du projet comme une limite, un clic droit sur la trace dans [Define Map](#) et sélectionnez l'option Utiliser la trace en tant limite. Une nouvelle limite sera ajoutée. Notez que la trace d'origine ne sera pas supprimé du projet dans ce cas, supprimer la piste manuellement si seulement la limite est nécessaire.

Les limites créées à partir de traces ne conservent pas les informations de profondeur qui était présentes.

Création de limites avec ReefMaster

Les limites de la carte peuvent être créés directement dans la vue de la carte et dessinés avec l'outil Crayon, ou en ajoutant des points individuellement à la zone de liste affichée dans le panneau d'édition.

Limites de la zone - source la plus précise des limites de la carte

Les carte en ligne, tels que Google Earth peut être très bon, mais ne sont pas toujours tout à fait exact. La façon la plus précise pour créer une limite de carte est de marcher un rivage avec un appareil GPS portatif et d'enregistrer la trace. Il devrait être possible de convertir la trace enregistrée dans un fichier GPX, qui peut être importé dans ReefMaster pour une utilisation comme une limite.

Dessiner une nouvelle limite de carte



Pour créer une nouvelle carte des limites en utilisant l'outil de crayon, il suffit de sélectionner le mode de la souris et tracez une limite. Assurez-vous qu'aucune limite existante n'est actuellement sélectionnée avant de commencer la nouvelle trace, ou bien les nouveaux points ajoutés seront ajoutés à la trace sélectionnée. La limite peut être dessinée en utilisant un mouvement continu de la souris avec le bouton gauche de la souris enfoncé, ou des points particuliers peuvent être ajoutés en cliquant sur le bouton gauche de la souris. Les points peuvent être supprimés en utilisant le menu contextuel activé par clic droit ou la zone de liste de trace dans le volet d'édition. L'édition des limites utilise les mêmes fonctions d'édition que l'édition de traces dans [User Maps](#), où il est décrit en détail.

Création d'une nouvelle limite avec des points individuels

The screenshot shows the 'Map Boundaries' dialog box. It has a title bar with a question mark icon. Below the title bar is a toolbar with icons for navigation (left and right arrows), a 'New' button (star icon), a save icon, a delete icon, and an 'All' button. The main area contains a 'Boundary Name' field with the text 'American Lake'. Below this are several checkboxes: 'Is Boundary' (checked), 'Provide Depth' (checked), 'Closed Loop' (checked), and 'Show Boundary in Map' (checked). To the right of these checkboxes are fields for 'Shore' and 'Island', and a 'Depth' field with the value '0' and a unit 'm'. At the bottom is a table with two columns for latitude and longitude. The table contains three rows of coordinates. A red box highlights the 'New' button (1), the table of coordinates (2), the coordinate input fields (3), the 'Add' button (+) (4), and the 'Edit' button (pencil) (5).

Latitude	Longitude
N047.06.616	W122.35.422
N047.06.603	W122.35.405
N047.06.580	W122.35.366
S000.00.000	W000.00.000

Cliquez sur le bouton New dans le panneau carte de délimitation des propriétés (1) pour créer une nouvelle limite. Différents points de la limite peuvent être saisis dans les cases latitude et longitude(3) ; d'ajouter un nouveau point, cliquez sur le bouton Ajouter (+) (4). Pour modifier un point existant, sélectionnez d'abord le point dans la liste des points (2), modifier la latitude et la longitude dans les cases (3) et valider la modification en utilisant le bouton Modifier (5).

Fractionnement de grandes cartes en utilisant des limites

Pour cartographier une zone très vaste, il peut être utile de diviser la carte en plusieurs projets de la carte, et recombinaison des contours dans une seule [User Map](#). Cela peut être fait en utilisant des limites de carte créées avec des traces (voir ci-dessus), qui peuvent être utilisées pour définir la zone cartographiée d'un projet très précisément.

- Créer des rectangles limites pour chaque projet de carte différente pour définir la zone cartographiée, en utilisant des points précisément entrés pour désigner les coins du rectangle. Les limites de chaque projet doivent être adjacentes, de sorte que les limites de tous les projets cartographiques requises se combinent pour créer un seul grand espace.
- Définissez le type limite de chaque rectangle.
- Définir les propriétés des limites du rectangle ; les limites et en boucle fermée doivent être mis à vrai, et donner de la profondeur et afficher les bords dans le plan devraient être faux.

La carte des projets généreront contours que dans les zones frontalières définies. Contours de la carte des projets adjacents peuvent ensuite être recombinaison en une seule carte de l'utilisateur pour créer une carte finale

1	Boundary Name	
2	☒ Is Boundary	Shore Island
4	☒ Provide Depth	0 ft
5	☒ Closed Loop	
6	☒ Show Boundary in Map	

1. Nom

Facultatif champ de nom peut être utilisé pour fournir un nom descriptif pour une limite. Ce champ est rempli avec le nom de polygones ou des traces lors de l'importation des limites de Google Earth TM

2. Est une Limite

Indique si oui ou non les limites comme un obstacle lors de la génération de carte. Lorsque cette option est activée, aucuns contours ne sont générés dans les zones exclues. En général, cette valeur est définie à yes, même si elle peut être utile à l'occasion de fournir des profondeurs d'une trace qui n'agit pas comme une limite (voir donner de la profondeur, ci-dessous).

3. Rivage et îles

Les limites sont toujours traités comme des polygones fermés, et d'agir pour écarter des points de données de la carte de profondeur générée de l'intérieur ou l'extérieur de la zone frontière

Rivage

Lorsque la limite est définie pour agir comme un rivage, toutes les données à l'extérieur du polygone défini sont exclues. Notez que cela signifie qu'il n'est pas possible de définir, par exemple, deux rives distinctes au sein d'un projet de carte. ReefMaster applique ceci en permettant un seul rivage par carte.

Île

Lorsque la limite est définie pour agir comme une île, toutes les données contenues dans le polygone défini sont exclu.

Configurer ravage et Iles

La configuration des rivages et des îles fait une grande différence à la carte finale. Par exemple, la configuration accidentellement une île comme un rivage pourrait finir par l'exclusion de la grande majorité de votre zone de la carte de la carte finale.

Le point de vue de la carte de la définition, il est facile de voir les zones de votre carte générée seront remplies avec des données, en noircissant les zones exclues, comme indiqué dans l'image ci-dessus. Zones exclues peuvent souvent être vus plus clairement avec le fond cartes off, en particulier lors de l'utilisation de l'imagerie aérienne.

Information profondeur

Les limites peuvent fournir des informations de profondeur pour le processus de génération de carte en utilisant le paramètre donner de la profondeur et de fournir une valeur de profondeur. Les profondeurs sont fournies à intervalles de 1 m le long de la limite, pour la valeur fournie. Zéro profondeurs sont généralement utilisés pour les rives, mais aucune valeur de profondeur peuvent être utilisés, par exemple, la profondeur connue d'une paroi de retenue peut être utilisé là où le barrage fournit la limite de la carte.

Lors de la définition d'une région pour la génération de carte qui n'est pas liée à des éléments naturels comme les rives, réglez la profondeur à off. Ceci créera une limite qui limite la zone de la carte, mais n'interfère pas avec les données de la carte.

Utilisation des limites pour ajouter ponctuellement des profondeurs a un projet de carte

Des données de profondeur du spot peuvent être ajoutés à un projet de carte en créant une limite qui fournit la profondeur, mais n'agit pas en tant que barrière au cours de la génération de carte.

Pour ajouter des sondages de profondeur à une carte:

- Créer une limite avec des options comme la limite et Afficher dans la carte sur OFF, et donner de la profondeur à sur.
- Attribuer la profondeur requise à la limite. Tous les points à l'intérieur d'une limite sont à la même profondeur.
- Dessinez ou entrer dans les points limites requis sur le projet de carte.

Afficher les limites de la carte

Cette option détermine si la limite est visible dans la vue du contour du projet de la carte.

Pour les rivages et les îles, cela est généralement activé. Lors de la définition des zones de la carte de combiner des projets de cartes, ou en ajoutant des données de profondeur de champ, cette valeur est généralement neutre.

Fermé

Sélectionnez cette option pour fermer la trace choisie. La boucle est fermée en joignant les premier et dernier points de trace. Bien que les limites soient toujours considérées comme fermée intérieurement par ReefMaster, il peut être utile à des fins d'affichage pour terminer la limite.

Limites et carte d'exportation

Limites de la carte peuvent être [exported to GPS devices](#) ou [User Maps](#) de la même manière que les contours de carte.

Traces Humminbird™

Lors de l'exportation d'une carte d'utilisateur avec des limites à un fichier de trace Humminbird™, il y a une option pour exporter les limites comme une trace séparée. Exportation vers une trace séparée permet de définir différemment du style de la ligne de contour pour l'affichage sur l'appareil Humminbird™.

Fichiers Lowrance™ LCM

Lors de l'exportation d'une carte utilisateurs en fichiers LCM, les limites de la carte sont traitées comme les rivages, donnant l'eau bleue sur une masse de terre jaune, comme le montre l'image ci-dessous.

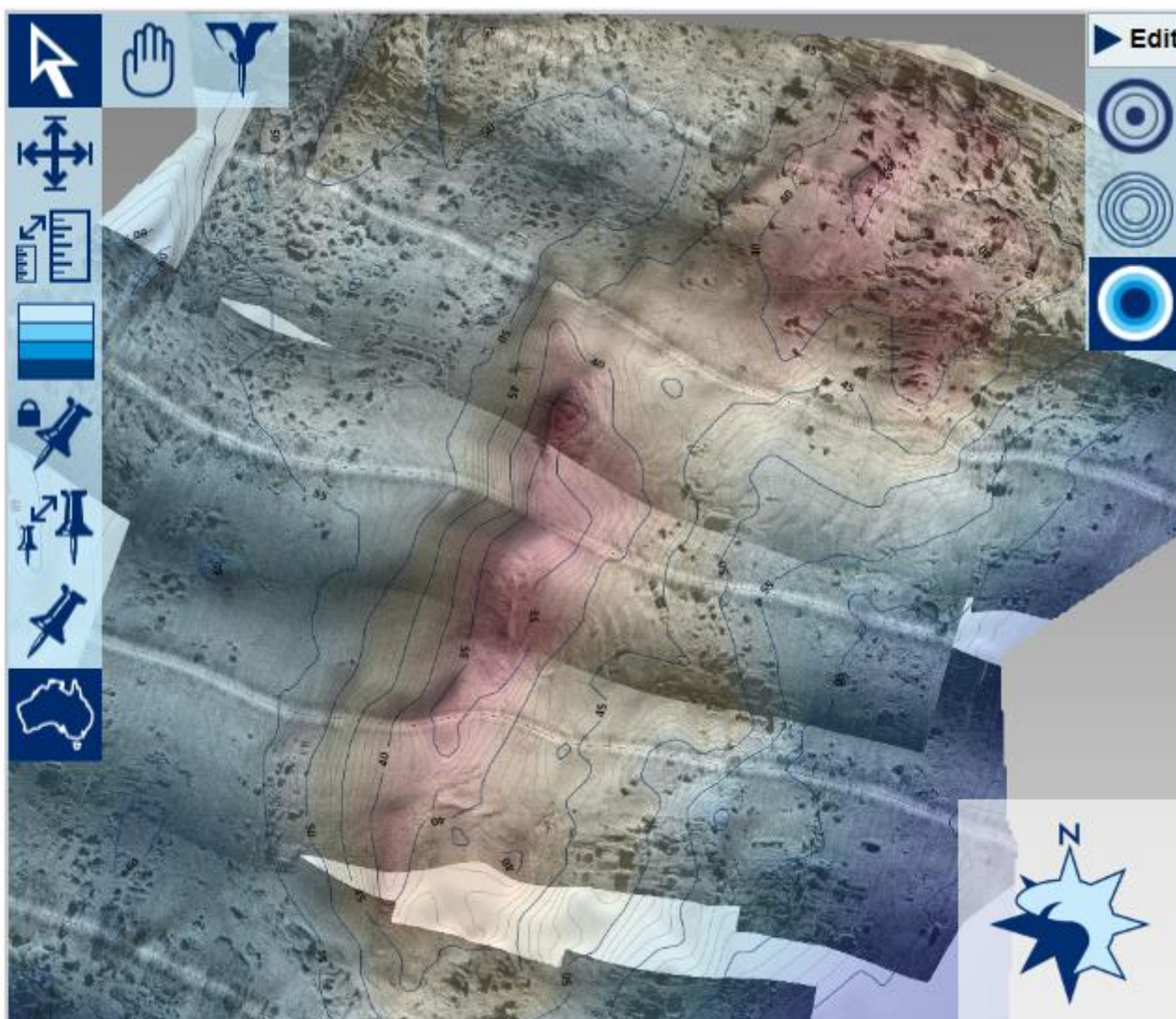
Fichiers pour les cartes au format AT5

Les fichiers de formes pour les cartes AT5

Les rivages et les îles sont exportés sous forme de polygones qui définissent la superficie de la carte. Ces polygones sont remplis dans la couleur de la terre choisie. Les rivages et les îles sont également exportés en grandes lignes de contour.

Superposition d'Image

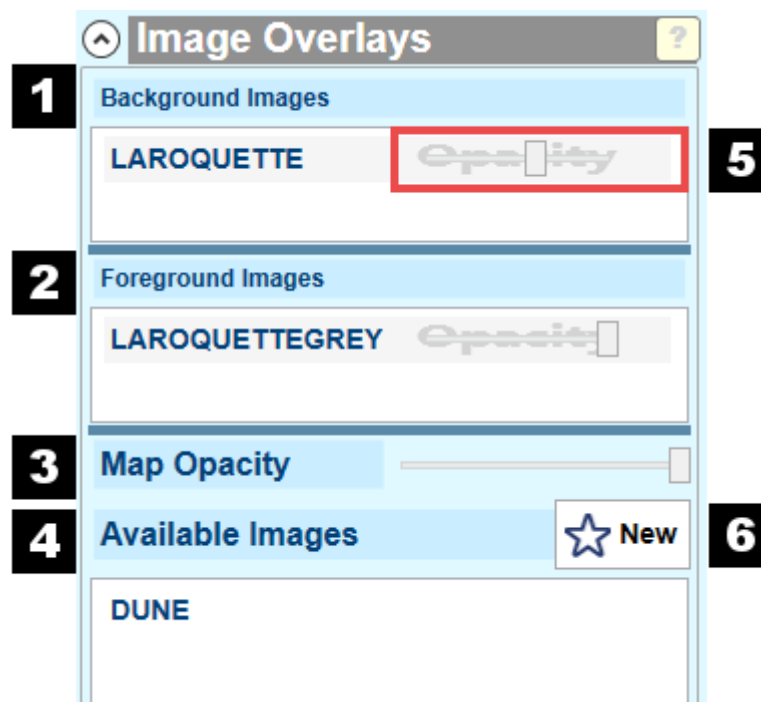
Les superpositions d'image permettent d'importer des images à faire figurer sur les vue 2D et 3D de la carte, soit devant ou derrière la couche carte de contour. N'importe quel nombre d'images peut être ajouté au projet, et l'ordre relatif et de la transparence de chaque image peut être ajustée individuellement.



L'image ci-dessus montre la vue 3D d'un projet de carte. L'information de profondeur a été utilisée pour générer le modèle de la manière habituelle, et une mosaïque de balayage latéral importé a été superposée sur le modèle. L'opacité de la couche de la carte a été réduite de sorte que l'image en mosaïque peut être vue avec les couleurs de profondeur encore visible.

Panneau d'Édition des images en superposition

Les images sont ajoutées à des projets via le volet d'édition de superpositions d'images, dans [Project Properties Window](#)



1-2 Contexte et image de premier plan

Les images peuvent être ajoutées au projet de plan soit comme avant-plan ou des images de fond. Les images de premier plan montrent en face de la couche carte de contour, tandis que les images de fond montrent derrière la couche carte de contour. La couche la carte de contour est le nom donné à la couleur de la profondeur et de l'affichage de la ligne de contour (voir la carte Opacité, ci-dessous). L'opacité d'une image peut être ajustée en utilisant le curseur Opacité(5) indiqué dans la ligne de l'image.

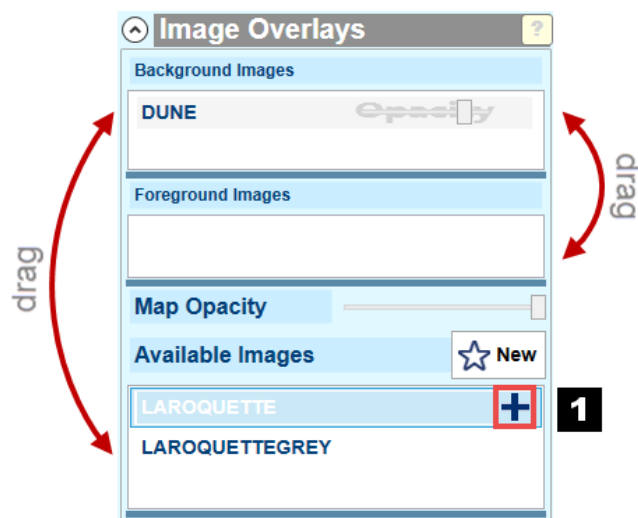
3. Opacité de la carte

La transparence de la couche carte de contour peut être ajustée à l'aide du curseur Opacité Carte. Seul le fond de couleur est affectée par des changements dans la carte opacité, les lignes de contour restent toujours à 100 %. La réduction de l'opacité de la carte à zéro est l'équivalent de la sélection de la palette de fond transparent.

4. Images disponibles

La liste des images disponibles affiche une liste de toutes les images dans l'espace de travail qui peuvent être ajoutées au projet en cours comme une superposition d'image. Voir [Background Images](#) pour des informations sur la façon d'importer et de calibrer les images. Les images qui ont déjà été ajoutés au projet en cours ne sont pas indiquées dans la liste des images disponibles. Les images peuvent être importées à l'aide du bouton Nouveau(6), qui commence le processus d'importation d'image de fond standard.

Ajouter une image à un projet



Une image peut être ajoutée à l'image du projet de la liste des images à la disposition du projet par:

- Faire glisser l'image au premier plan ou fond liste des images.
- Cliquez sur le bouton **(+)** **(1)** Ajouter à la ligne de l'image dans la liste des images disponibles.
- Un clic droit sur l'image et en sélectionnant soit ajouter l'image au contexte du projet ou Ajouter une image au projet de premier plan dans le menu contextuel.

Ordonnancement des Images

L'ordre relatif des images dans le projet peut être ajusté en faisant glisser l'image vers le haut ou vers le bas dans l'avant-plan ou arrière plan. Plus l'image est loin dans la liste, plus elle sera affichée sur le dessus.

Retirer des Image du Projet



Les images peuvent être supprimés du projet par:

- En cliquant sur le bouton Supprimer dans la ligne de l'image (en rouge).
- Faire glisser l'image Retour à la liste des images disponibles.
- Sélection Supprimer Image du projet dans le menu contextuel de l'image.

Notes sur l'affichage des images dans la vue 3D

Les images qui se superposent sur un modèle 3D sont limitées à une taille maximale, avec des images au delà de cette taille, elle est réduite dans la résolution. Si les images semblent être à une résolution inférieure lorsqu'il est vu en 3D, essayez de générer une petite carte de la zone:

Carte Utilisateur

Les cartes produites par ReefMaster ne sont pas adaptés pour la navigation, et ne devrait jamais être utilisé pour la navigation.

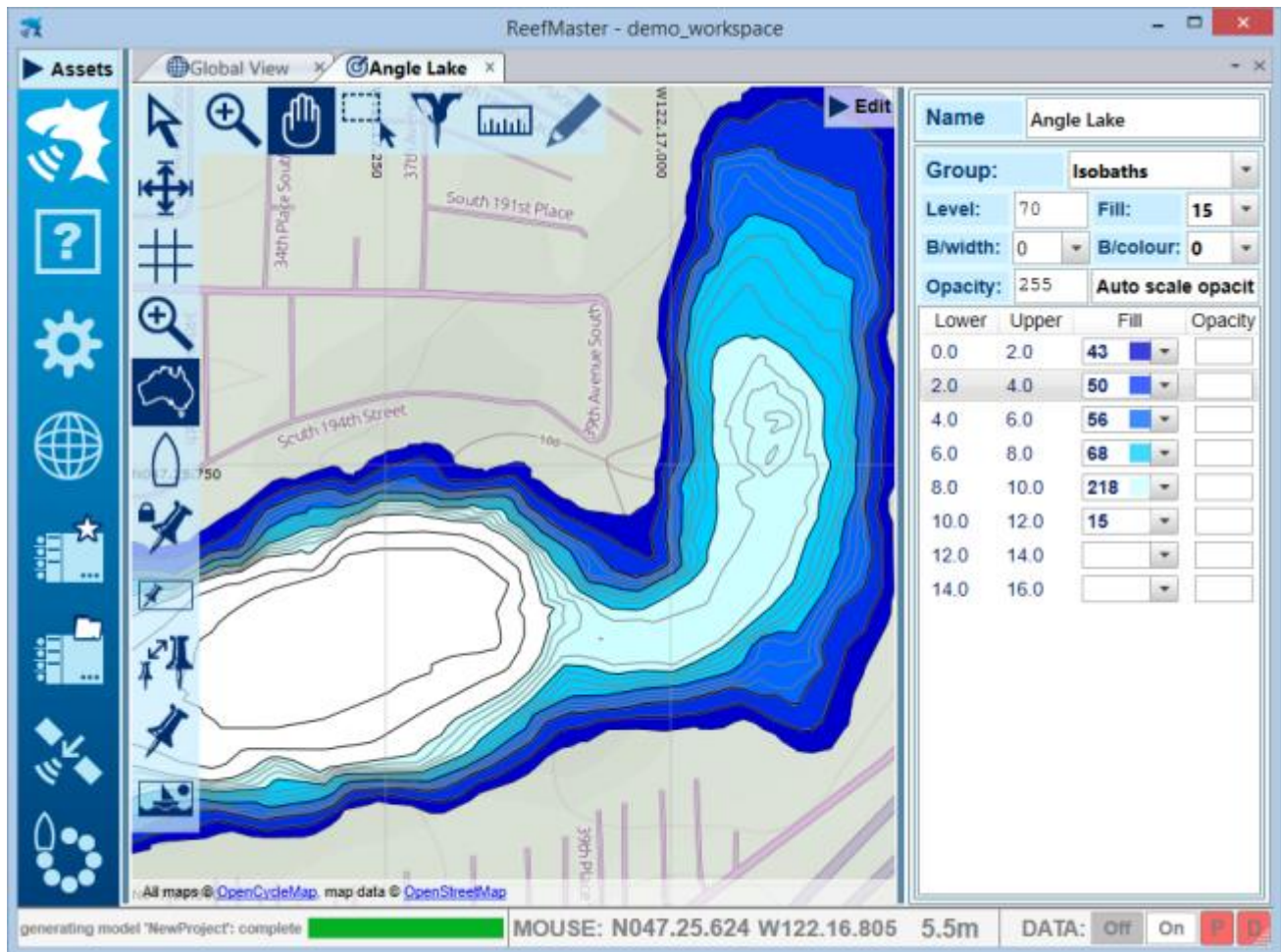
Cartes des utilisateurs sont des cartes modifiables qui peuvent contenir des contours, des isobathes, les rivages, les traces et les zones de dureté, ainsi que des routes et des polygones personnalisé. Cartes utilisateurs peuvent être exportés pour l'affichage sur des appareils GPS ou Google Earth. Les cartes utilisateurs fournissent beaucoup plus d'options d'édition qu'un projet de carte seul.

Quelle est la différence entre une carte utilisateur et un projet de carte?

- S'il est possible de créer d'excellentes cartes en exportant directement à partir d'un projet de carte, les cartes utilisateur offrent un certain nombre de fonctionnalités supplémentaires et des options que le projet de carte n'ont pas :
 - modèles de composants de la carte l'utilisateur peuvent être édités individuellement ; la couleur de la ligne et la largeur de chaque contour individuel peuvent être modifiés , avec les couleurs de remplissage et des limites et l'opacité des zones isobathes . Cela rend très facile, par exemple, mettre en évidence une certaine gamme profondeur en une couleur spécifique.
 - Composants de multiples de projet de carte, tels que les contours et les zones de profondeur, peuvent être combinées en une carte mono-utilisateur. Les projets de carte des projets sont limités à une seule rive, alors que les cartes de l'utilisateur sont simplement une collection de composants et ne sont pas limités de cette façon.
 - Toutes les informations de style édité dans une carte d'utilisateur sont stockées dans la base de données, une fois une carte utilisateur a été créée et édité, il sera toujours disponible pour l'exportation ou l'édition.
 - Les projets de carte peuvent prendre un certain temps pour être générer, surtout si elles sont grandes ou ont un grand nombre de contours. Les cartes utilisateur stockent des composants pré- générées, et n'ont pas besoin d'être régénérés lorsque ReefMaster est chargé. Par exemple, un flux de travail commun serait de travailler sur un projet de carte à un niveau de qualité inférieure (moins de contours, une résolution plus élevée de la grille de contour) jusqu'à ce que la carte soit faite, puis générer la carte avec des paramètres de qualité en une carte utilisateur.
 - routes et polygones personnalisés peuvent être tracés sur des cartes utilisateur. Par exemple, une zone de pêche productive ou de la zone d'un parc marin peuvent être extraite d'un polygone rempli pour l'affichage sur un appareil GPS.

Vue d'ensemble

Les cartes utilisateur sont faites de traces et de polygones organisés en groupes.



Polygones

Les polygones sont des formes fermées, avec une largeur configurable de la bordure et la couleur, et la couleur de remplissage et l'opacité (transparence). Isobathes, les zones de dureté, les rivages et les îles sont représentés sous forme de polygones dans les cartes utilisateur.

Traces

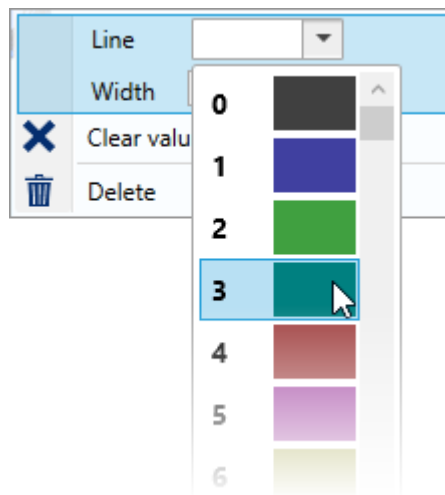
Les traces sont des composants de la carte qui sont affichées sous forme de lignes, telles que les contours. Les traces sont affichées sous forme de lignes, avec une largeur et une couleur configurable.

Groupes

Tous les traces et polygones dans un plan sont membres d'un groupe, qui peut contenir des polygones ou des traces (mais pas les deux). Une carte de l'utilisateur contient des groupes distincts pour les isobathes, les contours principaux, contours mineurs, les rivages, les îles, les zones de dureté, les traces et des polygones personnalisés. Regroupement de styles peuvent être modifié de la même manière que les styles des composants individuels; tout composant individuel qui ne dispose pas d'un ensemble d'attributs de style hérite du style de son groupe contenant.

Combinaison de couleurs

Afin de fournir des cartes exportées avec une compatibilité maximale sur les unités GPS, les cartes utilisateurs sont limités à la palette de couleurs AT5, qui est utilisé dans le graphisme des GPS Navico. En utilisant les couleurs AT5 dans la carte utilisateur fournit une expérience de « ce que vous voyez est ce que vous obtenez » (WYSIWYG) pour les cartes destinées aux unités Navico.



Les couleurs AT5 sont identifiées comme un nombre, qui est représenté dans la couleur de sélection à côté de la couleur. Noter que les couleurs peuvent être légèrement différemment sur différentes unités.

AT5 Compatibilité de couleur

Les couleurs AT5 ne sont pas tous pris en charge dans toutes les unités, les unités plus anciennes (telles que le pré-HDS Lowrance) peuvent prendre en charge qu'un sous-ensemble de la gamme complète des couleurs. Lorsque vous ciblez des unités plus anciennes, le paramètre AT5 Compatibilité couleur peut être définie dans [Global Settings](#) afin de refléter ce qui limitera les couleurs affichées dans le sélecteur de couleur pour tout ceux qui sont connus pour être compatible avec l'appareil cible

Créer une nouvelle Carte Utilisateur

Créer une nouvelle carte utilisateur en ajoutant des composants d'une carte utilisateur existante



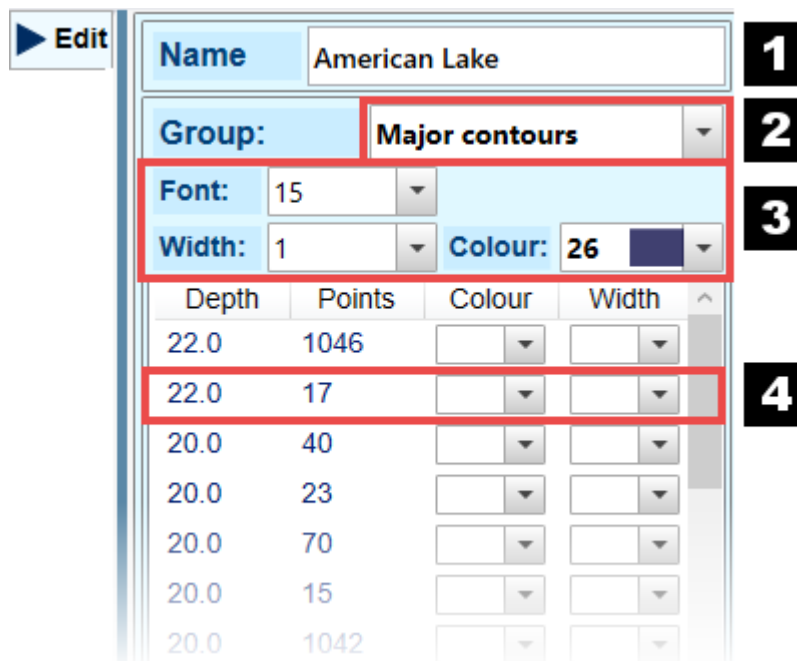
- Utilisez le menu de l'une des lignes ou limites de contour sélectionnés dans [Contour View](#) le projet de carte Contour et sélectionnez l'option Ajouter à la carte ... Tous les éléments cartographiques peuvent être ajoutés, ou une sélection peuvent être faite à partir de composants disponibles. Pour créer une nouvelle carte, choisissez l'option Nouvelle carte de l'utilisateur. Notez que pour préserver les couleurs isobathes ou dureté figurant dans le projet, une palette compatible AT5 doit être utilisé (voir ci-dessus).
- Utilisez le bouton Nouveau dans la carte de l'utilisateur -tête de [Asset Library](#) ou le menu de [Global View](#) pour créer un utilisateur de carte vide.
- Vous pouvez aussi créer une nouvelle carte utilisateur en sélectionnant une ou plusieurs traces de la bibliothèque de composants et en utilisant l'option de menu contextuel Ajouter la trace à la carte utilisateur Carte / Nouvelle carte de l'utilisateur .

Garder les Couleurs du Projet dans une Carte Utilisateur

Les Isobathes et les zones de dureté peuvent être affichées dans un projet utilisant une palette RVB ou AT5, alors que les cartes d'utilisateurs ne supportent que les palettes AT5. Lors de l'ajout de composants avec des couleurs de remplissage d'un projet de carte, les couleurs ne sont conservées si elles sont actuellement affichées à l'aide d'une palette AT5. Si une palette RVB est utilisée, les composants n'auront pas toutes les valeurs de style associées avec eux une fois qu'ils ont été ajoutés à la carte utilisateur.

Edition d'une carte Utilisateur

Groupes et composants individuels ont des attributs de style, tels que la couleur ou la largeur de la ligne, qui peuvent être modifiés à chaque niveau du groupe ou de composant. Si un composant a une valeur définie pour un attribut particulier (par exemple la couleur), cette valeur est utilisée pour le composant. Si aucune valeur n'est définie pour un attribut de composant particulier, alors la valeur est héritée du groupe. En effet, les attributs de niveau de groupe fournissent des valeurs par défaut pour tous les membres de ce groupe. Notez que certains attributs, tels que le niveau de polygones ou de la taille de police pour les traces, ne sont disponibles qu'au niveau du groupe.



Groupes et composants peuvent être modifiés dans la fenêtre Éditer, qui peut être ouverte en cliquant sur le bouton Modifier en haut à droite de l'écran d'édition graphique.

Le nom de la carte de l'utilisateur peut être édité **(1)**.

Le groupe sélectionné pour l'édition peut être choisi à l'aide de la liste déroulante Groupe **(2)**. Tous les articles dans le panneau d'édition (autres que le nom de la carte) appartiennent au groupe actuellement sélectionné. Les attributs de niveau de groupe **(3)** ci-dessus sont présentés dans la liste composant **(4)**, qui contient tous les composants qui font partie du groupe. La liste des composants peut être triée sur n'importe quelle colonne en cliquant sur l'en-tête de colonne. Cliquez à nouveau sur la même en-tête de colonne pour inverser l'ordre de tri.

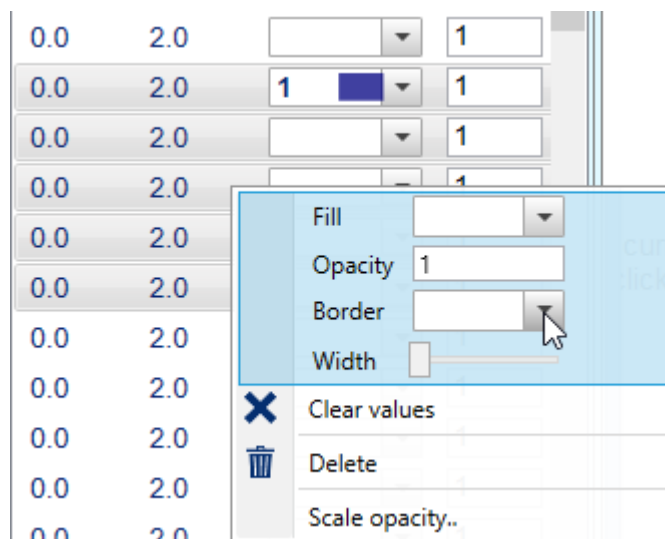
Edition de composants

Modèles de composants peuvent être modifiés à l'aide de la liste des composants, ou en sélectionnant le composant dans la vue graphique.

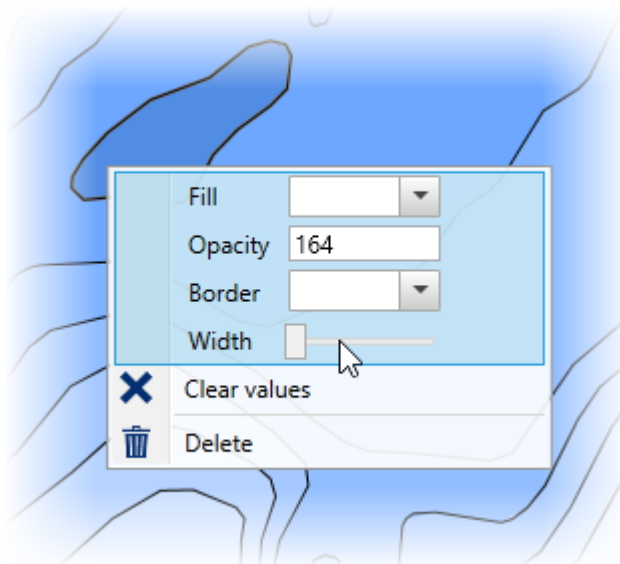


Pour modifier un seul élément dans la liste des composants, sélectionnez ou entrez directement la valeur

requis dans les champs de valeur affichée dans la ligne de la liste. Sinon, cliquez-droit sur un seul composant et définissez les valeurs requises en utilisant le menu contextuel. Notez que toutes les valeurs sont indiquées dans la liste, certaines valeurs ne peuvent être modifiées en utilisant le menu.



Pour modifier les valeurs de plusieurs éléments en même temps, sélectionnez les composants requis dans la liste (utiliser la touche MAJ ou de contrôle en association avec la souris pour en sélectionner plusieurs), et modifier les valeurs des composants en utilisant le menu du bouton droit.



Pour modifier un élément de la vue graphique, déplacez la souris sur le composant de sorte qu'il est mis en évidence, et en utilisant le bouton droit.

Attributs au niveau du groupe

Les attributs définis au niveau du groupe sont utilisés par défaut pour tous les composants du groupe. La définition d'un attribut dans un élément remplace l'attribut au niveau du groupe pour ce composant, tandis que la compensation des valeurs d'attribut d'un composant reviendra le style par défaut.

Les groupes sont soit des groupes de traces ou groupes de polygones. Différentes options de style sont disponibles pour les différents types de groupes.

Attributs des traces

Contours majeurs, contours mineurs, traces.

1 **2** **3**

Group: Major contours

Font: 15

Width: 1 Colour: 26

Depth	Points	Colour	Width
22.0	1046		
22.0	17		
20.0	40		
20.0	23		

La largeur de ligne et les attributs de couleur de ligne, ainsi qu'un attribut de taille de police qui est disponible au niveau du groupe, la seule. Taille de la police (1) se réfère à la taille (en points) des étiquettes, et ne s'applique qu'aux exportations AT5 (en KML il n'y a pas d'étiquettes, mais la taille n'est pas configurable). Spécifiez une taille de police de 0 pour désactiver les étiquettes pour le groupe. Largeur de la ligne (2) est spécifiée en pixels de 0-5. Spécification d'une valeur de zéro cache la ligne complètement (cette option est plus utile lorsque vous spécifiez le style de la ligne des limites de polygones).

Attributs des polygones

Isobathes, dureté des fonds, rivages, îles et polygones.

1 **3** **4** **2** **4**

Group: Isobaths

Level: 70 Fill: 0

B/width: 0 B/colour: 0

Opacity: 255 Auto scale opacity

Lower	Upper	Fill	Opacity
0.0	2.0		200
0.0	2.0		200
0.0	2.0		200
0.0	2.0		200
0.0	2.0		200

Niveau

Niveau (1) est un seul attribut de niveau de groupe qui spécifie l'ordre z du groupe de polygones. L'ordre z détermine l'ordre dans lequel les polygones sont établis, et est spécifié comme un nombre dans l'intervalle 1-100, avec des valeurs inférieures en cours d'élaboration sur l'entête des groupes de polygones avec des valeurs plus élevées (noter que les groupes de traces sont toujours tracés à un niveau supérieur des polygones). Par exemple, un groupe ayant un niveau de 80 sera montré derrière un groupe ayant un niveau de 70.

Par défaut, les groupes de polygones sont affectés les niveaux suivants, d'arrière en avant :

- 80, rivages
- 70, Isobathes
- 60, les zones de dureté
- 30, îles
- 20, polygones sur mesure

Si plus d'un groupe est affecté au même niveau, alors l'ordre relatif de tracé de ces groupes n'est pas défini.

Style de ligne et remplissage

Remplissez et styles de ligne

Remplissez et styles de ligne peuvent être spécifiés au niveau du groupe ou de composant.

Complétez **(2)** spécifie la couleur de remplissage du polygone, B / Largeur **(3)** se réfère à la largeur de la limite et peut être utilisé pour ajouter une limite à un polygone, avec la largeur spécifiée en pixels. Une largeur de 0 supprime la limite. B / Couleur **(4)** spécifie la couleur de la limite et n'est efficace que si la largeur de la limite a été fixé à une valeur autre que zéro.

Notez que la largeur de la frontière et le sélecteur couleur ne sont pas représentés dans la liste des composants; ces valeurs peuvent être modifiées pour les composants individuels grâce à l'utilisation du menu du bouton droit.

Opacité **(4)** fait référence au niveau de la transparence pour une couleur de remplissage de polygone.

Opacité

L'opacité est prise en charge uniquement sur les périphériques Navico avec le système d'exploitation NSA, qui comprend tous HDS (génération 1 et postérieur), et les modèles Elite IDH. L'opacité peut aussi être utilisée pour les cartes exportées dans le format Google Earth KML.

L'opacité est exprimée par un nombre compris entre 1 - 255, 1 étant transparent, et 255 étant complètement opaque.

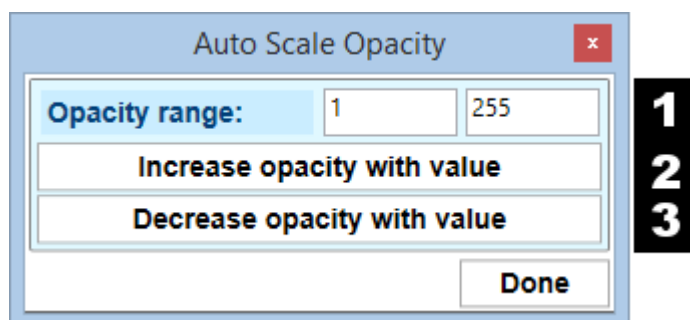
Notez que si le paramètre global de compatibilité AT5 a été fixé à une valeur autre que NSA, puis tous les domaines liés à l'opacité seront désactivés dans la carte de l'utilisateur.

Echelle automatique d'opacité

L'utilisation de l'opacité peut être un moyen très facile de créer de superbes cartes dans une gamme limitée de couleurs, en ajustant l'opacité relative des isobathes ou des zones de dureté en fonction de leurs valeurs. La fonction de l'opacité de l'échelle automatique automatise ce processus, et la façon la plus simple de créer des cartes pour unités Lowrance HDS (ou version ultérieure).

Mise à l'échelle automatique de l'opacité peut être appliqué à tous les composants au sein du groupe en cliquant sur le bouton Echelle automatique Opacité dans le groupe des attributs, ou appliqué seulement à des composants sélectionnés par multi-sélection des composants requis dans la liste des composants et en sélectionnant Échelle Opacité bouton droit. Notez que cette option n'est pas visible, sauf si au moins deux composants ont été sélectionnés.

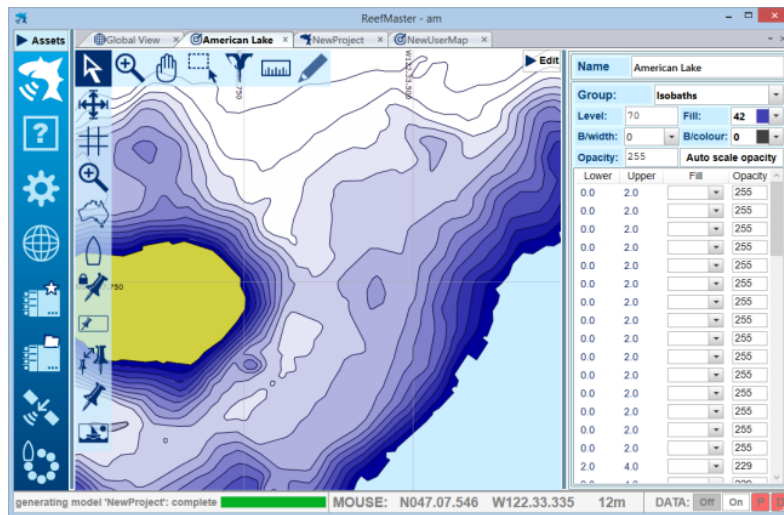
Mise à l'échelle automatique de l'opacité affecte des valeurs d'opacité de chaque composant sélectionné sur la base de la plus faible valeur.



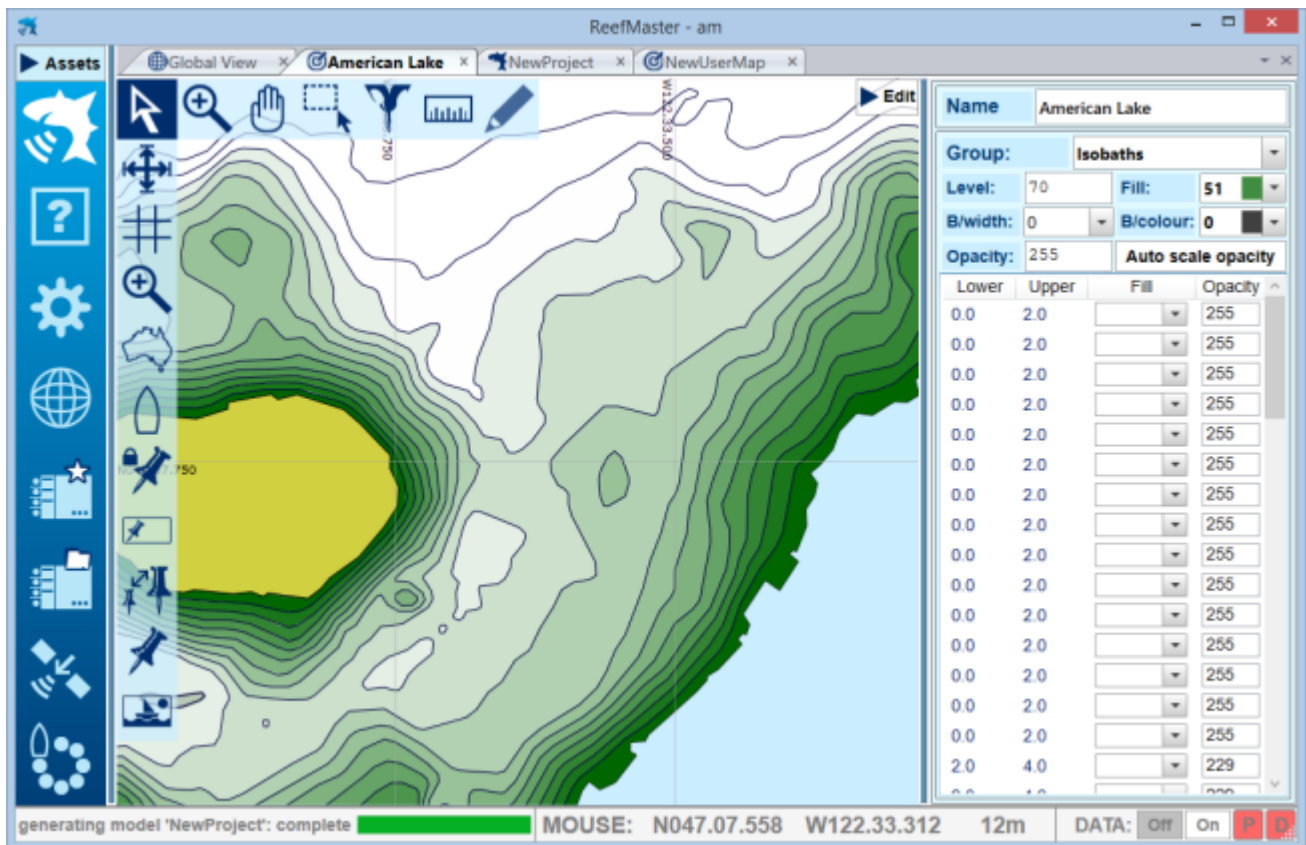
La boîte de dialogue Opacité échelle automatique est affichée. L'écart entre ce qui à l'échelle de la valeur d'opacité peut être spécifié dans les champs de la plage d'opacité **(1)**. Par défaut, la gamme complète de l'opacité, de la transparence à l'opacité totale, est sélectionné.

L'opacité peut être adaptée de sorte qu'il augmente ou diminue avec la valeur des composantes. Cliquez sur l'une des touches **(2, 3)** pour effectuer la mise à l'échelle. Les résultats seront visibles immédiatement sur la carte. Une fois que vous êtes satisfait de la mise à l'échelle, cliquez sur le bouton Terminé.

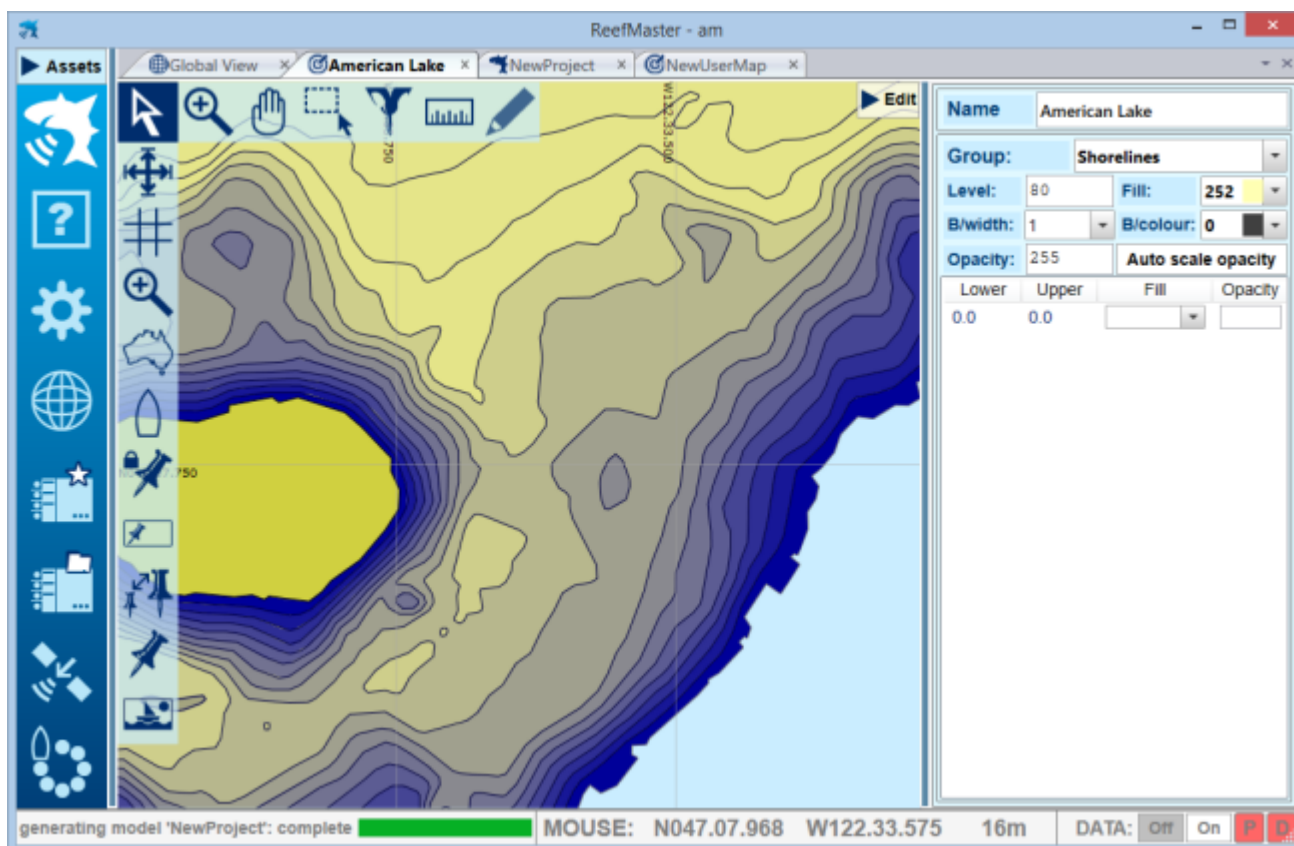
Exemples



Utilisation de l'échelle d'opacité est un moyen très rapide de créer de superbes cartes. Dans l'exemple ci-dessus, isobathes entre 0m et 20m ont été sélectionnés, et l'opacité à l'échelle vers le bas 1-255. Tous les composants au-dessous 20m ont été supprimés, permettant à la couleur de remplissage de changer progressivement, tandis que la couleur de tous les composants mis à l'échelle est prise à partir de la couleur de remplissage au niveau du groupe. Utilisation de l'opacité de cette manière signifie que la couleur de la carte peut être changée simplement en changeant la couleur du groupe:



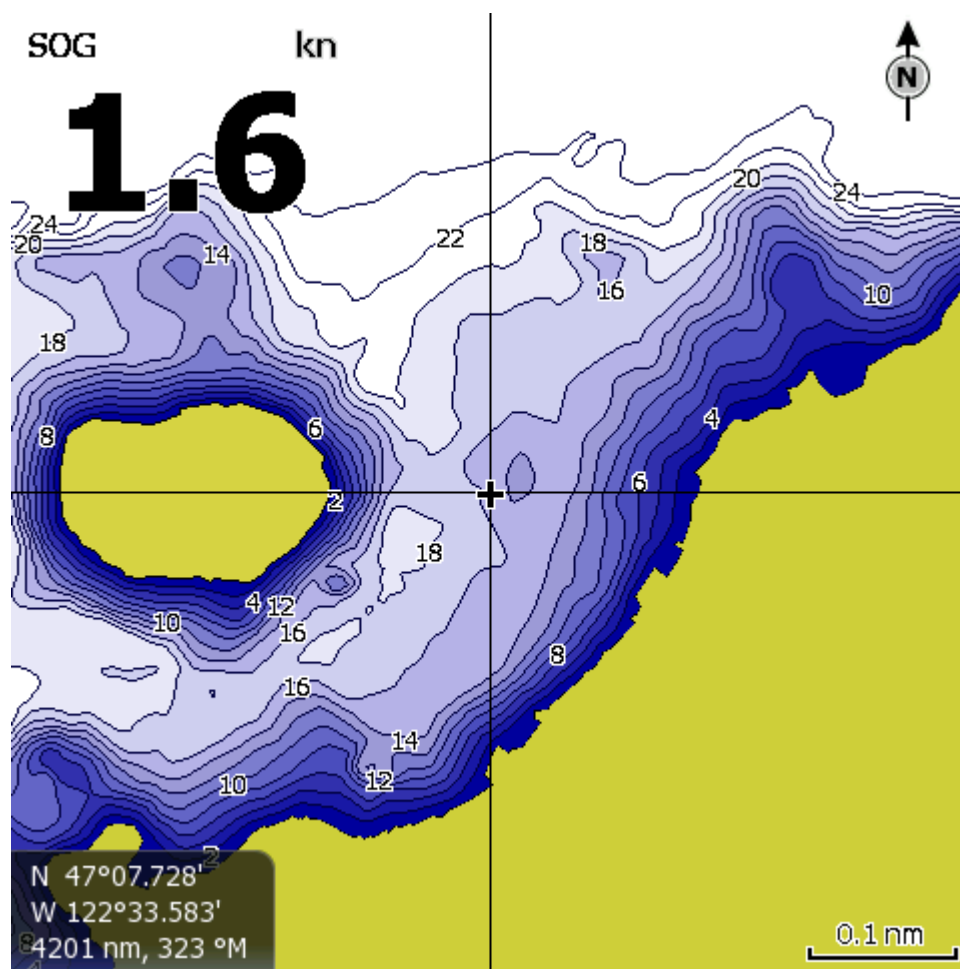
La variation de la couleur de fond (dans ce cas, le polygone de rivage) peut donner encore plus d'effets, comme la couleur de l'arrière-plan montre à travers les polygones isobathes semi-transparents:



Notes sur l'exportation des cartes avec une opacité de dispositifs Navico

Comme mentionné ci-dessus, l'opacité est compatible uniquement avec les appareils Navico exécutant le système d'exploitation NSA, ce qui signifie concrètement génération HDS une des unités ou plus récentes (y compris les unités d'élite de l'IDH).

Opacité ne s'affiche correctement sur les unités Navico quand une couche trame de fond est présent. ReefMaster est capable de générer automatiquement un fond blanc qui permet à l'opacité de s'afficher correctement. **Assurez-vous que l'option "générer trame de fond" est cochée dans la fenêtre [Export to GPS](#) avant d'exporter des cartes avec l'opacité des systèmes Navico NOS. Notez également que l'option "relief ombré" doit être sélectionné sous Options du graphique / imagerie dans l'unité Navico, pour la trame et l'opacité à afficher.**



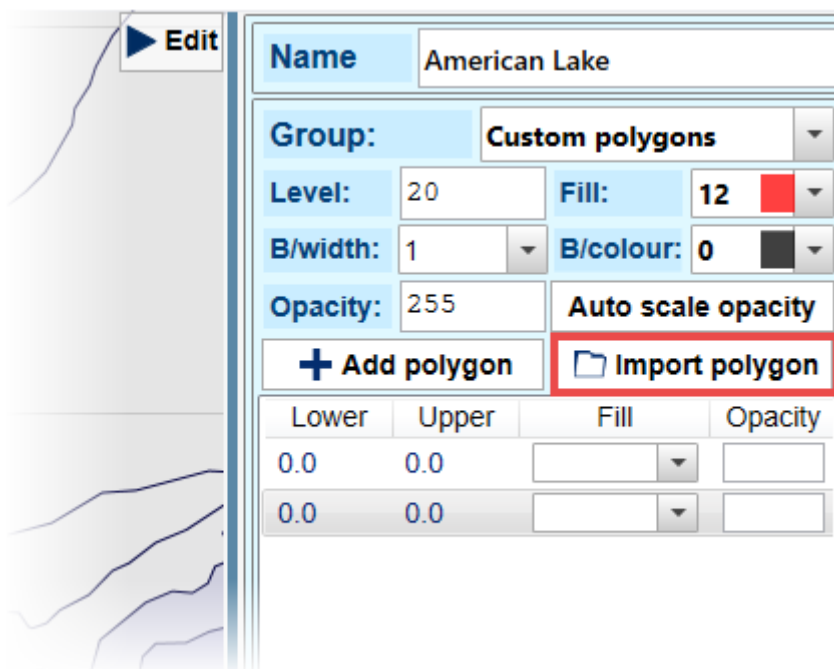
Map exported to a first generation Lowrance HDS 5

Traces et polygones personnalisés

Traces et polygones personnalisés peuvent être ajoutés aux groupes Les traces personnalisés et Polygones personnalisés. Les composants personnalisés peuvent être dessinées et éditées, et coiffés de la même manière que les autres composants de la carte.

Importation de composants personnalisés

ReefMaster offre une base d'édition des traces et polygones, décrit ci-dessous, qui peut être utile pour dessiner des formes simples sur les cartes. Il est également possible d'importer des polygones et des fichiers de traces soit au format ESRI ou au format de fichiers KML / Z de Google Earth.



Pour importer un trajet ou un polygone:

- Ouvrez la fenêtre Éditer et sélectionnez le groupe approprié (l'une des traces personnalisées ou polygones personnalisés).
- Cliquez sur Importer polygone / traces.
- Sélectionnez le fichier (s) avec les composants nécessaires. Notez que seuls les composants du tri approprié sont importés; lors de l'importation des polygones, tous les objets sont importés à partir du fichier sélectionné. Lors de l'importation des traces, seuls les objets trace seront importés à partir du fichier sélectionné.
- Cliquez sur Ouvrir dans la boîte de dialogue d'ouverture de fichier. Le fichier sélectionné (s) sera traité, et les composants importés seront ajouté à la liste des composants. Un composant importé peut encore être modifié dans ReefMaster de la même manière comme un objet créé dans ReefMaster (voir ci-dessous).

Ajout et edition des composants ant personalises

- Ajout et modification d'un composant personnalisé
Les composants personnalisés ne peuvent être ajoutés aux groupes de traces et polygones personnalisés.

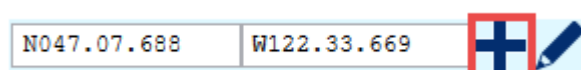
Pour ajouter un nouveau trajet ou un polygone:

- Ouvrez la fenêtre Éditer et sélectionnez le groupe approprié (traces ou polygone personnalisés).
- Cliquez sur Ajouter un polygone / trace.

Un nouveau composant est ajouté à la carte, et est indiquée dans la liste des composants. L'outil de dessin sera activée dans le panneau de sélection de souris mode tant que un composant personnalisé est sélectionné.

Ajout de nouveau point de traces

Avec l'outil de dessin sélectionné, cliquez sur le bouton gauche de la souris dans la zone graphique pour ajouter un nouveau point de passage. La trace sera étendue à partir de l'extrémité la plus proche. Appuyez et maintenez enfoncé le bouton gauche de la souris tout en tirant avec la souris pour créer plusieurs points le long de la trajectoire décrite.



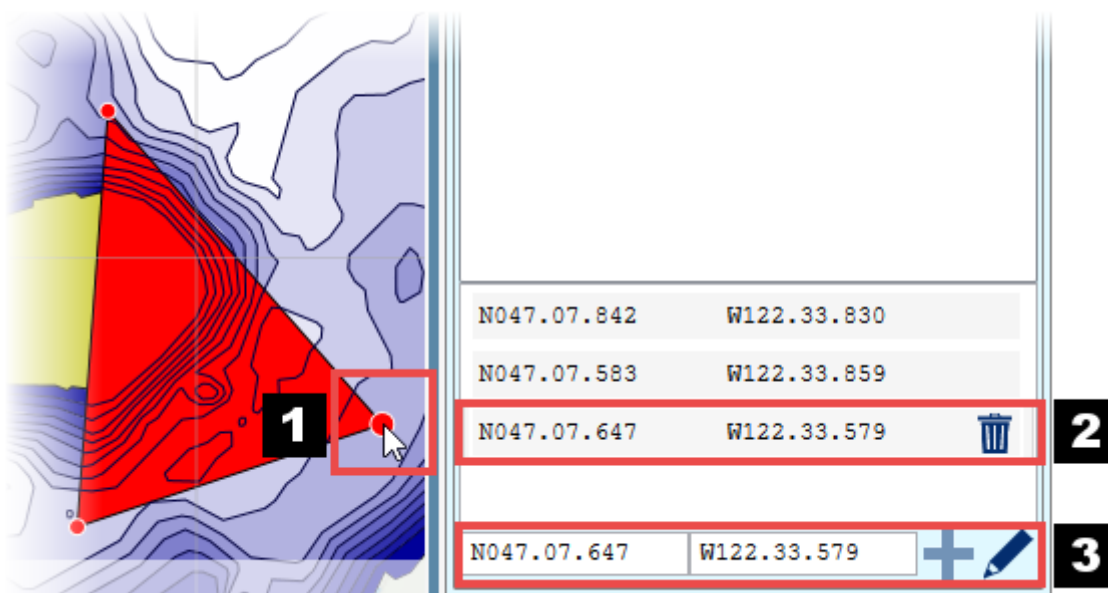
Les nouveaux point de traces peuvent également être ajoutés dans la fenêtre d'édition, en entrant les

coordonnées nécessaires dans la zone d'édition en cliquant sur le bouton Ajouter (cercle).

Modification de points de trace existants

De nouveau point de trace peuvent être ajouté aussi dans la fenêtre d'édition en saisissant les coordonnées et en cliquant sur le bouton ADD (**entouré**).

Edition de Points de Trace Existants

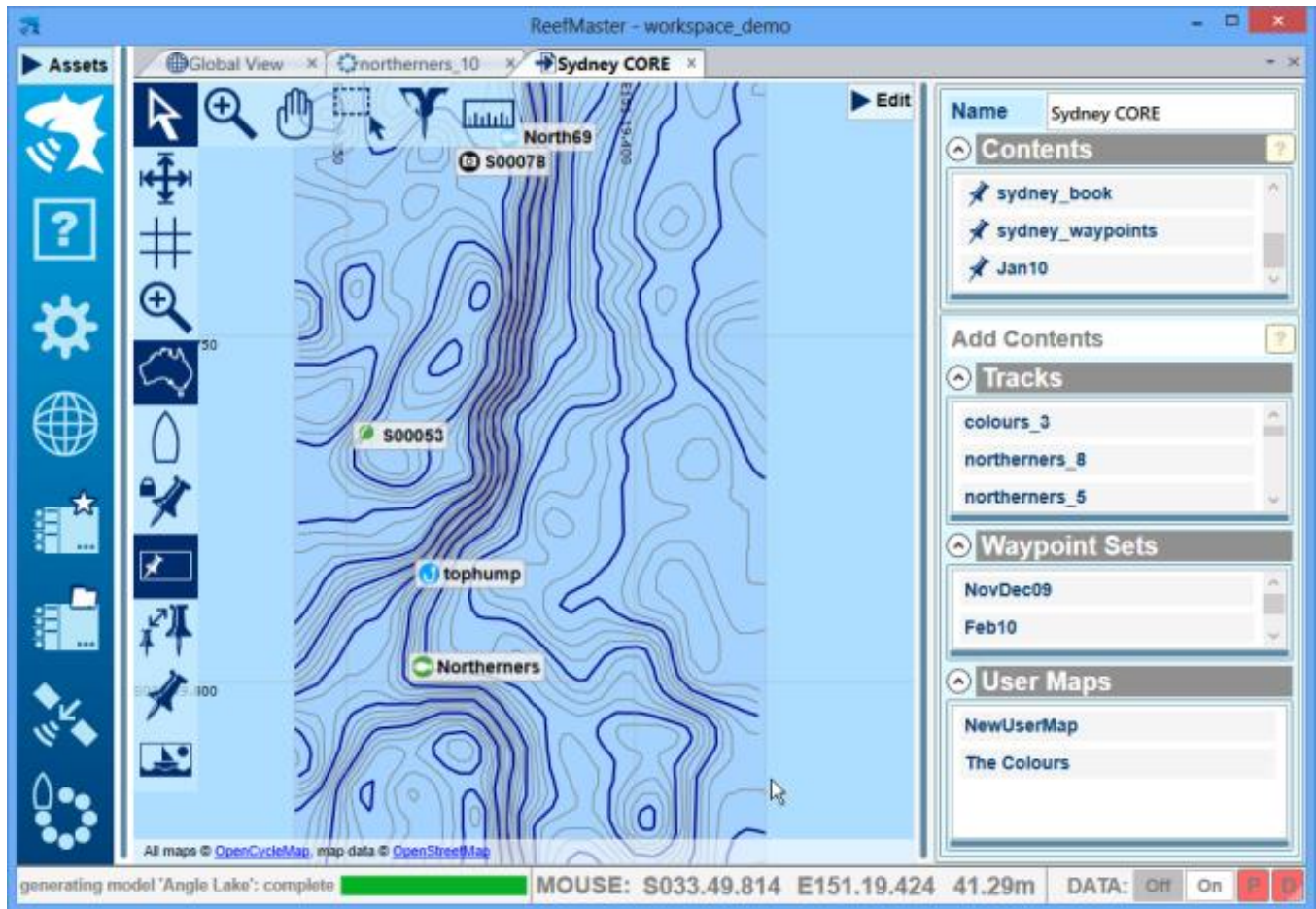


Points de trace individuels peuvent être sélectionnés en cliquant sur eux dans la zone d'édition graphique **(1)**, avec la souris en mode sélection, ou en cliquant dans la liste chemin - point dans la fenêtre d'édition **(2)**. Les détails du point sélectionné sont affichés dans la zone d'édition **(3)** ci-dessous la liste chemin points. Notez que la trace doit être sélectionnée avant l'affichage de la trace. La sélection d'un point de trace dans la zone d'édition graphique permet de sélectionner la même trace dans la fenêtre d'édition, et vice-versa.

- Un point de trace peut être déplacé en cliquant sur le point avec la souris (en mode sélection) et le faisant glisser vers la position souhaitée. Les coordonnées du point sélectionné sont mise à jour dans la fenêtre d'édition en fonction du déplacement du point.
- Le point de trace sélectionné peut être modifié dans la fenêtre d'édition en changeant les coordonnées dans la zone d'édition en cliquant sur le bouton Modifier (crayon).
- Les points peuvent être supprimés en utilisant le menu contextuel de la zone graphique, ou en cliquant sur le bouton Supprimer dans la ligne du point dans la liste de la fenêtre d'édition.

Ensemble de données

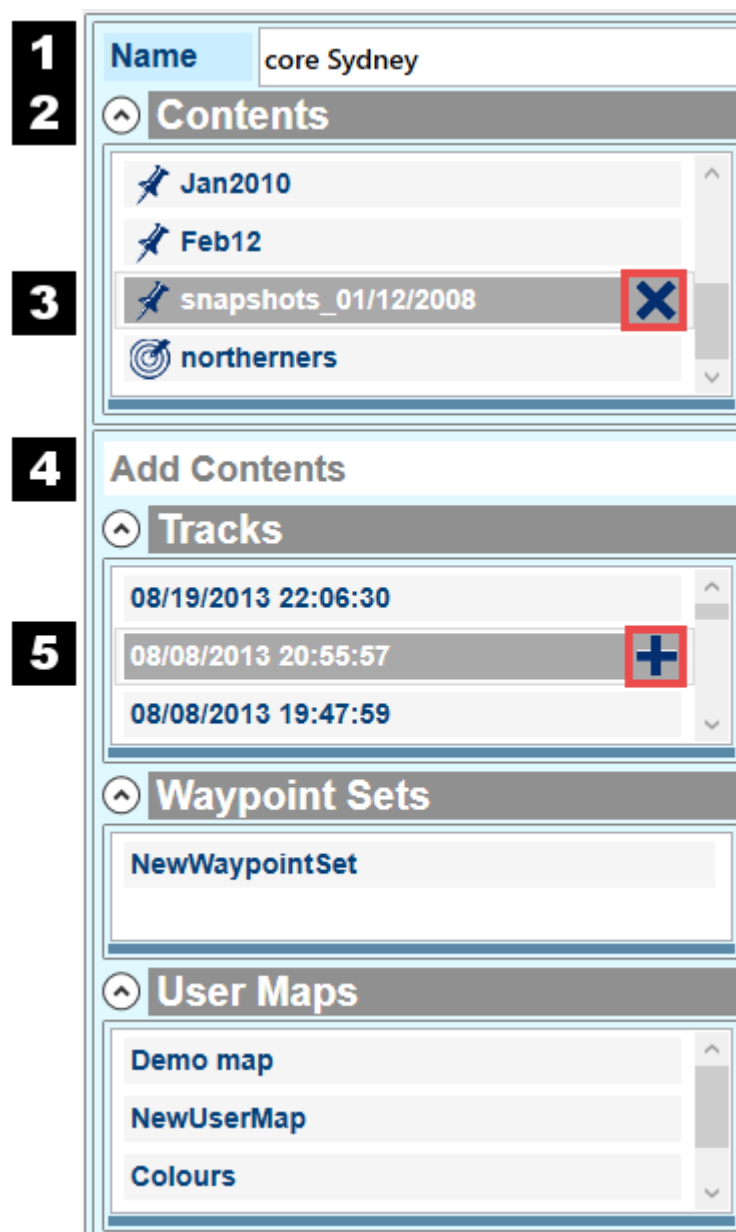
Un ensemble de données est une collection de données regroupées pour faciliter l'exportation.



Les ensembles de données sont une puissante fonction simple, qui fait qu'il est facile de maintenir un ensemble de données qui sont généralement exportés ensemble en stockant des liens vers un groupe de données.

Par exemple, un ensemble de données peut contenir tous les waypoints, traces et cartes nécessaires à un port particulier. Cet ensemble de données pourrait alors être exporté avec un simple clic, plutôt que d'avoir à sélectionner les cartes nécessaires, traces et waypoints à la main chaque fois que l'exportation est nécessaire.

Les ensembles de données ont une fenêtre d'édition mise en page standard, avec tous les biens qui sont membres de l'ensemble de données affichés dans la zone graphique, de la même manière que dans [Global View](#)



1. Nom

Le nom de l'ensemble de données.

2. Contenu

Les ensembles de données peuvent contenir n'importe quelle combinaison de traces, waypoints et de cartes utilisateur. Le contenu de l'ensemble de données est présenté dans la liste de contenu, ainsi que de l'affichage graphique.

Types de données peut être identifié dans la liste des contenus par l'icône à gauche de la ligne de l'actif. Pour retirer une ressource de la série de données, cliquez sur le bouton Supprimer (**3, entouré**), à la droite de la ligne. Les actifs peuvent également être éliminés par l'utilisation du menu contextuel de la ligne et le menu contextuel de l'actif dans la vue graphique.

4. Ajouter des éléments

La section ajouter des éléments contient des listes de toutes les traces, ensembles de waypoints et de cartes utilisateur dans l'espace de travail. Une donnée peut être ajoutée à l'ensemble en utilisant le bouton Ajouter (**4, entouré**), à la droite de la ligne, ou par l'utilisation du menu contextuel de la ligne de données. Les données peuvent également être ajoutées à un ensemble en utilisant le menu contextuel de la ligne de la donnée, grâce à l'utilisation du menu contextuel dans la zone d'édition graphique de l'ensemble de données, ou par l'utilisation des différents menus contextuels de donnée de la vue globale.

Image d'arrière plan

Les fichiers images peuvent être importés et utilisés comme images de fond dans les zones d'affichage graphique de la plupart des types de données, et que des [Image Overlays](#) dans les [Map Projects](#).

Fichier d'Images

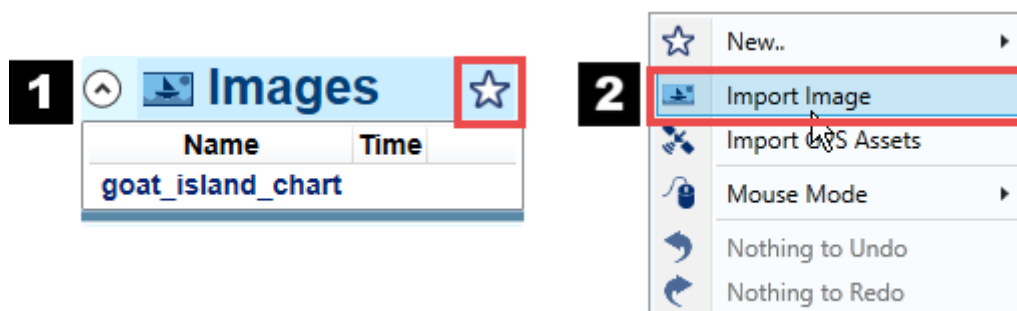
Les images peuvent être importées à partir de JPG, PNG et des fichiers image BMP. Les fichiers d'images ne contiennent pas d'informations sur leur emplacement et doivent être calibrés dans ReefMaster.

Superposition d'images Google Earth

Les superpositions de vue Google Earth sont des fichiers d'image qui ont été calibrés comme arrière-plan dans l'application Google Earth. Les superpositions de Google Earth sont stockées soit comme un fichier KML avec un fichier d'image associé, ou en un seul fichier KMZ. Lorsque les images sont importées via des superpositions, ils n'ont pas besoin d'être étalonnés et ne peut pas être re- calibré dans ReefMaster. En outre, les superpositions de Google Earth sont quadrillées lors de l'importation. Le quadrillage consiste à diviser l'image en de nombreux petits morceaux, qui sont reconstruits pour l'affichage selon les besoins. L'avantage d'images divisées est que, lors de l'affichage des images, ReefMaster a seulement besoin de maintenir la partie visible de l'image dans la mémoire. Cette économie de la mémoire peut être importante, et cela signifie que ReefMaster est capable de stocker et afficher des fichiers très volumineux de superposition d'image à leur résolution originale.

Les images Google Earth en superposition sont recommandées comme source d'images d'arrière plan.

Importer des images d'arrière plan



Pour importer une nouvelle image d'arrière-plan utilisez Asset button **(1)** dans l'en-tête des images d'[Asset Library](#) ou sélectionnez l'option d'importation d'image dans le menu contextuel niveau de l'écran dans [Global View\(2\)](#).

Une fenêtre de sélection de fichier s'affiche, où un seul fichier image peut être sélectionné. Les types de fichiers pris en charge sont des fichiers image de type de JPG, PNG ou BMP, ou des fichiers Google Earth (contenant des superpositions de sol) de type KML ou KMZ.

Sélectionnez le fichier souhaité et cliquez sur Ouvrir.

Fichiers Google Earth

Si le fichier sélectionné est un fichier KML de Google Earth ou KMZ, l'image est importée et divisée. La division en secteur peut être un processus de longue haleine, une fenêtre de progression est affichée. Une

fois que la division est terminée, la fenêtre de progression est fermée et l'image sera affichée dans la fenêtre graphique dans l'emplacement correct. L'image sera également disponible pour une utilisation comme [Image Overlay](#) dans un projet de carte. Notez que les images qui ont été importés par des superpositions de Google Earth ne peuvent pas être ré-étalonnés, et les options de division ne sont pas affichées pour ces images.

Images divisées

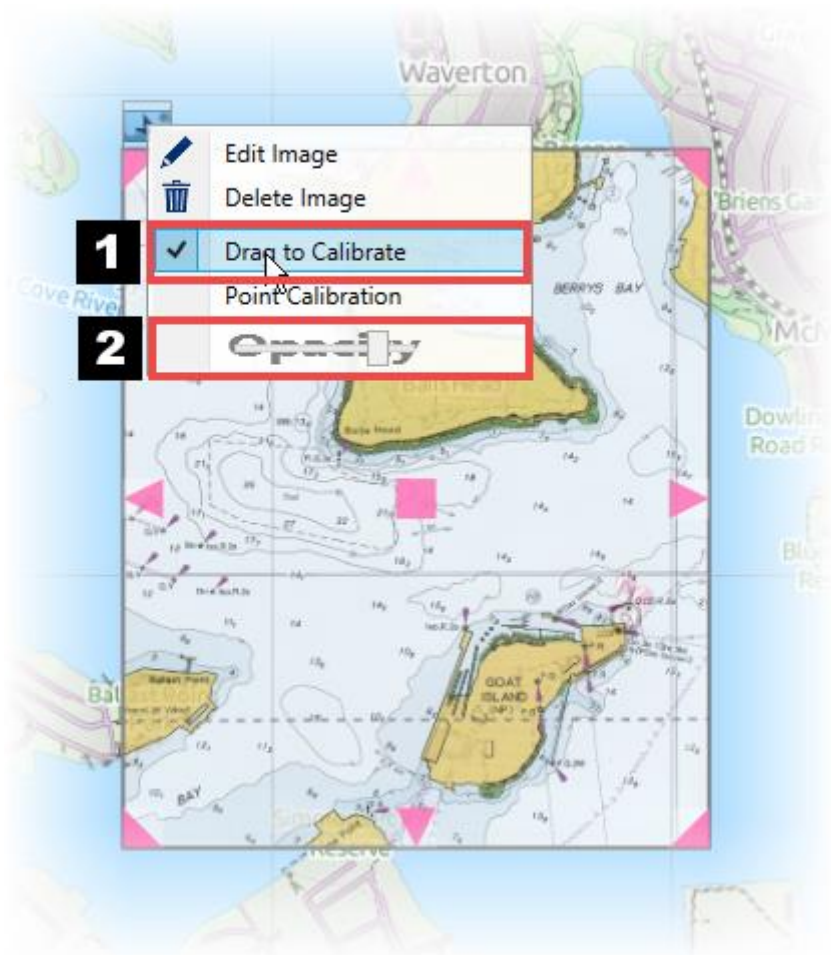
Les images étant divisées en un certain nombre de petits carreaux de 256 pixels carrés, qui sont ensuite chargés et affichés selon les besoins. Les tuiles d'image sont stockées dans un répertoire avec le nom TiledImages qui se trouve dans le répertoire de travail courant.

Calibration de Fichier Image

Quand un fichier image brut est importé, il est donné une mesure de départ centré dans l'espace de travail courant. L'image doit être calibrée de sorte qu'elle soit affichée à la bonne taille et à l'emplacement correct. Les images peuvent être calibrées de deux façons; Faites calibrer ou point d'étalonnage.

Faire Glisser pour calibrer

Les images peuvent être graphiquement calibrées en glissant en mode Etalonnage.



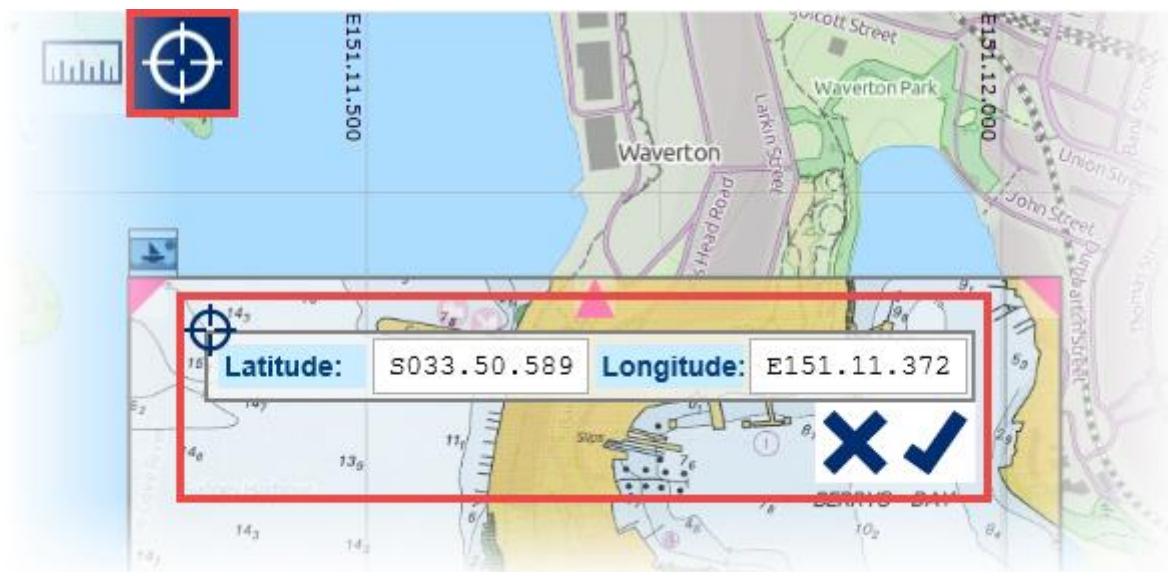
Sélectionnez le glisser l'élément du menu **(1)** dans le menu contextuel de l'image d'arrière-plan, activé par un clic droit sur l'icône de l'image en haut à gauche de l'image. L'image va entrer en mode glissé pour calibrer, avec des poignées de maintien dans le centre et chaque bord et coin.

- La poignée carrée dans le centre de l'image est utilisé pour faire glisser l'image entière.
- Les poignées dans les coins s'étendent une image dans deux directions.
- Les poignées sur les bords de l'image étirer l'image dans une seule direction.

Lignes de la grille peuvent aider à l'étalonnage, varier l'opacité de l'image importée à l'aide du curseur Opacité (2) dans le menu contextuel, de sorte que les éléments derrière puissent être vus plus clairement.

Points de Calibration

Les images peuvent aussi être calibre en saisissant un ou deux points précis. Les points doivent être à l'extérieur de la fenêtre de calibration.



Notez que les images sont supposées être orientée nord; ReefMaster ne tourne pas les images, et les images sont toujours mis à l'échelle uniformément. ReefMaster prend la moyenne de tous les points d'étalonnage qui sont entrés.

- Sélectionnez le mode d'étalonnage de la souris (encadré, uniquement disponible dans la fenêtre d'édition d'image de fond).
- Cliquez avec le bouton gauche de la souris sur l'emplacement d'étalonnage, et entrer la latitude et la longitude de l'emplacement dans la zone de saisie de coordonnées.
- Une fois que deux ou plusieurs points d'étalonnage ont été saisis, l'image sera déplacé et dimensionné en conséquence.
- Pour calibrer avec seulement deux points, les points doivent partager ni latitude ni longitude (c'est à dire, ils devraient être à différents endroits horizontales et verticales dans l'image).



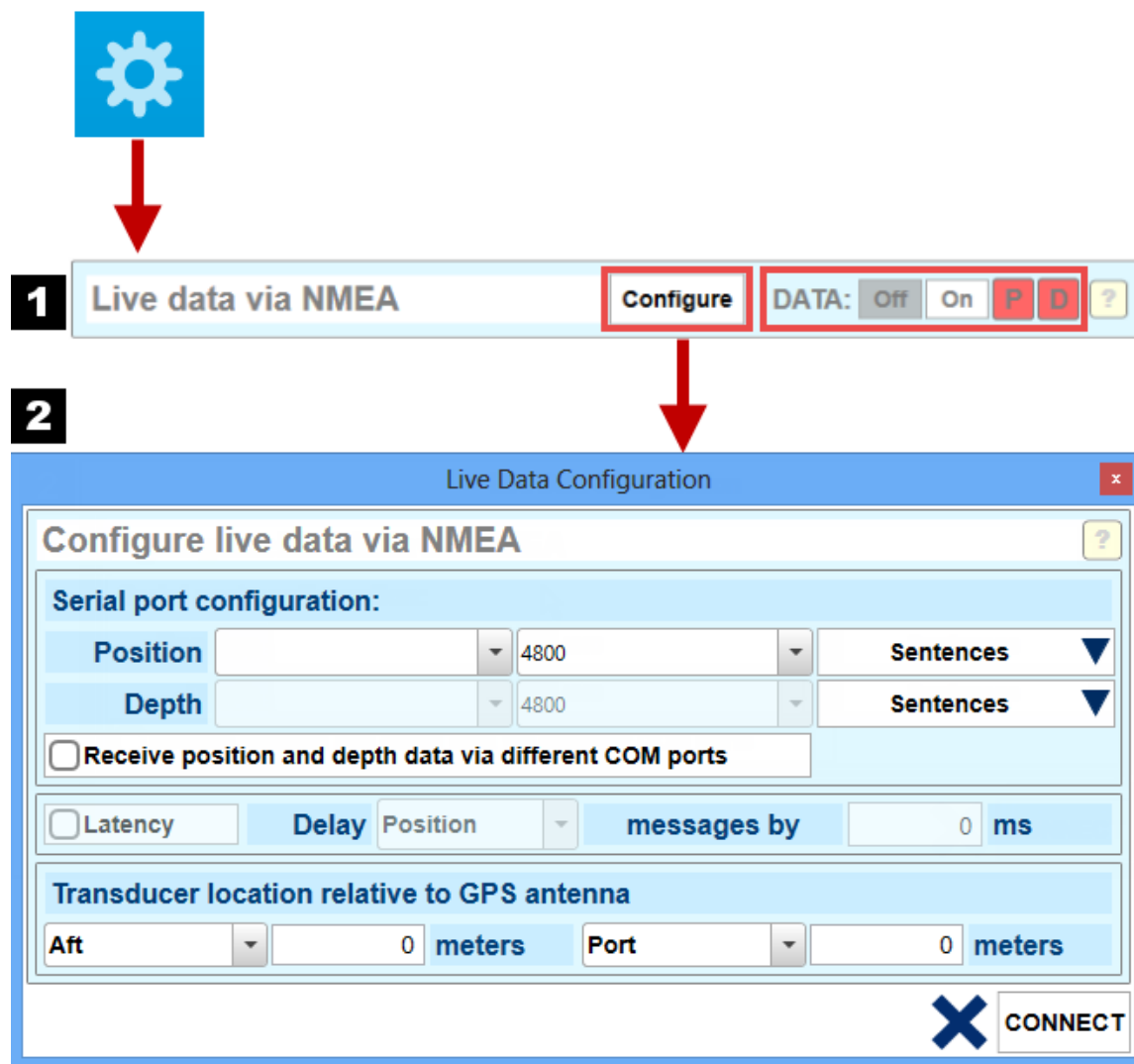
REEFMASTER

Enregistrement en direct de données via NMEA 0183

NMEA 0183 est un protocole de communication utilisé par de nombreux instruments, telles que le GPS et sondeur, qui peuvent transmettre des données telles que la position GPS et la profondeur. Les GPS ou sondeurs peuvent être connectés à un PC via un ou plusieurs ports série, que ReefMaster peut utiliser pour recevoir les informations de position et de profondeur. Cette information peut être enregistrée comme une trace, et utilisée dans le cadre d'un projet de carte de la même façon que toute autre trace dans l'espace de travail. Si une [Track](#) est enregistrée alors elle fait aussi partie d'un projet de carte, les mises à jour du projet de carte alors que la trace est enregistrée, fournissant en temps réel la production de cartes.

Configurer une connexion NMEA

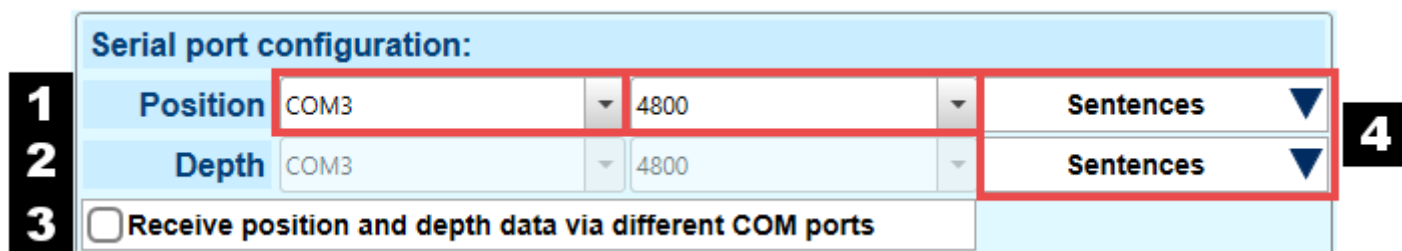
Les connexions NMEA peuvent être reçues jusqu'à deux ports série simultanément. Quand une connexion NMEA est reçue à partir de deux ports série séparés, ReefMaster s'attend à recevoir des informations détaillées sur un port, et données de position GPS de l'autre. Permettant l'utilisation de deux ports distincts signifie que deux dispositifs distincts peuvent être utilisés pour fournir la position et la profondeur, informations nécessaires pour faire une carte. Par exemple, un sondeur (sans GPS embarqué) peut être utilisé en conjonction avec un GPS portable. Il est également possible d'utiliser un téléphone comme GPS en Bluetooth.



Ouvrez [Global Settings](#) et localiser les données en direct via la section NMEA (1). L'état de la connexion en direct des données est indiquée dans le panneau d'état direct de données, qui est également affiché dans [Application Status Bar](#) (voir ci-dessous).

Cliquez sur Configurer pour ouvrir la fenêtre de configuration des données en direct (2). En cliquant sur dans le panneau d'état actuel des données affichera une option pour ouvrir la fenêtre de configuration en de données directement, si les paramètres n'ont pas encore été configurés.

Fenêtre de Configuration enregistrement en direct



Connexion du périphérique NMEA à votre PC

Les données NMEA sont reçues via une connexion port série. Consultez la documentation fournie avec votre GPS ou du combiné sur la façon de connecter votre appareil à un port série du PC. Les connecteurs de port série physiques sont rares sur les ordinateurs modernes, il est donc probable qu'un adaptateur USB/série sera

nécessaire. Ce sont généralement disponibles, et il s'agit généralement un simple cas de "plug and play», connecter la sortie série de l'appareil GPS à l'adaptateur série - USB, et branchez l'adaptateur à l'ordinateur en utilisant un port USB disponible. Le logiciel du pilote de l'adaptateur série - USB va créer un port série, qui a généralement un nom de la forme <n> COM.

Configuration du Port Série

Le port série (s) doivent être affectés à des données de position et de la profondeur, et la vitesse de transmission (vitesse) de chaque port série doit être réglée.

Nom du Port

Tous les ports série disponibles sont affichés dans la première liste déroulante. Sélectionnez le port approprié pour votre connexion NMEA.

Vitesse de transmission

Les vitesses de transmission disponibles sont affichées dans la liste déroulante. 4800 est la valeur la plus commune pour les appareils GPS / sondeur connectés via une connexion série physique, et est la valeur par défaut. Pour les autres appareils, tels qu'un GPS connecté via Bluetooth, la valeur peut être beaucoup plus élevé. Consultez la documentation fournie avec votre appareil.

(1) Position

Les informations de position comprennent l'emplacement et des informations de temps, et peut également inclure de cap et de vitesse.

(2) Profondeur

Les données de profondeur contiennent la profondeur actuelle.

Recevoir des informations de position et de Profondeur sur 2 Ports COM Différents

Recevoir des données de position et de profondeur via différents ports COM

Lors de la réception à la fois la position et des données de profondeur à partir de la même connexion (par exemple, à partir d'une unité GPS / sondeur), les informations de position et de profondeur est le même port. Dans ce cas, les sélecteurs d'information de port pour la profondeur sont désactivés, et les informations sont tirées des sélections effectuées pour la position.

Pour prendre la profondeur et de l'information de position de deux appareils différents, cochez l'option Recevoir des données de position et de profondeur via différents ports COM **(3)**. Cela permettra aux ports COM et la vitesse de transmission des sélecteurs pour la connexion de profondeur, qui peut ensuite être réglé en conséquence. Notez que vous ne serez pas en mesure de sélectionner le même port série que la connexion de position. Pour revenir à la réception des données à la fois la position et la profondeur via un port décochez cette option.

Latence

1 2 3

Le temps de latence entre les canaux de position et de profondeur peut être utile d'activer l'option de latence. Cette option est activée uniquement lorsque la position et la profondeur sont reçues via des ports différents. La latence est appliquée en retardant des messages d'un canal, par rapport à l'autre, d'un temps donné. Par exemple, si vous savez que les valeurs de position arrivent après le message de profondeur appropriée, les messages de profondeur devraient être retardés jusqu'à ce qu'ils soient synchronisés.

Pour appliquer un paramètre de latence, consultez la case de latence **(1)**. Choisissez le canal à retarder l'aide de la liste déroulante **(2)** et entrez le temps de retard dans le domaine **(3)**. Les décalages sont spécifiés en millisecondes.

Phrases NMEA

Les connexions NMEA envoient des données de différents types de chaînes de texte connus comme des phrases. Il y a beaucoup de phrases différentes, dont chacune stocke des informations différentes. Chaque type de phrase différente a un identificateur de phrases uniques, ce qui est un code de caractère de trois lettres. ReefMaster peut recevoir une variété phrases de position et de profondeur, qui peuvent être filtrées en fonction de leur type.

Pour activer un filtre de phrase ou de désactiver, ouvrez la liste des phrases à droite soit la position ou de la profondeur et sélectionner ou désélectionner les phrases requises à l'aide des cases à cocher dans la liste.

Choisissez les phrases pour obtenir les informations nécessaires, ce qui va maintenir les exigences de traitement de ReefMaster à un minimum, et de réduire le risque de recevoir des données contradictoires (par exemple, ne sélectionnez pas DPT et DBT en même temps, si les deux sont envoyés par votre sondeur, que, selon la configuration de votre appareil, les données de profondeur dans chaque peuvent différer).

Phrases de Position

Sentences ▲	
☐	RMC
☒	GGA
☐	GLL
☐	HDG
☐	HDM
☐	HDT
☒	VTG

- **RMC** - *minimum GPS data*. Contient le temps, la latitude, longitude, vitesse et cap.
- **GGA** - *GPS position fixe*. Contient temps, latitude et longitude. Pas de cap ni de vitesse.
- **GLL** - *Latitude et Longitude*. Contient temps, latitude et longitude. Pas de cap ni de vitesse.
- **HDG** - cap.
- **HDM** - cap *Magnétique*.
- **HDT** – cap vrai.
- **VTG** – *Cap suivi*.

Phrase de profondeur

Sentences ▲	
☒	DPT
☒	DBT

- **DPT** – Profondeur.
- **DBT** – *Profondeur sous le transducteur*. Noter que cette valeur peu différer de la valeur DPT si les deux sont transmis par le même appareil sélectionner soit DPT ou DBT, mais pas les deux.

Décalage de la position de la sonde

Transducer location relative to GPS antenna

Aft

0

meters

Port

0

meters

Réglage de la position du transducteur par rapport à l'antenne de GPS. ReefMaster utilise l'emplacement relatif du capteur en conjonction avec la position actuelle pour ajuster la position GPS.

Notez que si les valeurs de cap valides (et précises) ne sont pas reçues, et en appliquant un décalage de l'emplacement de la sonde le résultat seront mauvais.

L'emplacement peut être en avant ou en arrière et à bâbord ou tribord de l'antenne GPS. La distance est indiquée en mètres ou en pieds, en fonction de la configuration actuelle des unités. La direction et la distance spécifiée est de la sonde par rapport à l'antenne de GPS. Par exemple si la sonde est derrière, et à bâbord de l'antenne GPS (ou GPS, si l'antenne est interne), le spécifier à l'arrière et bâbord, et entrez les distances appropriées dans les champs de distance.

Connexion

Cliquez sur *Connect* pour tenter une connexion en utilisant les paramètres spécifiés. Si une connexion est établie, les paramètres sont enregistrés et la fenêtre de configuration est fermée. Si la connexion échoue, l'option est donnée pour vérifier les paramètres, ou pour les sauver de toute façon et fermer la fenêtre - dans ce cas, aucune connexion ne sera effectuée.

Remarque: Une connexion est considérée comme «réussie» si ReefMaster a pu ouvrir le port série spécifié (s). Il n'indique pas que les données ont bien été reçues.

Panneau d'état de la connexion



Le panneau d'état Live Data est l'élément de la barre d'état de l'application (en bas à droite de la fenêtre principale de l'application), et dans la fenêtre des paramètres globaux. Le panneau d'état de données en direct contient des boutons d'accès rapide pour activer la connexion de données ou désactiver, et une paire d'indicateurs de la profondeur et des données de position.

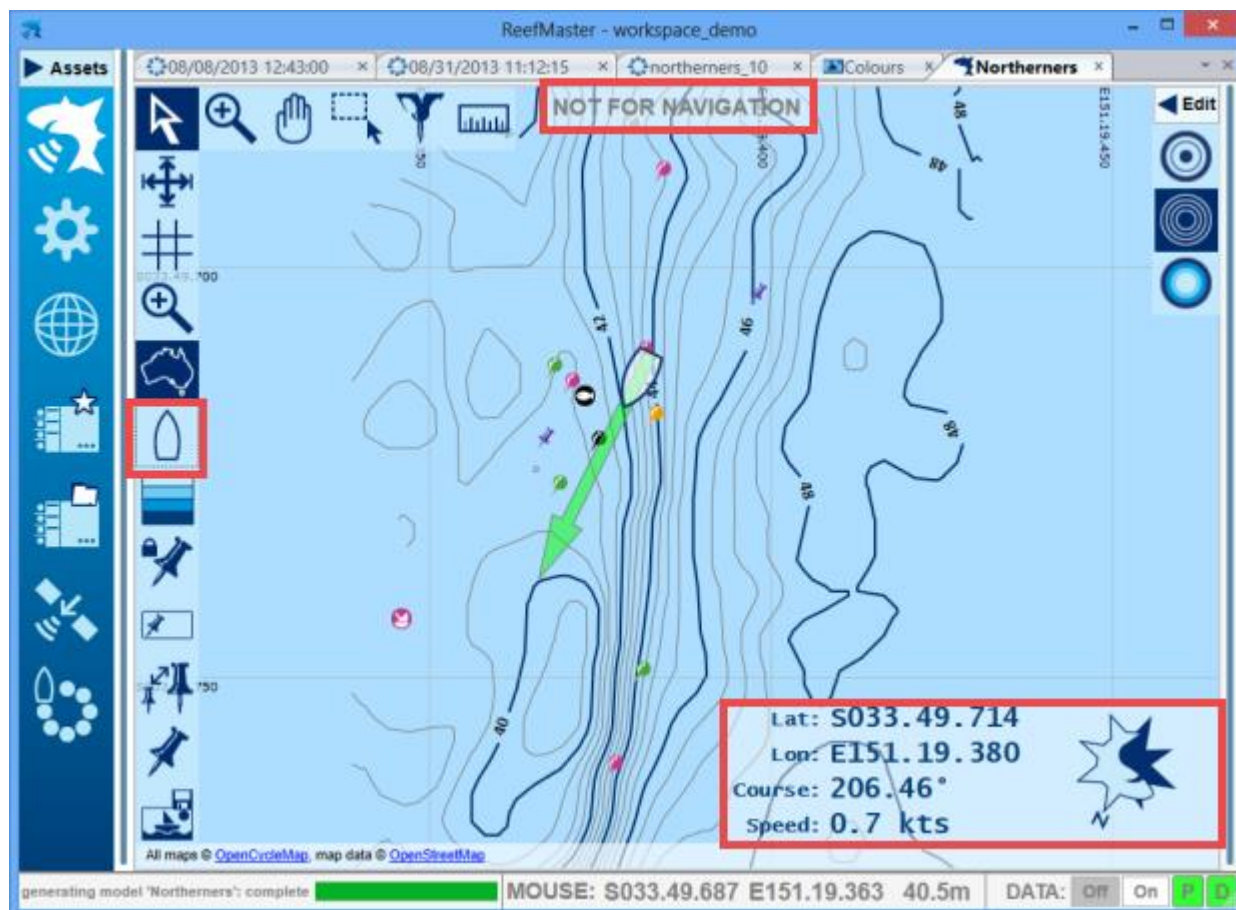
(1) Data Off/On

Utilisez les boutons on / off dans le panneau d'état comme un raccourci pour passer les connexions de données NMEA allumé ou éteint, une fois qu'ils ont déjà été configurés dans la fenêtre de configuration NMEA. Si le bouton Marche est utilisé avant le port (s) NMEA ne soit configurés, une option sera affichée pour ouvrir la fenêtre de configuration.

(2) Indicateur de données

Deux boutons indicateurs montrent une activité NMEA - P pour les données de position et D pour les données de profondeur. Les indicateurs d'impulsion vert sur chaque nouvelle phrase de données qui sont traitées. Notez que les indicateurs indiquent seulement la réception des valeurs qui ont été sélectionnés pour le traitement - par exemple, il y aura pas d'indication de données en temps réel si les messages GLL sont reçus et si ils ne sont pas sélectionnés dans les paramètres NMEA.

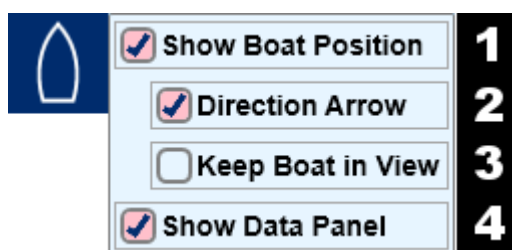
Si aucune donnée n'est reçue pendant 10 secondes, les indicateurs reviennent à une couleur rouge. .



Le Groupe Live Data est un panneau d'information, qui peut être affiché dans une fenêtre d'édition, qui indique la position, le cap et la vitesse, avec une boussole. La position actuelle peut également être signalée sur la carte par une icône de bateau, avec un sens de la flèche en option indiquant la direction du déplacement.

Menu des données en direct

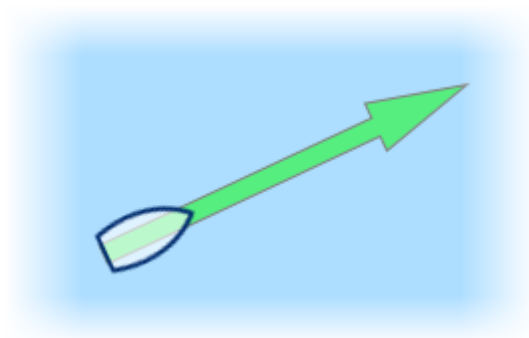
Les paramètres en direct de données peuvent être accessibles en cliquant sur l'icône du bateau dans la barre d'outils de la carte



(1) Affiche la position du bateau

Affiche la position actuelle comme une icône de bateau tracée au-dessus de la zone de la carte. La position et l'orientation est mise à jour au fur et à mesure de la réception des données.

(2) Flèche de direction



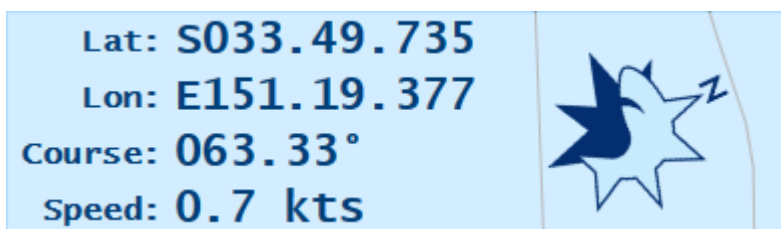
Prolonge l'icône du bateau avec une flèche de direction, ce qui rend plus visible la direction du bateau.

(3) Garder le bateau visible

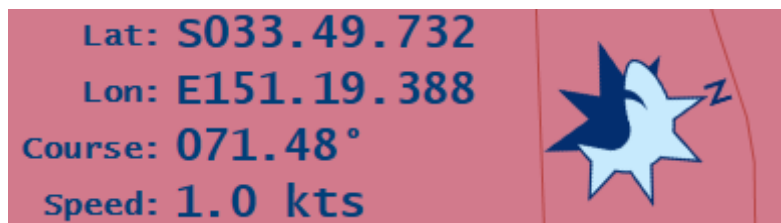
Lorsque cette option est cochée, la fenêtre d'édition, est déplacée pour garder le bateau dans la zone centrale de la vue.

(4) Afficher le panneau des données navigation

Afficher ou masquer le panneau Live Data.



Le panneau de données en direct montre la dernière position reçue, cap et vitesse, avec une boussole rotative.

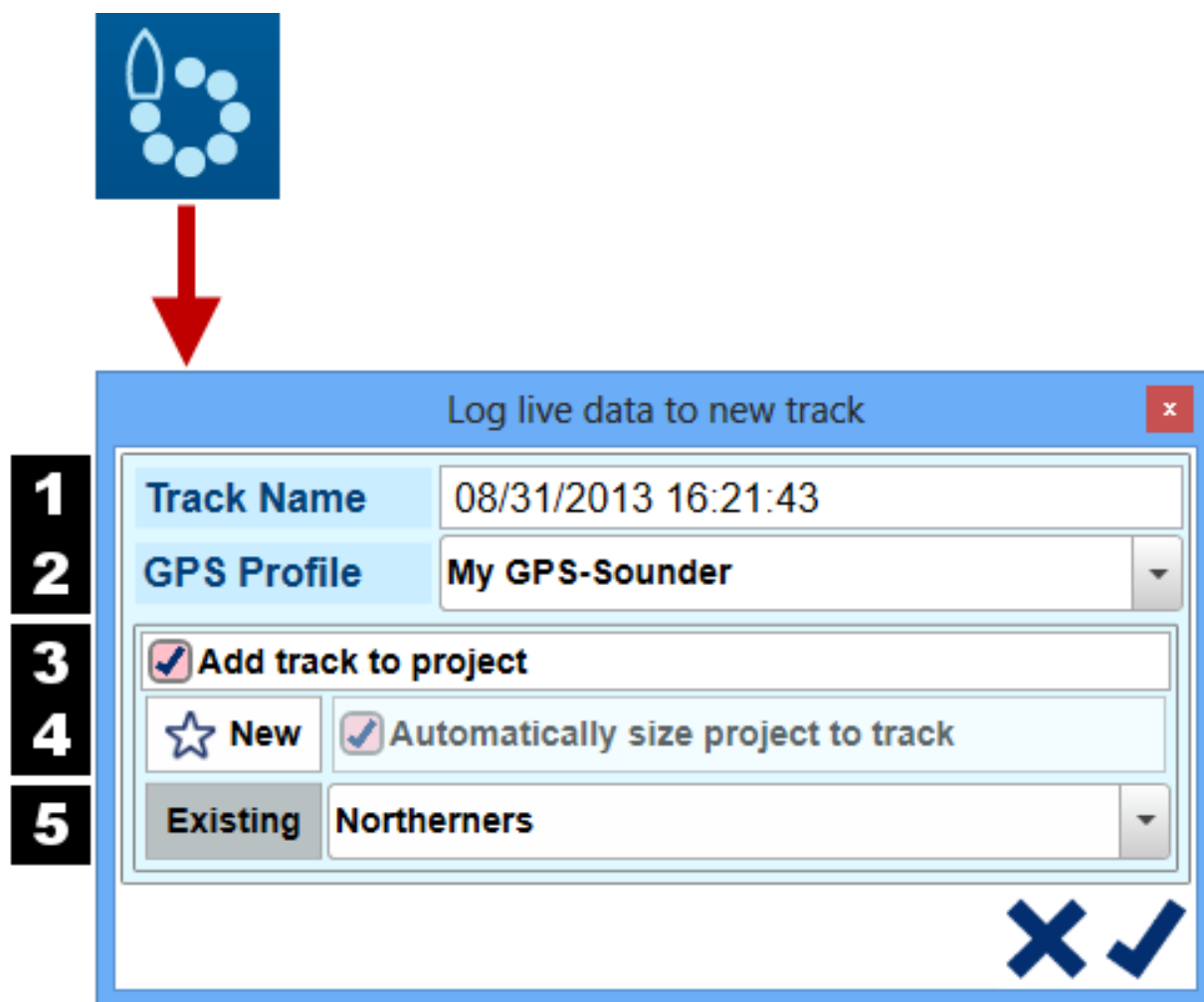


Si les données n'ont pas été reçues pendant dix secondes, ou si le temps dans les messages de position reçues est plus de dix secondes de plus que le temps de système, l'arrière-plan de l'écran de contrôle direct est représenté en rouge. Le fond rouge sert d'avertissement que les données de position affichée ne sont pas à jour.

Attention: les données GPS sont affichées en ReefMaster ne doivent jamais être utilisées pour la navigation

Enregistrer de données en direct

Données en temps réel peuvent être enregistrées pour former une [Track](#). Une trace qui est en cours de création à partir de données en temps réel est connu comme la trace Live et, dans presque tous les cas, le même traitement que n'importe quelle autre trace dans l'espace de travail, il peut être consultée, diminuée, agrandie, et éditée par les moyens habituels, et utilisée dans [Map Projects](#), [User Maps](#) et [Data Sets](#). Ajout d'une trace en direct à un projet de carte signifie qu'une zone peut être cartographiée en temps réel.



Pour créer une nouvelle trace en direct, et commencer l'enregistrement de données, cliquez sur le bouton de trace connexion en direct dans [Main Toolbar](#). Une fenêtre s'affiche avec des options pour la nouvelle trace :

(1) Nom de la trace

Le nom de la nouvelle trace. Par défaut, l'heure et la date sont utilisées.

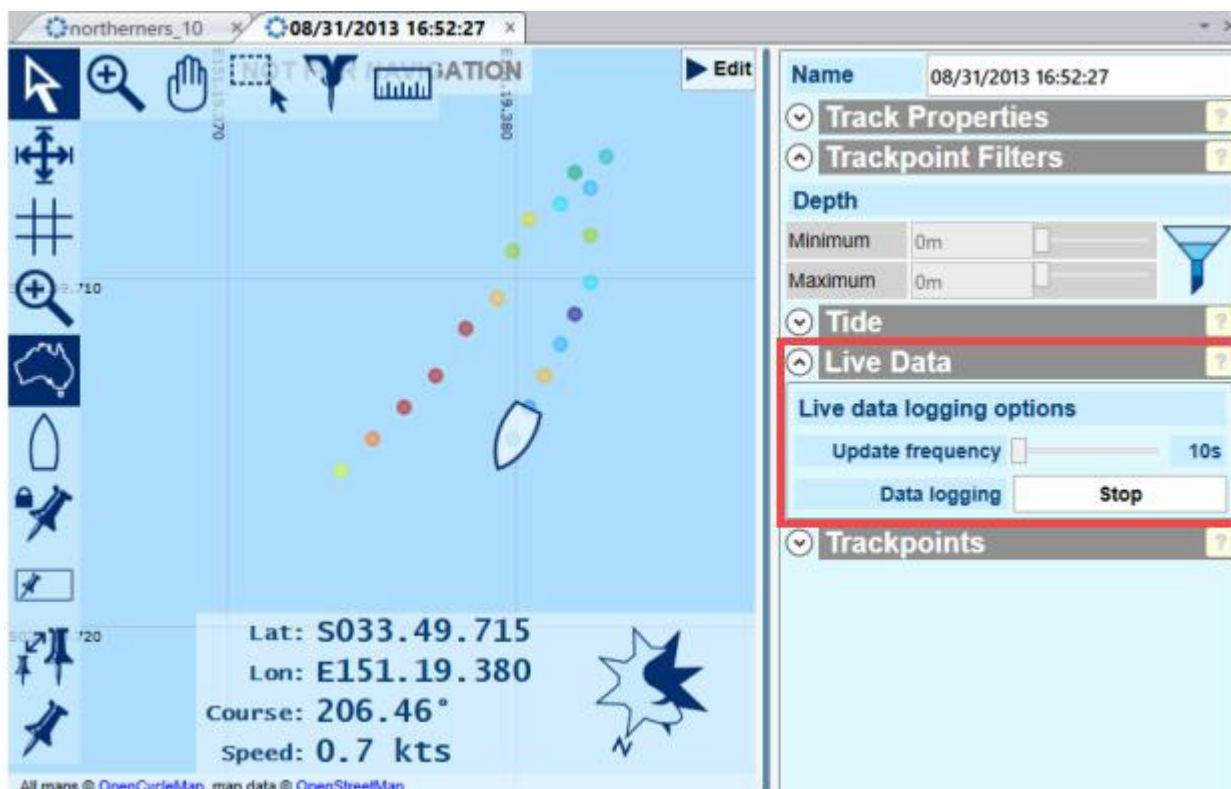
(2) Profil de GPS

[GPS Equipment Profile](#) à utiliser pour les propriétés des traces offset de quille et angle du cône. Le profil par défaut est initialement choisi, mais tout profil peut être sélectionné dans la liste.

(3) Ajouter l'enregistrement au projet

Sélectionnez l'« *add track to project* » pour ajouter la nouvelle trace pour un projet de carte existant ou nouveau projet. Cette option est un raccourci commode lors de la création d'une carte en temps réel, et a exactement le même effet que l'ajout de la trace en direct à un projet dans l'une des méthodes habituelles. Choisissez Nouveau **(4)** pour créer un nouveau projet de carte, dont la trace sera ajoutée. Lorsque vous créez un nouveau projet pour recevoir une trace en direct, l'option ajuster automatiquement la taille peut être sélectionnée, qui redimensionne la zone de la carte du projet par un rectangle de délimitation de la trace en direct. Ce dimensionnement automatique du projet de carte se poursuivra jusqu'à ce que la zone cartographiée soit remplacée par la définition d'une zone de la carte dans [Define Map View](#). Pour ajouter la trace en direct à un projet existant, sélectionnez existant **(5)** et choisir le projet souhaité dans la liste déroulante.

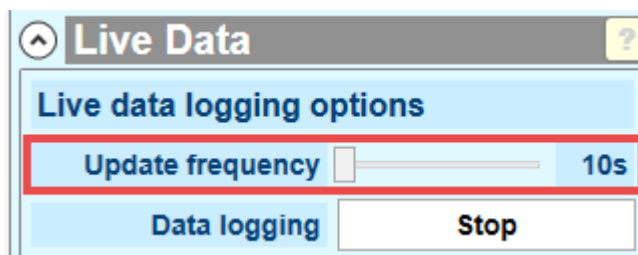
La trace en direct



La trace en direct est considérée comme juste une autre trace dans l'espace de travail, la seule différence est que la trace est constamment prolongée par l'ajout de nouveaux points.

Quand une trace fait partie d'un projet de plan, tout changement dans la trace oblige à régénérer le projet de carte. Lorsque la trace fait partie du projet de carte, cela signifie qu'une carte doit être régénérée à chaque nouveaux point de trace. Si la trace est ajoutés à la trace en direct à un rythme rapide, ce qui peut obliger de régénérer très souvent, la consommation de mémoire du PC et de ressources processeur va augmenter proportionnellement.

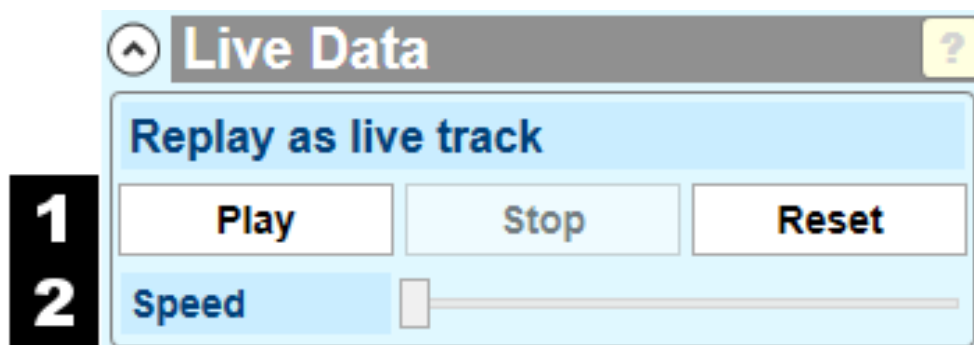
Pour limiter ce risque, la fréquence avec laquelle la trace modifie la carte des changements peut être contrôlée, dans [Track Edit Pane](#)



- Utilisez le curseur de mise à jour de la fréquence pour ajuster la fréquence des changements. La valeur minimale est de 10 secondes, et la valeur maximale est de 100 secondes.
- Cliquez sur Arrêter pour arrêter l'enregistrement de la trace en direct, bien que les connexions de données restent ouverts (la connexion de données NMEA peut être fermé, et le port (s) série libéré, en cliquant sur les données Off bouton dans la barre d'état).
- Une fois l'enregistrement a été arrêté, il ne peut pas être repris dans la même trace. Pour continuer l'enregistrement de données, cliquez sur le bouton connexion trace en direct dans la barre d'outils principale une fois de plus, pour commencer l'enregistrement d'une nouvelle trace. Commencer à identifier une nouvelle trace tout en enregistrant une trace, arrête automatiquement l'enregistrement sur la trace en court et créer une nouvelle trace en direct.

Rejouer comme une trace en direct

- Rejouer comme une trace en direct est une fonction de test qui rejoue la trace en cours, fournit des données à ReefMaster comme si elle venait sur une connexion NMEA. Lecture d'une trace en direct est un bon moyen d'explorer les caractéristiques de cartographie en live, avant de s'aventurer sur l'eau



La fenêtre Rejouer comme une trace en direct est située dans la section de données en direct de la fenêtre d'édition de trace. Notez que ce panneau ne s'affiche pas pour la trace en direct.

Pour contrôler la lecture de la trace en cours, utilisez les boutons Lecture, Arrêt et Reset **(1)**. Réinitialiser déplace la position de la trace du début, de sorte que de lancer à nouveau la lecture de la trace va reprendre.

La vitesse peut être réglée sur une échelle de 1 - 5x utilisant le curseur de vitesse **(2)**. Pendant la lecture d'une trace, les points sont fournis à ReefMaster comme si ils étaient d'une source externe, et ils peuvent être enregistrés sur une trace en direct en suivant la procédure décrite ci-dessus.

Notez que les connexions NMEA existants seront fermées lors de la lecture d'une trace existante. Pour redémarrer les connexions NMEA, utilisez le bouton connecter dans la fenêtre de configuration NMEA.

Volumes et Surface

Les volumes et les surfaces est un module additionnel pour la ReefMaster PRO Edition qui fournit le calcul et l'exportation de la zone cartographiée, de l'eau et de l'information de volume de sédiments. Pour plus d'informations sur la façon d'ajouter des modules supplémentaires ReefMaster voir [ReefMaster License Activation](#).

Le module de volumes et de surface calcule la surface cartographiée et les volumes d'eau et de sédiments dans la zone cartographiée d'un [Map Project](#). Les volumes d'eau et de sédiments peuvent également être calculées pour des intervalles de profondeur, tel que défini par les principaux paramètres d'intervalle de contour actuelles au sein du projet. Des informations telles que la zone de sélection, maximum, minimum et une profondeur moyenne est également fourni. Volume et la surface d'information peut facilement être copié dans le presse-papiers ou exportées au format de fichier CSV pour une utilisation dans des applications telles que Microsoft Excel.

Notes Techniques

- Tous les calculs de distance et de surface utilisent l'ellipsoïde WGS84.
- volume et les calculs d'aire sont calculés à l'aide d'une grille de données avec une taille de cellule de 1m. Zone est calculé comme la somme des cellules de la grille remplies, le volume est calculé comme étant la somme du volume contenu à l'intérieur de chaque cellule de la grille.
- En raison de la nature de la source de données, le volume et la région de calculs ne sont que des approximations.
- Les unités utilisées pour la zone et le volume dépendent des paramètres [Global Settings](#).

Panneau d'Editon des Volumes et des Surfaces

Les propriétés des volumes et les surfaces sont modifiables dans [Project Properties](#) du projet et sont affichées en cliquant sur les volumes et les surfaces **(1)**.

1
2
3

Name Northerners

Project Properties ?

Map Settings ?

Map Boundaries ?

Overlays ?

Tracks ?

4

Volumes and Areas

☒ Calculate area and volumes **Export**

Mapped area: 1067511 ft²

Bounding box: 755 x 1755 ft

NW: S033.49.629, E151.19.310

SE: S033.49.918, E151.19.459

5

Depth **Average:** 147.5 ft

Min: 127.8 ft **Max:** 161.2 ft

Water volumes **Copy all**

Lower (ft)	Upper (ft)	Volume (ft ³)	Area (ft ²)
125.0	130.0	5332192	1067511
130.0	135.0	5161642	1062290
135.0	140.0	4338687	965792
140.0	145.0	3459619	770900
145.0	150.0	2845047	625469
150.0	155.0	2186291	512803

Total volume: 157494976 ft³

6

Sediment volumes **Copy all**

☐ Use reference depth: 0.0 ft

Lower (ft)	Upper (ft)	Volume (ft ³)	Area (ft ²)
125.0	130.0	5367	5220
130.0	135.0	175917	101719
135.0	140.0	998872	296610
140.0	145.0	1877940	442041
145.0	150.0	2492512	553222
150.0	155.0	3151269	748372
155.0	160.0	4606507	1064529

Total volume: 14609784 ft³

Le volet d'édition des volumes et des surfaces est divisé en un certain nombre de sections:

2. Calcule d'aires et de volumes

Les volumes et les surfaces ne sont calculés que pour un projet lorsque la case est cochée. Cochez cette case pour déclencher le calcul de la surface et des volumes pour le projet en cours, et les informations de

surface et le volume seront recalculés lorsque des modifications seront apportées au projet, tant que cette option reste sélectionnée. Calculer les volumes et les surfaces augmente le temps de génération, cette option ne doit pas être sélectionnée lorsqu'elle n'est pas nécessaire.

Export

Le bouton Export, exporte toutes les informations de volume et de profondeur en un seul fichier CSV (Comma Separated Value), adapté pour une utilisation dans Microsoft Excel ou des applications similaires.

3. Zone

Zone cartographiée

La zone cartographiée est la zone dans le projet qui a été rempli avec des données de profondeur. Zones du projet qui sont vides, en raison d'un manque de données dans la plage d'extrapolation actuelle, ne sont pas considérées comme des zones lors du calcul ou de volumes. Notez que cela signifie que la zone cartographiée peut différer de la zone comprise dans un rivage, si les zones vides sont contenues dans ce rivage.

Cadre de Sélection

Les dimensions du rectangle de délimitation de la zone cartographiée.

NW/SE

Les coordonnées géographiques (WGS84) des coins du Nord-Ouest et du Sud-Est du rectangle de délimitation de la zone cartographiée.

4. Profondeur

La profondeur minimale, maximale et moyenne de la zone cartographiée du projet. La profondeur moyenne est calculée comme la moyenne des profondeurs des grilles individuelles.

5. Volumes d'eau

Le volume d'eau est calculé comme la somme de la profondeur de chaque cellule de la grille. Les zones vides ne contribuent pas au calcul du volume.

Le volume total est affiché, ainsi que le volume contenu dans des plages définies par le paramètre [Contour Spacing](#). Est aussi présentée pour chaque gamme de profondeur; zone est calculé comme la superficie totale pour laquelle un volume existe dans la profondeur de gamme spécifiée.

1

Water volumes				Copy all 2
Lower (ft) 	Upper (ft)	Volume (ft³)	Area (ft²)	
45.0	50.0	5337559	1067511	
50.0	55.0	5337559	1067511	
55.0	60.0	5337559	1067511	
60.0	65.0	3 Copy to clipboard	1067511	
65.0	70.0	5337559	1067511	
70.0	75.0	5337559	1067511	
Total volume:		157494976		ft³

Le volume et la surface de chaque intervalle de profondeur est représenté dans une liste de colonnes pour la gamme inférieure, la gamme supérieure, le volume et la surface. La liste peut être triée par n'importe quelle valeur de colonne en cliquant sur l'en-tête de la colonne **(1)**. Cliquez à nouveau sur l'en-tête de colonne pour inverser l'ordre de tri. Les valeurs peuvent être copiés à partir de la liste pour le presse-papiers; toutes les valeurs peuvent être copiés à l'aide tout le bouton **(2)** le texte, tandis que des lignes individuelles peuvent par copié par un clic droit et sélectionnez Copier au presse-papiers dans le menu affiché **(3)**. Plusieurs lignes peuvent être sélectionnées grâce à l'utilisation du bouton gauche de la souris en combinaison avec les touches Maj ou Ctrl.

6. Volume de Sédiment volumes

Le volume de sédiments est calculé comme la somme de (profondeur de référence moins la profondeur calculée) pour chaque cellule de la grille. Le volume de sédiments est utile pour le calcul du volume des matières solides au-dessus d'une profondeur de référence connu dans lue pièce d'eau.

Sediment volumes				Copy all
☒ Use reference depth:		190.0		ft
Lower (ft)	Upper (ft)	Volume (ft³)	Area (ft²)	
125.0	130.0	5367	5220	^
130.0	135.0	175917	101719	
135.0	140.0	998872	296610	v
Total volume:		45332270		ft³



Composition du fond

Le module de composition du fond fournit un moyen de visualiser les changements dans la nature du fond. La dureté relative et la rugosité du fond peuvent être déterminées à partir des fichiers d'enregistrement sondeur dans des formats Humminbird ou Lowrance, et traités pour produire des superpositions sur un projet de carte. La superposition de la composition du fond peut ensuite être exportée dans une gamme de formats appropriés pour l'affichage sur les appareils GPS ou d'autres applications de SIG.

Le module de composition du fond est un module additionnel pour ReefMaster PRO Edition. Voir [ReefMaster license activation](#) l'activation de la licence ReefMaster, pour la mise à niveau pour, et l'installation du module de la composition du fond.

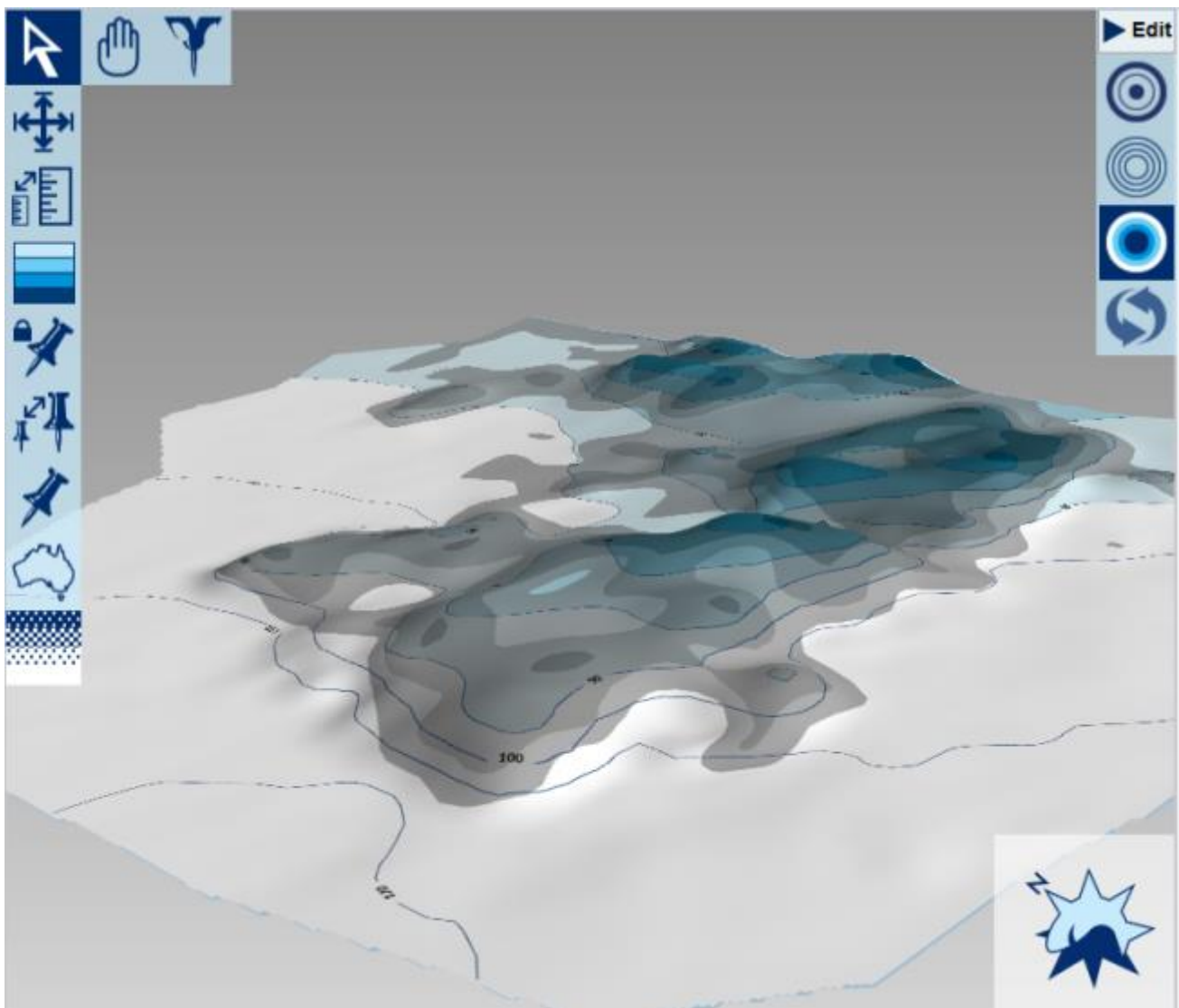


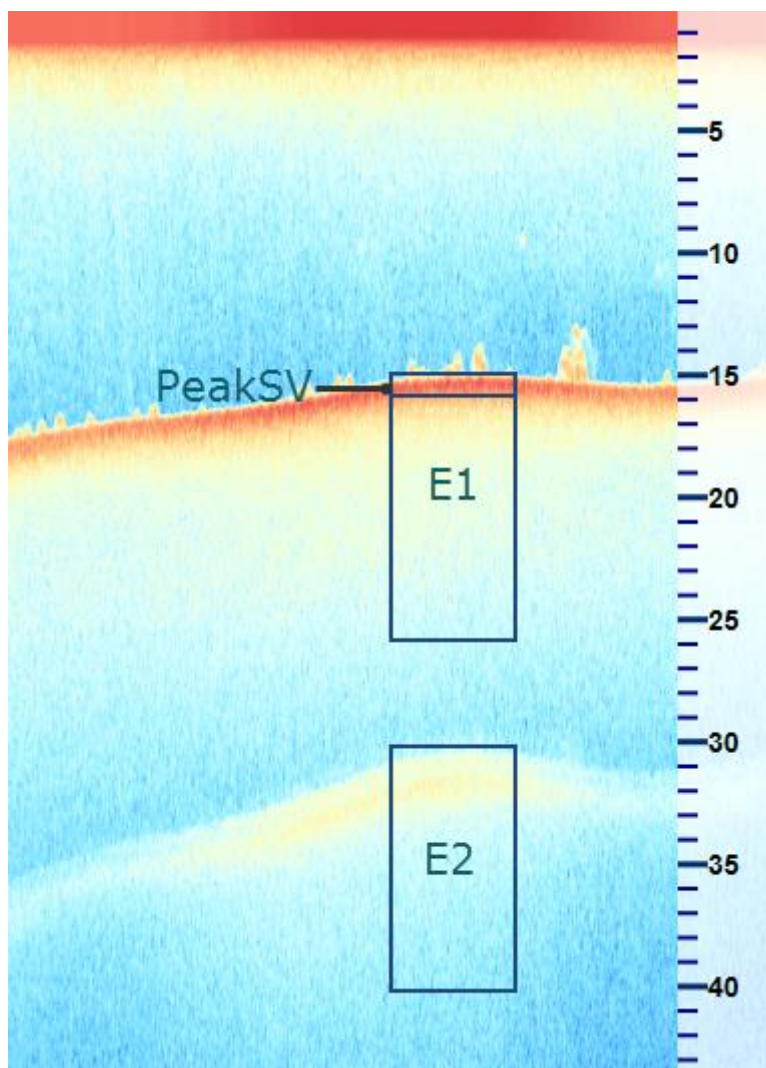
Image de carte 3D avec superposition de la dureté du fond

Principe

La composition du fond est déterminée par l'analyse des données des enregistrements de sondeur et en regardant retour du signal au sein du "ping" retourné. En calculant la moyenne et une plage de valeurs, ReefMaster est capable de déterminer la dureté relative et la rugosité des zones au sein du projet de carte. Il est important de noter que les valeurs que ReefMaster calcule pour la dureté du fond fournit seulement une indication des changements relatifs dans le type de fond au travers la zone cartographiée.

Couches de dureté

Les informations sur le type de fond est extrait de plusieurs endroits dans chaque retour de sondeur, dont chacun fournit une valeur différente et chacun d'eux peut être représenté séparément les différentes couches dans le module de la composition du fond.



L'image ci-dessus montre un retour de sondeur type. L'information qui est utile pour déterminer le type de fond est extrait de trois zones distinctes, marquées dans l'image ci-dessus Peak SV, E1 (premier retour) et E2 (deuxième retour). Chaque couche peut nous dire quelque chose de légèrement différent sur la nature du fond.

Peak SV

Peak SV mesure simplement la force du retour de sonar comme il se reflète sur le fond, et est fortement corrélée à la dureté du fond. Pour diverses raisons, la simple mesure le retour de ce signal n'est pas toujours aussi fiable que l'utilisation du second retour d'écho (E2, voir ci-dessous), mais dans de nombreux cas, les résultats peuvent être très utiles. Peak SV est inclus comme une couche dans ReefMaster parce que de nombreux enregistrements sondeur ne sont pas enregistrés avec une plage de profondeur suffisante pour inclure une couche E2 utilisable.

E1

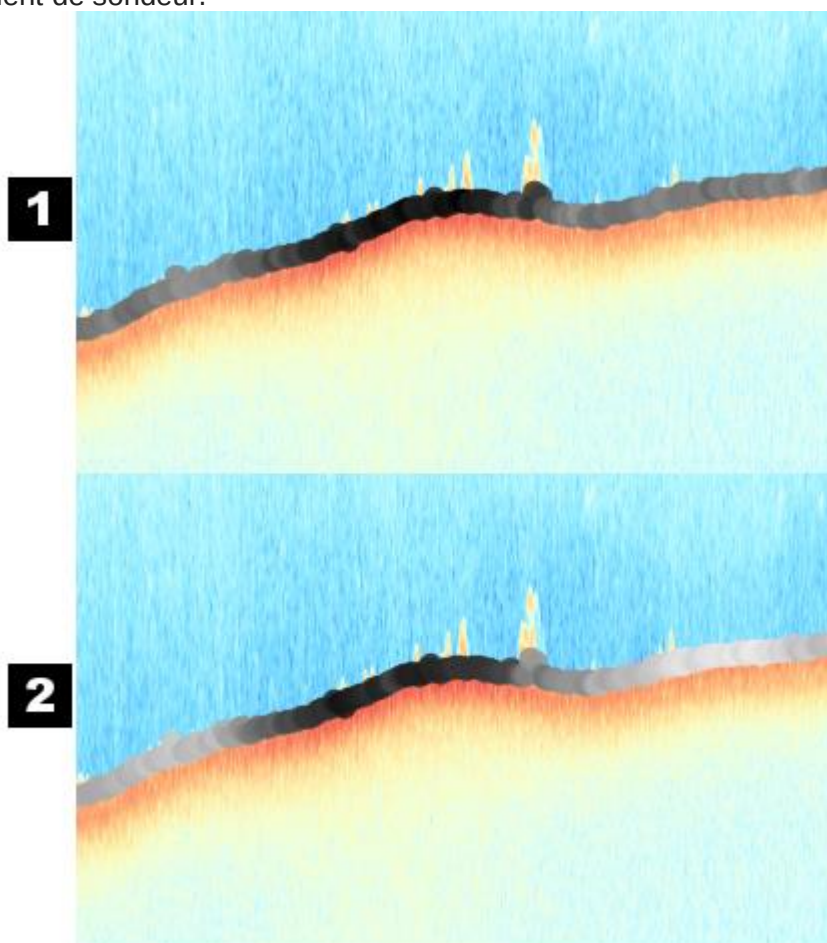
La couche E1 est dérivée des retours sondeur qui suivent immédiatement le retour du pic de la première détection d'écho. Cette valeur est communément appelé la rugosité ou la rugosité et est une mesure de la rugosité du fond. Bien que cette valeur ne soit pas une mesure directe de la dureté, les deux sont souvent étroitement corrélés.

E2

La couche E2 est dérivée du deuxième retour complet de l'écho du fond et est communément appelée dureté. Le second retour d'écho est généré lorsque les échos sondeur, après avoir retourné à la surface et rebondit sur la face inférieure du bateau reviennent. Ce second retour d'écho est particulièrement utile pour déterminer la dureté relative de la partie inférieure. Par exemple, dans l'image ci-dessus, le second retour présente une zone dure au milieu beaucoup plus clairement que la première.

Enregistrer de données pour l'utilisation dans le module de composition du fond

- Le processus de calcul de valeurs de composition de fond peut être très sensible au bruit. Déplacez-vous lentement sur les zones d'intérêt pour réduire au minimum la quantité de bruit dans l'enregistrement de sondeur.



Valeur de dureté extraite des couches PeakSV et E2

- La couche E2 est la source la plus fiable d'information relative dureté. L'image montre au-dessus de la trace des points colorés en fonction de valeurs de dureté extraites de PeakSV (1) et E2 (2) (couleurs plus sombres indiquent un rendement plus élevé). Notez comment beaucoup plus clairement la zone plus dure dans le centre de l'image est définie par la couche E2. Lorsque cela est possible, toujours de recueillir des données avec le sondeur configuré de telle sorte que la plage soit suffisamment large pour inclure E2 totalement. En pratique, cela devrait être un bon 10m en plus du double de la profondeur réelle. Avec l'auto-range sur de nombreux sondeur tronque souvent la couche E2, ou encore omet entièrement, ce qui signifie qu'une grande quantité d'informations utilisables est perdue.

Importer des données de composition du fond

Les enregistrements de sondeur Lowrance et de Humminbird peuvent être utilisés pour fournir des données pour le module de la composition du fond. Tout fichier de sondeur qui est capable d'être affiché dans [sonar viewer](#) est capable de fournir les informations requises. Si le fichier ne peut être vu dans [sonar viewer](#) (cela s'applique aux dossiers de certains Lowrance), les données de dureté ne peuvent pas être extraites.

Lorsque le module de composition de fond est installé, les données de dureté seront calculées automatiquement chaque fois qu'un fichier sondeur compatible est importé. Les valeurs de la composition du fond sont affectées à chaque point à l'intérieur de la trace importée, pour chacune des trois couches.

Notez que les fichiers d'enregistrement de sondeur doivent être importés à nouveau après l'activation du module de la composition du fond.

Sonar log file import options

☐ Use slg2txt.exe ☐ Using Lowrance Elite 7

1 **Water** **Salt** **Fresh** **Temperature** 15 °C

Transducer location relative to GPS antenna

Aft 0 feet Port 0 feet

2 **Bottom composition import options**

Scale 1.0 Offset 0

Importation de fichiers d'enregistrement sondeur Humminbird

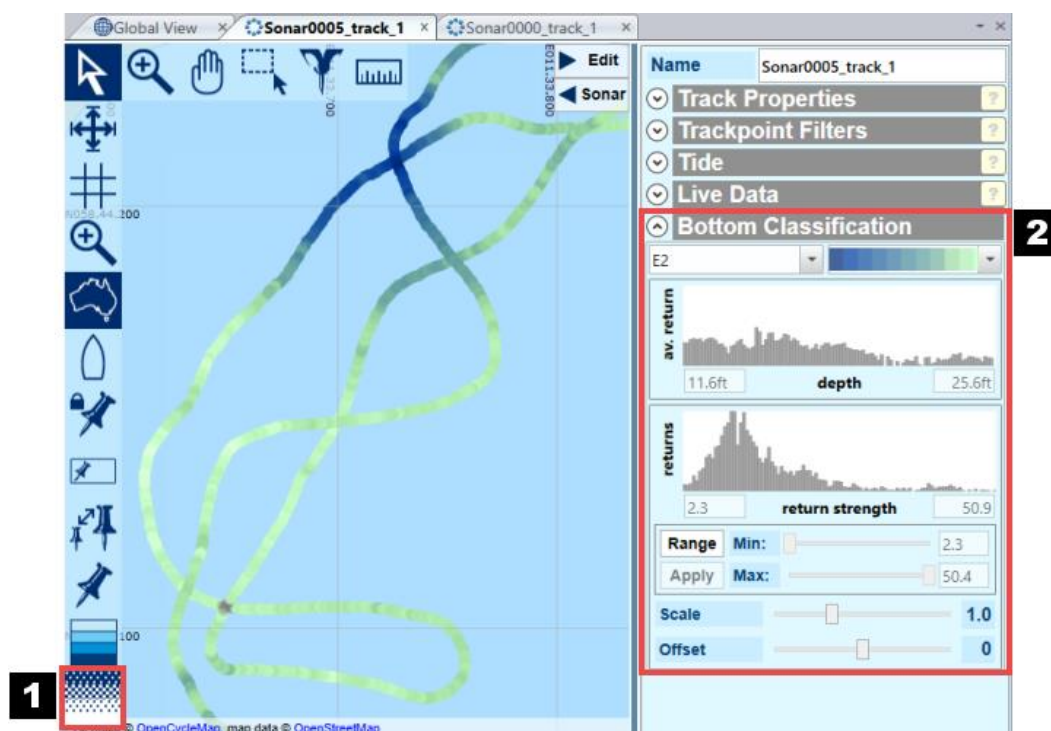
Il est très important de définir le type d'eau et de la température dans [GPS Equipment Profile \(1\)](#). La température doit avoir une précision de 5 degrés C.

Echelle et décalage

Échelle et décalage sont fournis en tant que paramètres d'importation, et peuvent également être modifiés dans les propriétés individuelles de la trace. Échelle et décalage simplement s'adaptent et changent les valeurs de dureté calculées par les valeurs indiquées; échelle est appliquée en premier, suivi par le décalage. Les valeurs brutes de dureté sont dans la plage 0 - 255, les valeurs qui deviennent inférieur à zéro après l'application de l'échelle et du décalage sont ignorées dans tous les calculs de la composition du fond.

L'échelle des paramètres d'offset sont fournis pour aider à calibrer les fichiers enregistrés en différentes unités ou transducteurs et devraient être laissés à leurs valeurs par défaut, sauf en cas de combinaison de données provenant de différentes sources.

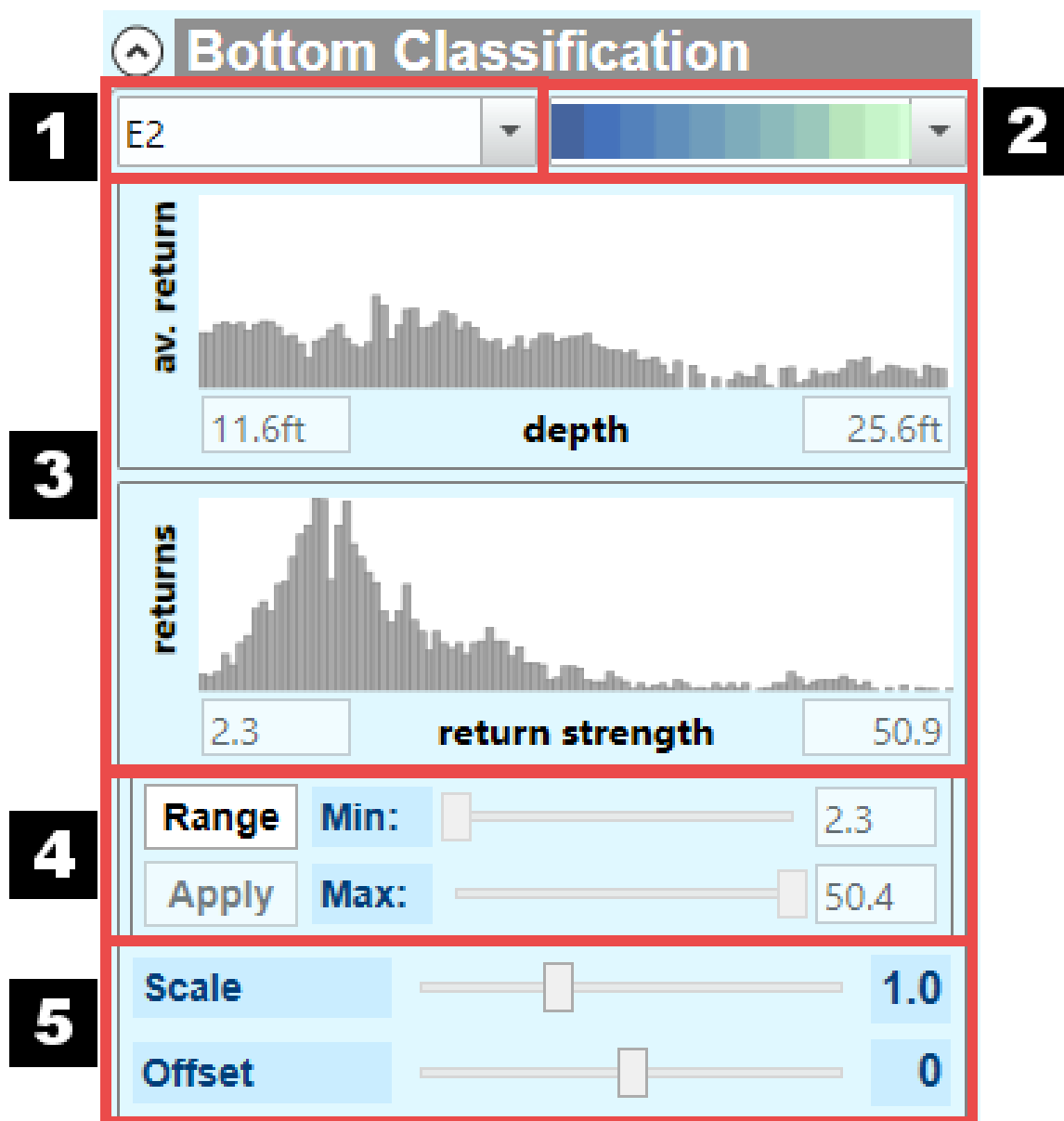
Visualisation de la composition des fonds dans les traces



Le bouton de valeurs de dureté **(1)** est activé sur les traces qui sont associées les valeurs de composition fond. Cliquez sur ce bouton pour changer la couleur des points de la trace pour refléter leurs valeurs relatives de la composition du fond, au lieu de la profondeur.

Les points de trace en superposition dans [sonar viewer](#) également présentés avec leurs valeurs de dureté lorsque bouton des valeurs de dureté est validé.

La section modification de la composition du fond **(2)** dans le panneau de propriétés de la trace sera également activée lorsque les valeurs de la composition du fond sont présentes.



(1) Sélecteur de couches

Choisissez la couche active à l'aide du sélecteur de couche. Les couleurs des points de trace sont affichés dans la zone d'édition graphique seront mis à jour pour refléter les nouvelles valeurs de la couche, avec le reste des valeurs dans la zone d'édition.

(2) Sélecteur de palettes

La palette couleur utilisée pour les points de trace de la composition du fond peut être sélectionnée à l'aide du sélecteur de la palette déroulante.

(3) Signal Histogrammes

Deux tableaux sont présentés, l'affichage d'informations sur les retours de signaux de la couche sélectionnée. Le tableau du haut affiche le rendement moyen sur toute la gamme de profondeur de la trace. Le second histogramme montre la distribution des rendements de signaux dans la gamme des forces de retour. Ce tableau en particulier, peut être utile lors du réglage de gamme, l'échelle et les paramètres de compensation.

(4) Game

Utilisez une plage définie pour tronquer les valeurs spécifiées pour les valeurs inférieures et / ou supérieures. Lorsqu'une plage est appliquée, toutes les valeurs tombant au-dessus ou au-dessous des valeurs maximales ou minimales spécifiées sont réglées pour être égales à la valeur supérieure ou inférieure, les valeurs de plage n'agissent pas en tant que filtre.

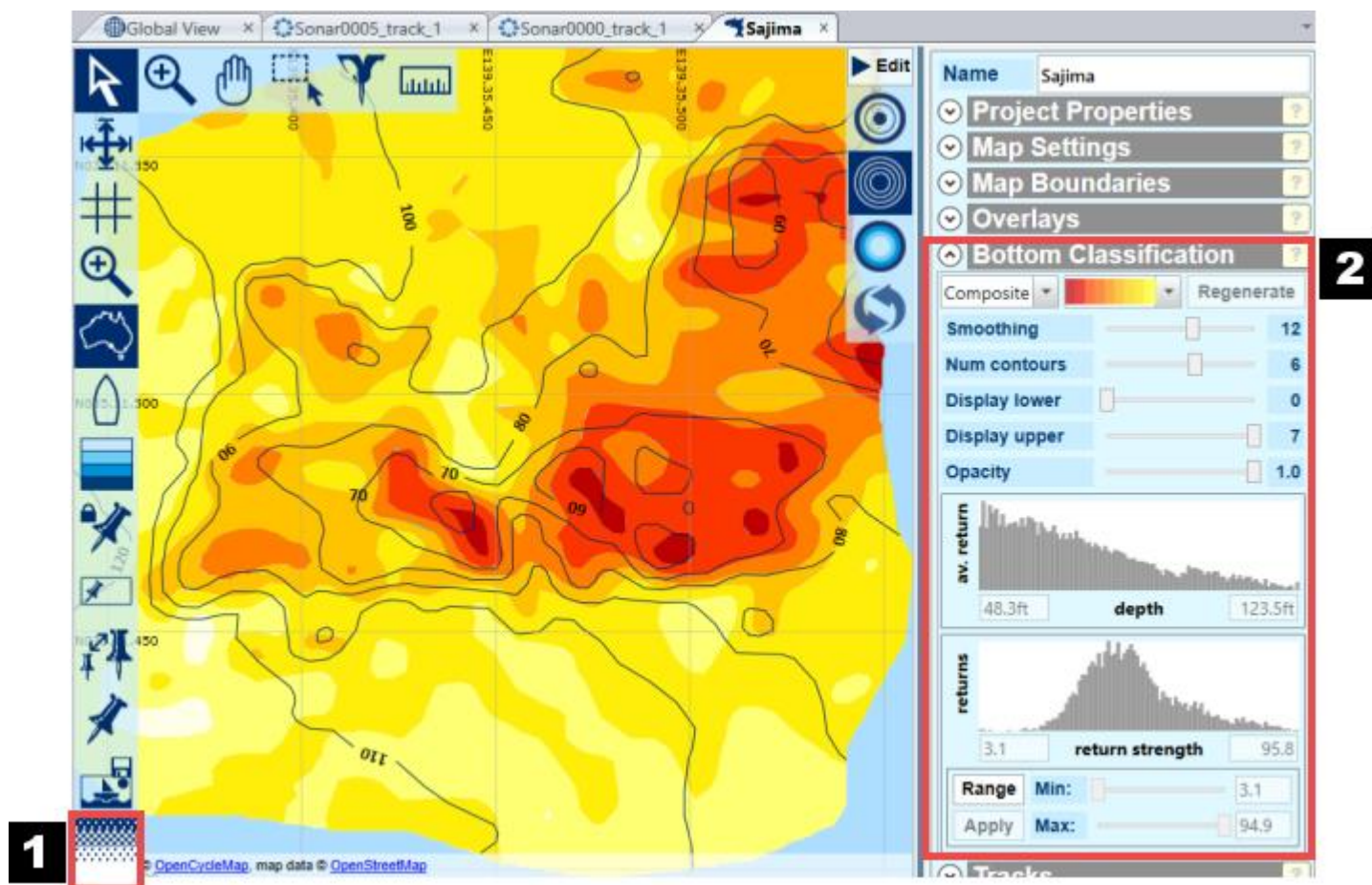
Pour appliquer une gamme, sélectionnez le bouton et ajuster les valeurs de gamme supérieure et inférieure à l'aide des curseurs. Cliquez sur Appliquer pour appliquer les valeurs choisies. Définition d'une gamme n'est pas une opération destructive, la gamme peut être réglé sur les valeurs d'origines de la trace, ou sur le bouton Range peut être dé-sélectionnée de sorte que la plage n'est plus appliquée.

(5) Echelle de décalage

Échelle et paramètres de décalage, tel que décrit ci-dessus. Ceux-ci devraient être laissés à leurs valeurs par défaut, sauf si nécessaire pour calibrer des traces de différents appareils.

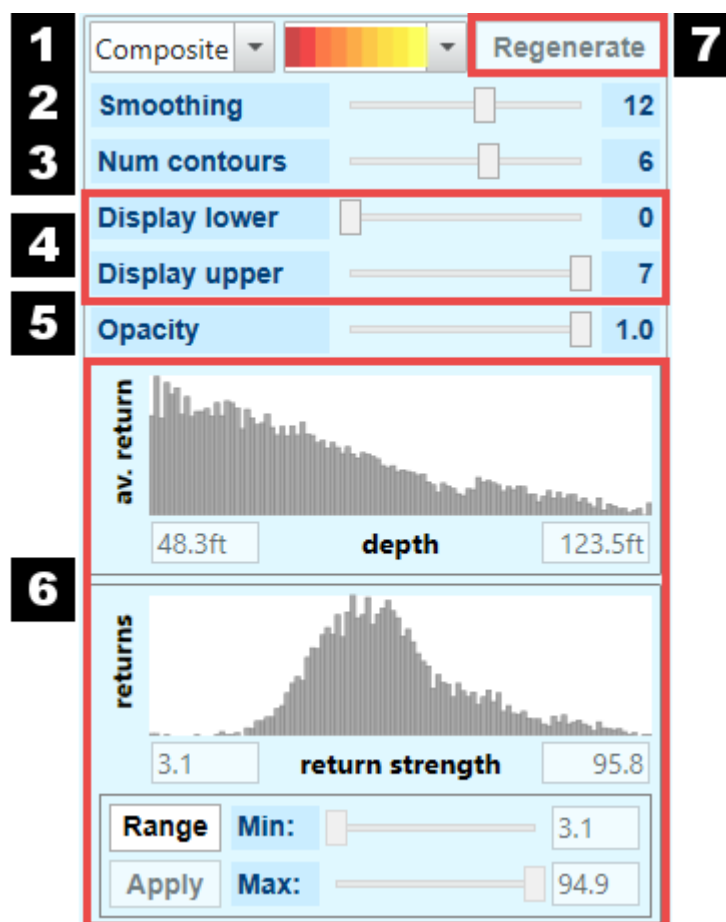
Composition du Fond dans les Projets de Cartes

La composition du fond est représentée comme une couche de vecteur au-dessus de la carte de profondeur, et est disponible dans les vues 2D et 3D.



Si les informations sur la composition du fond est présent dans au moins l'une des traces composantes du projet de la carte et que le bouton Afficher Bottom Type **(1)** est activé. En cliquant sur ce bouton, le fond en superposition composition est généré, en utilisant la couche actuellement sélectionnée. Une fois que la couche de composition de fond a été générée, ce bouton peut être utilisé pour basculer la visibilité de la couche, sans avoir à le régénérer.

La section de classification du fond **(2)** de [project properties](#) contient des options supplémentaires pour générer et afficher les couches de la composition du fond.



(1) Sélecteur de palette et de couches

Sélectionnez le calque actif à l'aide du sélecteur de couche.

Les projets ont une couche supplémentaire, composite, qui est une moyenne des valeurs normalisées de toutes les couches présentes.

(2) Lissage

Le paramètre de lissage se rapporte à la quantité de lissage effectué sur la grille de valeurs calculées sur la composition de fond, avant le processus de profilage soit effectué. Des valeurs plus élevées donnent des contours plus lisses avec une perte de certains détails.

(3) Nombre de contours

Le nombre de niveaux de contour à générer. Des valeurs plus élevées assimilent à un intervalle de contour plus petit et donneront un plus grand nombre de zones de dureté dans la carte finale.

(4) Plage d'affichage de la zone de dureté

Une fois les zones de dureté ont été générés, les plages de la zone affichées peuvent être ajustés à l'aide de l'écran inférieur et affichage des curseurs supérieurs.

La hausse de la valeur de la dureté indiquées sur la gauche, et des valeurs inférieures à droite

Réglez les curseurs de sorte que seulement les zones nécessaires soient indiquées, ce qui pourrait être des zones plus élevées, comme illustré sur la gauche dans l'image ci-dessus, ou zones les plus basses, ou tout sous-ensemble contigu de zones au sein de la gamme. Montrant que les zones d'intérêt est très utile lors de l'exportation des cartes, par exemple, il se peut que seuls les zones les plus dures ou rugueuses sont d'intérêt, de sorte que la carte qui en résulte sera beaucoup moins encombré si seules ces zones sont exportés.

(5) Opacité

Ajuster le curseur d'opacité pour faire varier la transparence de la couche de composition de fond.

(6) Gamme

La portée peut être ajustée et appliquée en utilisant les commandes *Range*, comme décrit ci-dessus. Plage de réglage dans la carte des projets peut être très utile pour augmenter le niveau de discrimination dans un plus

petit nombre de valeurs de la composition du fond.

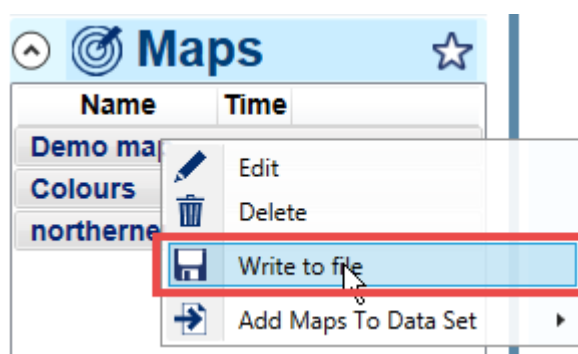
(7) Régénérer

La composition du fond doit être régénérée lorsque les paramètres sont modifiés. Le bouton Régénérer sera activé lorsque des modifications ont été apportées aux paramètres qui affectent la couche de finition.

Sélectionner des données pour l'exportation

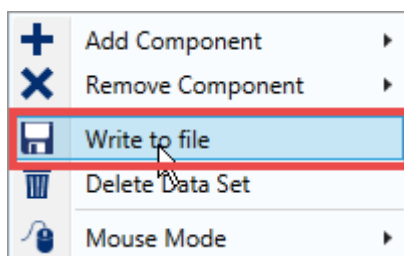
- Les [Projects](#), [Tracks](#), [Waypoint Sets](#), [User Maps](#) et des [Data Sets](#) peuvent tous être exportés, à une variété de formats de fichiers.
- N'importe quel nombre et combinaison de données exportables peuvent être sélectionnés pour l'exportation, à partir d'un seul point de passage pour la totalité du contenu de l'espace de travail.
- Utilisez un [Data Set](#) à enregistrer des groupes de données qui sont généralement exportés ensemble, puis exporter l'ensemble via le menu contextuel dans la Bibliothèque de composants données.

Sélectionner des données à partir de la Bibliothèque de données pour l'exportation



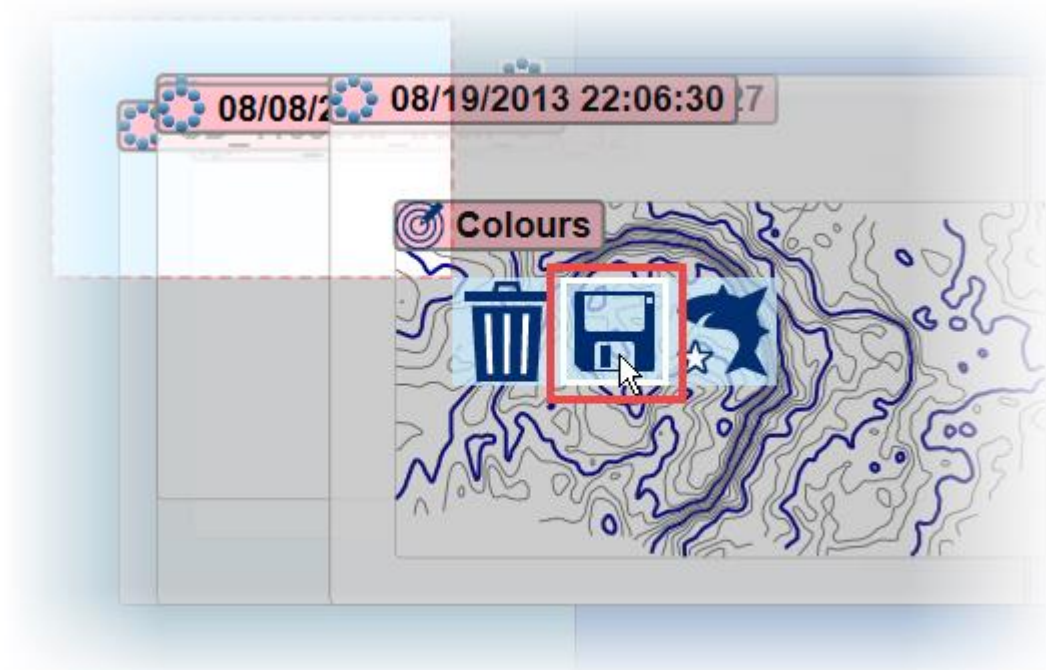
Sélectionnez une ou plusieurs traces, cartes utilisateur, waypoints ou des ensembles de données, puis choisissez l'option Écrire dans un fichier dans le menu contextuel, activé avec le bouton droit de la souris. Seules les données d'un type à la fois peuvent être exportées via la bibliothèque de données. Pour exporter les données des différents types confondus, soit utiliser un [Data Set](#) ou certaines données à l'exportation graphiquement dans [Global View](#) (voir ci-dessous).

Exporter une donnée individuelle de la fenêtre d'édition des données



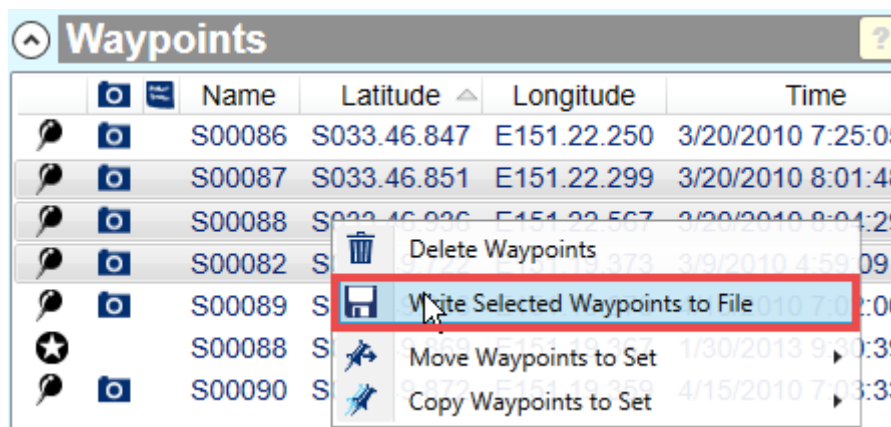
Utilisez Écrire dans le fichier option dans le menu contextuel niveau de l'écran, activé par un clic droit avec la souris, dans une zone vide, dans la zone d'édition graphique.

Sélectionner des données pour l'exportation depuis Global View



Sélectionnez les données nécessaires pour l'exportation par soit en dessinant un rectangle autour puis avec la souris en mode sélection de région, ou en cliquant sur les actifs nécessaires individuellement (maintenez la touche Ctrl enfoncée pour une sélection multiple). Choisissez l'option Ecrire actifs sélectionnés à partir de la barre d'outils de contexte ou menu pop-up.

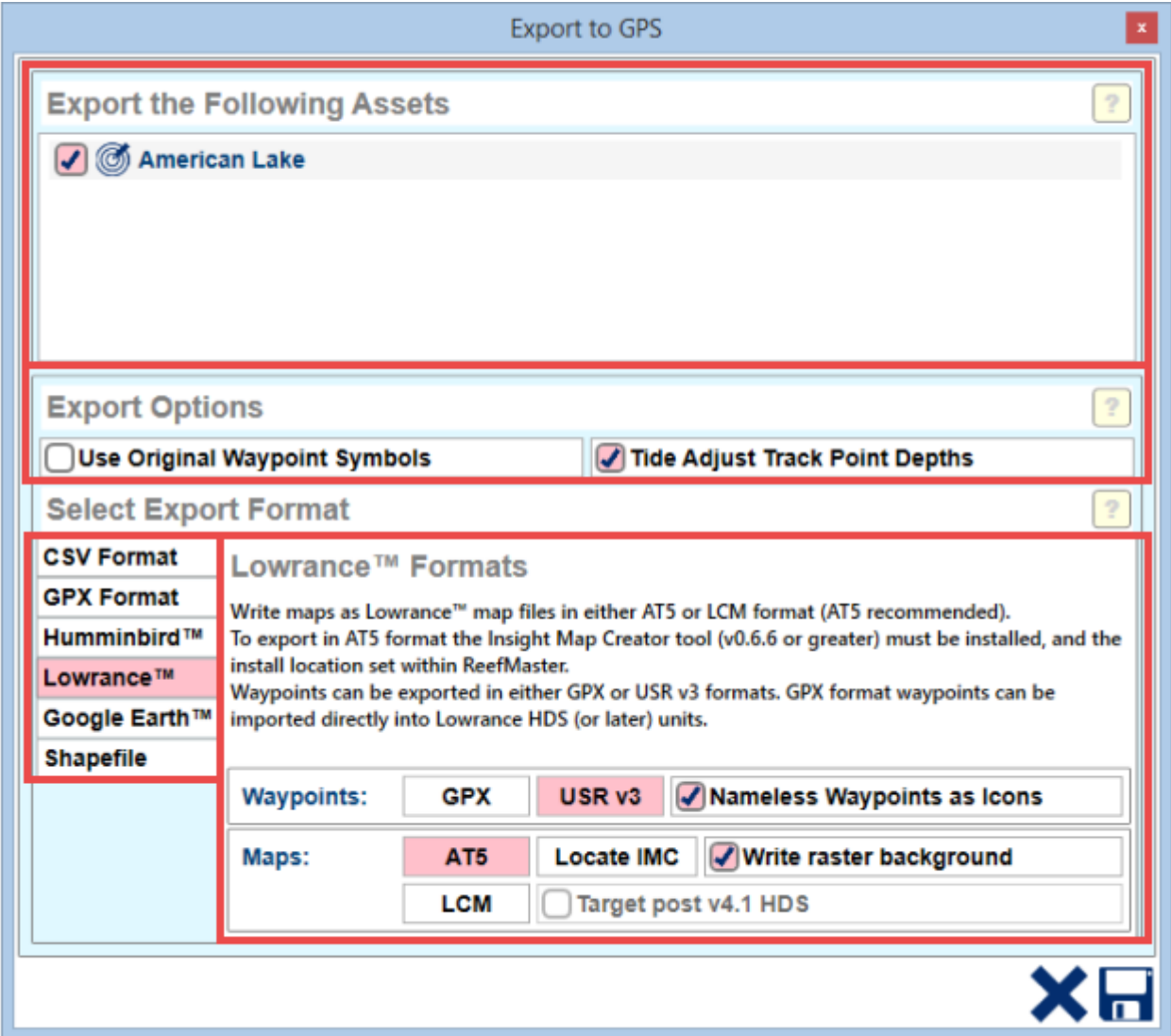
Sélectionner des Waypoints pour l'exportation dans la liste des Waypoints



Sélectionnez un ou plusieurs waypoint dans la liste des waypoints dans [Waypoint Edit Pane](#) et choisir les options Ecrire waypoints sélectionnés dans un fichier dans le menu contextuel du bouton droit.

Fenêtre d'Exportation Vers un GPS

Les cartes produites par ReefMaster ne sont pas adaptés pour la navigation, et ne devrait jamais être utilisé pour la navigation.



1 Export the Following Assets

☒ American Lake

2 Export Options

☐ Use Original Waypoint Symbols ☒ Tide Adjust Track Point Depths

3 Select Export Format

CSV Format
GPX Format
Humminbird™
Lowrance™
Google Earth™
Shapefile

Lowrance™ Formats

Write maps as Lowrance™ map files in either AT5 or LCM format (AT5 recommended). To export in AT5 format the Insight Map Creator tool (v0.6.6 or greater) must be installed, and the install location set within ReefMaster. Waypoints can be exported in either GPX or USR v3 formats. GPX format waypoints can be imported directly into Lowrance HDS (or later) units.

4

Waypoints: GPX **USR v3** ☒ Nameless Waypoints as Icons

Maps: **AT5** Locate IMC ☒ Write raster background

LCM ☐ Target post v4.1 HDS

5

Une fois les données sélectionnées en utilisant l'une des méthodes décrites ci-dessus [here](#), la fenêtre Export GPS est représenté, qui affiche une liste des données destinées à l'exportation avec une gamme d'options d'exportation.

1. Liste de données

Toutes les données qui ont été sélectionnées pour l'exportation sont affichées dans une liste déroulante. Le type de données peut être déterminé à partir de l'icône affichée dans la ligne de la donnée. Les données individuelles peuvent être désélectionnées s'il n'est pas nécessaire à l'exportation, en cliquant sur la case à cocher à l'extrême gauche de la ligne.

2. Options d'Exportation

Les options globales qui s'appliquent, quel que soit le format de fichier de destination.

Utiliser les symboles de waypoints originaux

Lors de l'exportation des waypoints, utilisez le symbole de waypoint qui a été associée au point de passage au moment de l'importation, le cas échéant. Cette option est utile si le symbole du waypoint d'origine n'a pas d'équivalent dans ReefMaster et le symbole doit être conservé sur l'appareil d'origine. Cette option ne fonctionne que si le format d'exportation choisi correspond au format d'importation initiale des waypoints.

Ajustement de la marée

Appliquer le réglage de la marée pour les points de profondeurs. Cette option n'a d'effet que sur la bonne voie pour lequel un décalage de marée a été défini.

Enregistrer le fichier(s)

Lorsque les options nécessaires ont été définies, le fichier (s) peut être exporté en utilisant le bouton Enregistrer **(5)**.

Formats d'Exportation

Le format de fichier GPS souhaitée peut être sélectionné à partir de la liste affichée **(3)**. Quand un format de fichier est sélectionné, d'autres options spécifiques au format choisi sont affichées dans le panneau **(4)**. The required GPS file format can be selected from the displayed list **(3)**. When a file format is selected, further options specific to the chosen format are displayed in panel **(4)**.

Format CSV

Comma Separated Value ou des fichiers CSV sont des fichiers texte qui contiennent des valeurs sur chaque ligne, séparées par des virgules. Les fichiers CSV sont faciles à importer vers de nouvelles applications, telles que Microsoft TM Excel.

ReefMaster peut exporter les traces et cartes utilisateur comme un seul fichier CSV, en format ; latitude, longitude, profondeur.

- La profondeur est en unités métriques ou anglaises, en fonction du réglage des unités mondiales.
- Lors de l'écriture dans le système métrique, les profondeurs sont exprimées en mètres.
- Lors de l'écriture dans les unités anglaises, les profondeurs sont exprimées en pieds avec une composante fractionnaire.
- Toutes les données sélectionnées sont écrites dans un seul fichier CSV

Format GPX

Exportation des données au format GPX. GPX signifie GPS Exchange Format, et est un texte (XML) sur la base commune qui peut être lu par de nombreuses applications différentes, ainsi que des appareils GPS.

GPX Format
Export selected assets in GPX format. Depth information is exported only when targeting Humminbird™ or Garmin™, using propriety GPX extensions. ReefMaster GPX files do not include depth information.

L'exportation de données au format GPX dans un seul fichier, avec l'extension. Gpx.

Les contours de carte sont exportés sous forme de titres segmentés ; une seule trace avec plusieurs segments distincts pour chaque ligne de contour.

Format GPX est un bon choix lors de l'exportation des données pour une utilisation dans d'autres applications logicielles, ou lors de l'exportation de données pour utilisation dans un dispositif GPS qui n'est pas supporté nativement par ReefMaster. Dans ce cas, un autre logiciel peut être disponible qui peut convertir les fichiers GPX dans le format requis pour l'importation dans ce dispositif de GPS.

Vers Humminbird™, Garmin™, ReefMaster

Le format de fichier standard GPX ne contient pas d'informations de profondeur pour les points de la trace. Cependant, le format de fichier peut être prolongé jusqu'à ce qu'il le fasse. Humminbird™ et Garmin™ utilisent un format de fichier GPX modifié qui contient des informations de profondeur. Si en ciblant des applications par ces fabricants ou d'autres applications qui peuvent lire ces informations de profondeur, sélectionnez l'option appropriée ici. L'option ReefMaster produit un fichier standard GPX sans information de profondeur dans les enregistrements

Humminbird™

- Choisir l'exportation de données en format Humminbird™ de fichiers natifs. ReefMaster ne génère pas de fichiers de la carte d'origine pour les appareils Humminbird, à la place, des lignes de contour sont exportés sous forme de titres segmentés, qui peuvent ensuite être configurés sur le périphérique GPS pour afficher les lignes comme solides dans une gamme de couleurs et de largeurs. Voir [Configuring Maps for Display on Humminbird Devices](#) pour obtenir des instructions sur la façon de le faire.
- Carte contours et les traces sont exportées sous forme de titres à des fichiers avec format de nommage 00.HT, un par trace ou carte. ReefMaster utilise des fonctions non documentées Humminbird™ de format de fichier pour ajouter plusieurs lignes de contour séparées à une seule trace.
- Les traces sont exportées vers la DATA.HWR de fichier unique.
- la zone de dureté contours est exportée dans un fichier de trace séparée, segmenté. Le nom de la trace de dureté est post fixée 'H', vu dans l'unité Humminbird.

Tous les fichiers Humminbird doivent être placés dans un dossier intitulé «matrice», situé à la racine de la carte mémoire, à l'importation dans un dispositif de GPS Humminbird™. Notez que toutes les données déjà présentes dans le dossier sélectionné à l'exportation peuvent être écrasées.

Humminbird™ Format

Export selected assets in Humminbird™ native format. Map contours and tracks are exported as tracks to files with naming format 00.HT, one per track or map. Waypoints are exported to file DATA.HWR.

Files should be placed in a folder named "MATRIX", which must be located in the root directory of a memory card for insertion into a Humminbird unit.

Note that any existing data in the selected destination folder may be overwritten.

1

☐ Unicode track and waypoint names - Korean and Japanese units only

☐ Track for shorelines

☐ Colour cycle contours

☐ Track for minor contours

2

3

4

(1) Nom des Unicode des traces et waypoints

Sélectionnez cette option pour écrire les noms des traces et waypoints en Unicode, qui est un jeu de caractères à deux octets - par - caractère requis pour les langues asiatiques. Utilisez cette option lorsque le ciblage des dispositifs Humminbird est japonais ou coréens.

Cette option ne doit pas être utilisée pour cibler en des appareils Humminbird langue anglaise.

Option de fractionnement de carte

Une carte de contour unique peut être divisée en plusieurs traces distinctes chacune pouvant ensuite être stylés pour s'afficher différemment sur l'appareil GPS Humminbird™, par exemple, les rives peuvent être affichées dans une couleur ou un lien épaisseur différente de celle des lignes de contour.

(2) Trace pour les rivages

Créez une trace distincte pour les rives et les îles. Le nom de fichier de trace généré est ajouté avec " SL «.

(3) Couleur des contours

Exporter tous les niveaux de profondeur dans une trace séparée, de sorte qu'un total de trois titres de contours sont générés. Les trois traces générées peuvent être affectés de différentes couleurs dans l'unité Humminbird™, ce qui permet de discerner la variation de profondeur. Les fichiers de la trace de contour couleur générés sont ajoutés avec les suffixes " C1 ", " C2 " et " C3 «.

(4) Trace pour les contours mineurs

L'exportation des contours mineurs comme une trace séparée. Le nom de fichier de la trace de contour mineur généré est ajouté le suffixe "M.

Notez que toutes les options ci-dessus peuvent être combinés, et sont appliquées dans l'ordre ; rivages, les contours mineurs, cycle de couleur. Par exemple, sélectionner les trois options donnera un total de cinq titres, les rivages, les contours mineurs, et tous les contours restants sur trois traces.

Le nombre maximum de points de trace permis dans un fichier Humminbird est d'environ 21 000. Si un fichier de contour dépasse cette valeur, d'autres fichiers HT sont créés selon les besoins, avec un nombre croissant annexé

Lowrance™

ReefMaster exporte les cartes en deux formats qui peuvent être lus par des unités Navico, comme Lowrance et Simrad ; AT5 et LCM.

Carte AT5

Le format AT5 de carte est un format de carte Navico soutenu par un large éventail de GPS Lowrance et Simrad, de la gamme LMS jusqu'à la plus récente HDS touch. Le format AT5 est capable de combiner les couches vectorielles, telles que les lignes de contour et isobathes, avec des couches (image). Voir [Exporting Navico AT5 Maps](#).

Cartes LCM

Les fichiers natifs Lowrance LCM de contour de la carte peuvent être affichés sur la plupart des GPS Lowrance. Les cartes LCM ont un nombre limité de modèles, et ne sont capables d'afficher en ligne des objets tels que les rives et les contours. Le format LCM ont aussi des problèmes de compatibilité avec les plus récentes unités Navico, dans la plupart des cas, AT5 est le format de carte préféré pour les appareils Navico (voir ci-dessus).

Les fichiers de LCM individuels couvrent une aire géographique déterminée; ReefMaster génère autant de fichiers LCM au besoin, de plus en plus numériques de nom de fichier suffixes, pour contenir la carte d'utilisateur sélectionné (s). Tous les fichiers de LCM générés après l'exportation d'une carte utilisateur doivent être copiés sur le périphérique cible.

Lowrance™ Formats

Write maps as Lowrance™ map files in either AT5 or LCM format (AT5 recommended).
To export in AT5 format the Insight Map Creator tool (v0.6.6 or greater) must be installed, and the install location set within ReefMaster.
Waypoints can be exported in either GPX or USR v3 formats. GPX format waypoints can be imported directly into Lowrance HDS (or later) units.

1 **Waypoints:** ☒ **Nameless Waypoints as Icons** **2**

Maps: ☒ **Write raster background**

☐ **Target post v4.1 HDS** **3**

Pour écrire des cartes au format LCM, sélectionnez le bouton de LCM.

(1) Waypoints en GPX, Waypoints en USR

Les waypoints peuvent pas être écrits dans des fichiers de LCM, doivent donc être rédigés dans un fichier GPX ou à un fichier USR natif Lowrance.

Waypoints et peuvent être exportés dans un fichier GPX à l'importation vers la série HDS Lowrance™, ou ils peuvent être exportés dans un format de fichier natif USR Lowrance HDS pour l'importation dans un dispositif antérieurs. Notez également que l'ensemble des symboles de waypoints HDS n'est pas disponible en format USR.

(2) Icones de Waypoints sans nom

Lowrance possède le concept d'icônes, qui sont waypoints qui transportent l'information minimale - juste l'emplacement, et le symbole, mais sans nom. Quand une icône est importée d'un fichier natif Lowrance, il est stocké dans ReefMaster comme un point de passage sans nom. Lors de l'écriture des waypoints dans un fichier Lowrance USR, les waypoints sans nom peuvent être écrits sous forme d'icônes ou de passage; choisir en utilisant cette case à cocher. Si des étapes sans nom sont écrites comme des points de passage, ils reçoivent le nom de l'icône de la forme {n}.

(3) Target post v4.1 HDS

Unités Lowrance HDS avec les versions de firmware 4.1 ci-dessus utilisent une méthode différente pour calculer les valeurs métriques sur les cartes de LCM. Cochez cette option si l'exportation vers un dispositif qui répond à ces critères.

Voir: [Exporting Maps for Google Earth](#).

Shapefile

Les cartes utilisateur et la carte des projets peuvent être exportés en fichiers de formes ESRI, qui est un format de fichier vectoriel largement partagé.

Les fichiers de formes produites par ReefMaster sont adaptés pour une utilisation dans d'autres applications de SIG, et pour une utilisation par l'Insight Carte Creator pour générer des cartes AT5 pour l'affichage sur les appareils Navico. Les fichiers de formes peuvent également être utiles lors de la génération des cartes pour l'affichage sur les appareils Garmin en utilisant des outils tels que cgpsmapper.

Toutes les exportations de fichiers de formes utilisent le système géodésique WGS84 et sont exportés avec projection associé (. Prj) des fichiers.

Exporter des fichiers Shapefile

Les fichiers suivants sont générés lors de l'exportation au format Shapefile. Tous les noms de fichiers détaillés ci-dessous sont préfixés par le nom du fichier choisi sur l'exportation. Notez que, selon le contenu de la carte exportée, tous les fichiers suivants peuvent être générés:

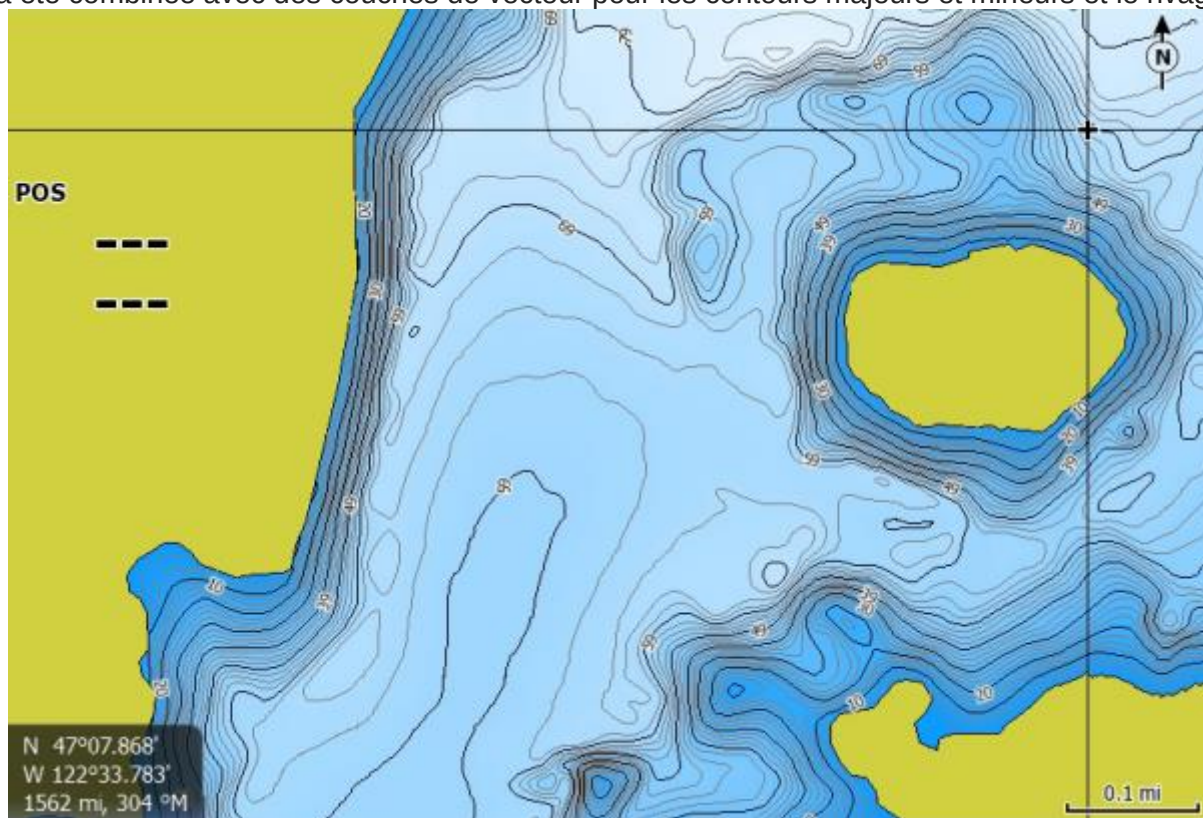
- **Isobaths.shp** Isobathes comme des polygones.
- **Major contours.shp** contours majeur comme des lignes.
- **Minor contours.shp** contours mineurs comme des lignes.
- **Shorelines.shp** Rivage comme des polygones.
- **Islands.shp** Îles comme des polygones
- **InvertedShorelines.shp** Sélection de la carte exportée, avec les rives non fermées dans ce cas. Notez que selon la forme des rivages, le polygone peut être rendu comme un polygone fermé. Les zones fermées dans le polygone (s) exportés sont des terres.
- **Hardness.shp** Dureté comme des polygones.
- **ShorelinePolylines.shp** Toutes les limite d'îles et de rivages, comme un fichier de lignes.

Exporter des cartes au format AT5 Navico

Format de carte AT5

Le format de carte AT5 est un format de carte Navico compatible à une large gamme de GPS Lowrance, Simrad et B & G, depuis les anciens LMS jusqu'au plus récent HDS touch.

Le format AT5 est capable de combiner les couches vectorielles, telles que les lignes de contour, avec des couches raster (image). Dans l'exemple ci-dessous, figurant sur une unité HDS 10, une trame de fond de couleur a été combinée avec des couches de vecteur pour les contours majeurs et mineurs et le rivage.



Carte sur un GPD HDS10. Image courtesy of AnglingCharts.com

Les options de style pour les cartes AT5 sont pratiquement illimitées. Les [User maps](#) fournissent WYSIWYG (*what you see is what you get* / *ce que vous voyez est ce que vous obtenez*) des installations de montage ; isobathes et les contours peuvent être personnalisés en couleur et de style, et des traces et des polygones ajoutés.

Produire des cartes AT5: The Insight Map Creator

Les cartes AT5 sont créées à l'aide d'Insight Map Creator de Navico. Cet outil est gratuit et peut être téléchargé à partir de Navico Insight Store, sur l'onglet Planificateur Insight.

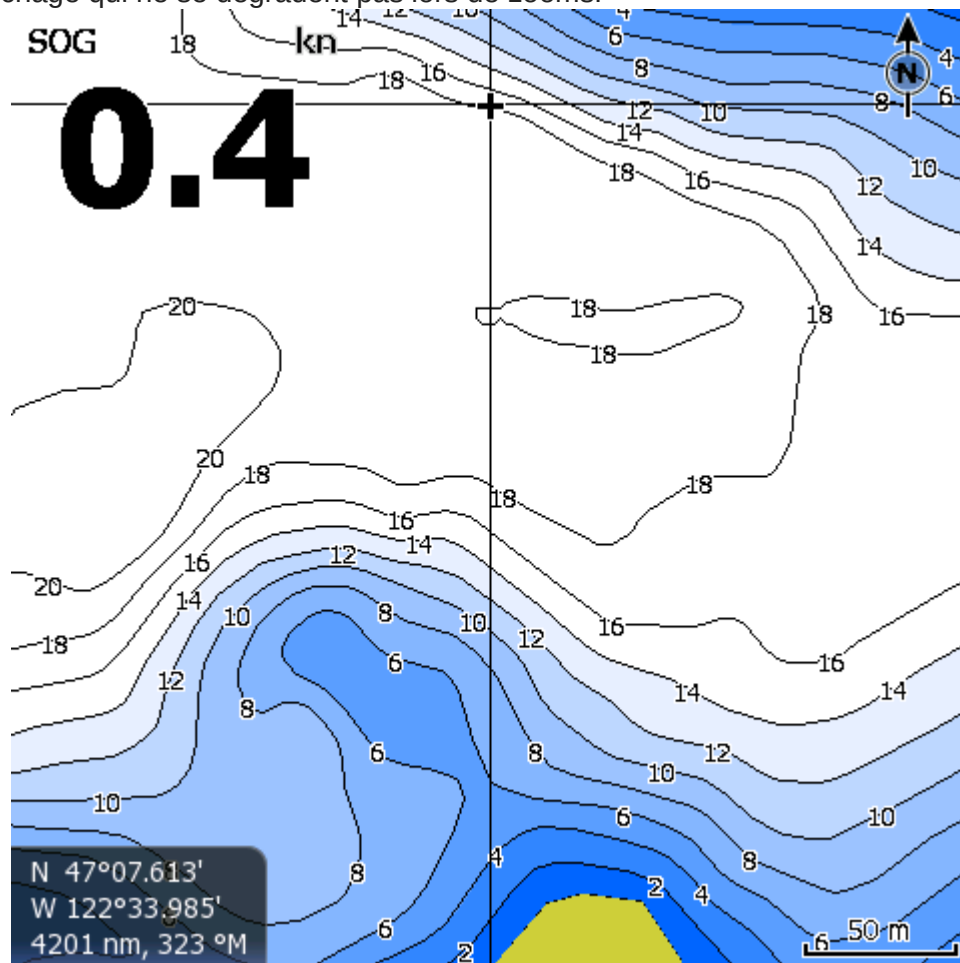
ReefMaster peut générer le fichier requis de projet IMC et de lancer automatiquement l'IMC durant l'exportation de la carte. Pour ce faire, l'emplacement du fichier exécutable InsightMapCreator.exe doit être fourni à ReefMaster en utilisant l'option Localiser IMC soit dans [Global Settings](#) ou les fenêtres du fichier d'exportation. **ReefMaster est compatible uniquement avec les versions 0.6.6 et ultérieures IMC.**

Exécution d'IMC manuellement

Cette page de manuel décrit comment exporter des cartes AT5 en exécutant automatiquement IMC. Il peut être utile d'exécuter IMC manuellement, en utilisant les fichiers générés par ReefMaster, pour cibler les anciennes versions AT5, ajouter ou modifier les attributs qui ne sont pas disponibles dans ReefMaster. Pour exécuter IMC manuellement, exporter de ReefMaster utilisant l'option Shapefile et utiliser ces fichiers comme entrée pour IMC. Voir le tutoriel [Creating maps in the Lowrance AT5 format](#) pour plus d'informations.

Raster versus Vectoriel

AT5 Les Cartes AT5 peuvent afficher une combinaison de composant raster et vectoriel. Par exemple, dans l'image en haut de cette page, contour et littoral composantes vectoriel ont été superposées sur une trame de couleur qui indique les valeurs de profondeur. Les couleurs de profondeur peuvent également être fournis par des composants de vecteur isobathes, qui se traduit par des cartes qui sont de plus petite taille de fichier et des qualités d'affichage qui ne se dégradent pas lors de zooms.



Vector depth colours on a Lowrance HDS 5

Exporter une carte avec un arrière plan couleur raster

Seuls les [map projects](#) peuvent être exportés comme une carte AT5 avec une trame de fond de couleur. Puisque les cartes utilisateurs ne stockent pas une trame de fond, des cartes de l'utilisateur sont toujours exportés sous forme de cartes vectorielles.

Les cartes raster ne sont compatibles qu'avec des dernières unités Navico (unités d'élite, toutes les générations HDS). Les cartes pour les unités plus anciennes telles que LMS et LMX doivent être exportés en tant que cartes vectorielles.

Pour exporter un projet de carte avec un fond de trame, de générer un projet de plan et veiller à ce que le mode couleur du projet est fixé à Raster. Choisissez l'option Écrire dans le fichier de [Contour View](#).

Lowrance™ Formats

Write maps as Lowrance™ map files in either AT5 or LCM format (AT5 recommended). To export in AT5 format the Insight Map Creator tool (v0.6.6 or greater) must be installed, and the install location set within ReefMaster.

Waypoints can be exported in either GPX or USR v3 formats. GPX format waypoints can be imported directly into Lowrance HDS (or later) units.

Waypoints:	GPX	USR v3	☒ Nameless Waypoints as Icons
1 Maps:	AT5	Locate IMC	☒ Write raster background
	LCM	☐ Target post v4.1 HDS	

2

- Sélectionnez AT5 (1) comme format d'exportation. Notez que cette option ne sera pas activée tant que l'emplacement de l'application IMC n'a pas été configuré. Si nécessaire, sélectionnez Localiser IMC et accédez au répertoire contenant InsightMapCreator.exe. Sélectionnez ce fichier et cliquez sur OK. Notez que la version 0.6.6 IMC ou plus récente est nécessaire à ReefMaster, et ne vous laissera pas de sélectionner une version antérieure.
- Assurez-vous que l'arrière-plan l'option Write frame est sélectionné.
- Cliquez sur Enregistrer au bas de la fenêtre du fichier d'exportation.
- ReefMaster copie tous les fichiers AT5 dans la structure de répertoire correct pour une utilisation dans une carte mémoire sur une unité de Navico. Pour écrire les fichiers directement sur une carte mémoire, insérez la carte SD dans le lecteur de carte de votre ordinateur et sélectionnez le dossier racine de cette carte comme le répertoire de sortie dans la fenêtre de fichier de sauvegarde. Notez que tous les fichiers de la carte AT5 existants seront remplacés.
- IMC sera lancé, et les couches raster et vecteur créé pour la carte. Notez que ce processus peut prendre un certain temps. Vous pouvez observer la progression de l'opération en cliquant sur l'icône IMC dans la barre des tâches de Windows, ce qui porte la demande IMC à l'avant de l'écran.

Name	Date modified	Type	Size
ShadedRelief	24/01/2014 10:40	File folder	
at5.xml	31/01/2014 09:58	XML File	1 KB
Large.at5	31/01/2014 09:58	AT5 File	39 KB

Les fichiers vectoriels et matriciels sont écrits dans le fichier at5.xml, Large.at5 et un dossier ShadedRelief. Ces fichiers doivent être situés à la racine de la carte mémoire, et insérés dans un dispositif GPS.

- Pour voir les cartes AT5 sur votre appareil Navico, vous devez sélectionner l'option Paramètres / Tableau / Tableau de données / Lowrance. (*Settings/Chart/Chart data/Lowrance*).
- Pour voir le fond de trame, sélectionnez l'option Options de graphique / Imagerie / relief ombré. (*Chart options/Imagery/Shaded relief*)

Exporter une carte avec un arrière plan vectoriel couleur (isobathes)

Cartes avec les couleurs de la profondeur en vecteur (isobathes), ou pas de couleurs de profondeur à tous (seulement les lignes de contour), peuvent être exportées soit du projet de plan ou une carte d'utilisateur.

L'exportation directement à partir d'un projet de carte est un moyen très facile de générer des cartes pour un dispositif Navico, bien que les options de style soient limitées à un choix de palettes pour les zones de profondeur et de dureté (le cas échéant).

Une carte 'utilisateur donne un large éventail d'options de personnalisation pour des styles de carte, y compris la possibilité de choisir les couleurs pour une région (s) individuel, ajouter des lignes ou des polygones personnalisés et ajouter des traces à la carte finale, ainsi que l'utilisation plus avancée AT5 style options telles que la transparence. Par exemple, la mise en évidence une certaine profondeur peut être facilement réalisée

en utilisant une carte utilisateur.

Projet de Carte

- Pour inclure les isobathes de la carte exportée, veiller à ce que le projet de carte Mode couleur est réglé sur Vector. Régénérer la carte si nécessaire, pour créer les isobathes nécessaires.
- Régler la palette de la carte à une palette compatible AT5. Si vous exportez des zones de dureté, s'assurer que la palette de dureté est également mis à une palette compatible AT5. Les cartes AT5 ne sont pas compatibles avec des palettes de RGB, si un projet de plan est exporté avec une palette RVB sélectionnée, toutes les isobathes résultantes seront blanches dans la carte finale.
- Sélectionnez l'option Écrire dans le fichier du menu du bouton droit Contour View.
- De - sélectionnez l'option Ecrire fond raster et procéder à l'exportation de la carte tel que décrit ci-dessus.

Carte Utilisateur

Cartes utilisateurs peuvent être exportés à l'aide de l'option Write file, soit à partir de la bibliothèque de données ou la carte utilisateur menu clic-droit.

Cartes utilisateur sont exportés en tant que composantes du vecteur, en utilisant les modèles qui ont été assignés dans la carte.

Exporter les carte utilisateur avec de l'opacité

L'opacité peut être un outil de style très utile pour les cartes, mais il est important d'être conscient de quelques problèmes lors de l'exportation des cartes AT5 qui utilisent l'opacité.

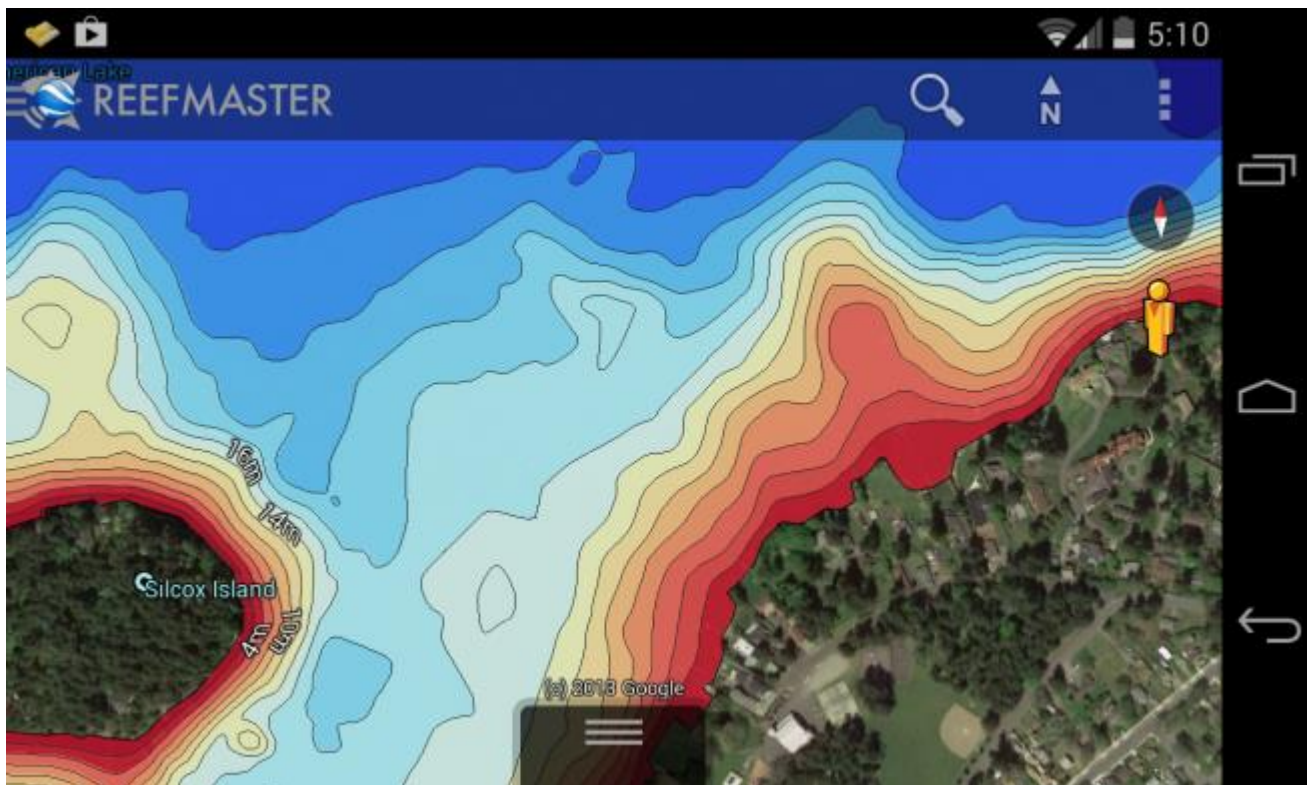
En raison d'une bizarrerie du format AT5, **l'opacité ne soit appliquée à des formes vectorielles qui sont rendues sur le dessus d'un calque**. Cela signifie que le calque est nécessaire dans la carte AT5 finie, et que l'option de l'imagerie dans l'appareil doit être réglé sur ShadedRelief, comme décrit ci-dessus (dans la section sur l'exportation de cartes raster projets).

ReefMaster peut contourner cette limitation en exportant un calque factice derrière la carte vectorielle. Ce calque factice raster est tout simplement un rectangle blanc, rendu dans la couleur standard de rivage Navico.

Pour générer cette trame fictive, vous devez cocher l'option Ecrire trame de fond lors de l'exportation des cartes de l'utilisateur avec l'opacité modifié.

Exporter des cartes au format Google Earth™

Les cartes de contours, traces et waypoints peuvent être exportées vers Google Earth dans un seul fichier KMZ. L'exportation d'une carte dans un fichier KMZ est une bonne façon de produire une version mobile d'une carte ReefMaster. La carte peut alors être considérée dans l'application Google Earth fonctionne sur les appareils Android et iOS, au-dessus de l'imagerie satellite de Google Earth.



Projet de carte exporté avec des isobathes en mode vectoriel, affiché sur un mobile Android

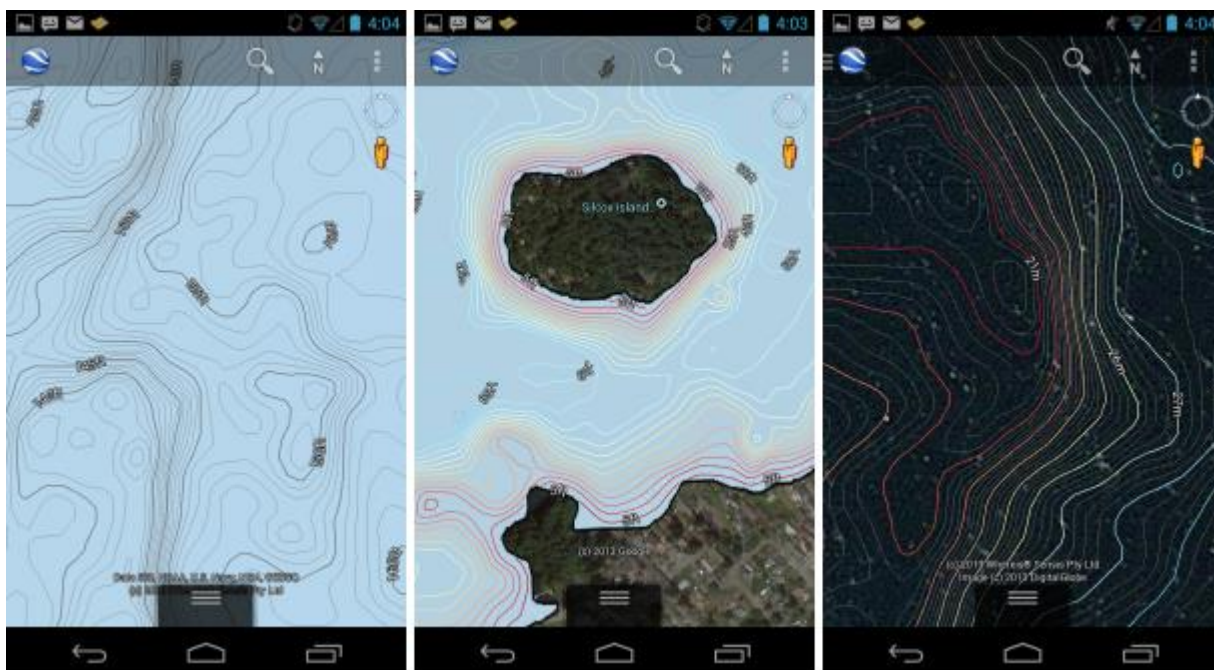
Les cartes sont exportées comme un ensemble d'isobathes, les zones de dureté et de contours, qui sont représentés dans Google Earth sous forme de polygones et poly lignes. Chaque contour peut être marqué avec la profondeur, qui est exporté dans le cadre de l'unité mondiale actuelle. Les waypoints sont exportés sous forme de repères, et conservent leur symbole et couleur ReefMaster.

Visualiser des cartes sur un mobile:

- Installer Google Earth pour mobile.
- Sur les appareils Android, il suffit de copier le fichier KMZ exporté à un emplacement sur le périphérique, et utiliser une application Gestionnaire de fichiers pour accéder à l'emplacement du fichier et ouvrez le fichier. Google Earth s'ouvre automatiquement et un zoom sur l'étendue de la carte.
- Sur les appareils iOS, vous devez envoyer le fichier en pièce jointe à un compte qui peut être consulté sur le périphérique. Ouvrez l'e-mail sur l'appareil et sélectionner « Afficher la pièce jointe ». Google Earth s'ouvre et un zoom sur l'étendue de la carte.
- La performance peut souffrir lorsque les cartes sont trop grandes. La taille de la carte qui provoque des problèmes variera, en fonction de la puissance de l'appareil mobile. Si la performance devient un problème, essayez de couper les cartes en plus petites (en utilisant [Map Boundaries](#)), et l'exportation de ces parties comme des fichiers de la carte séparés

Exportation de projets de cartes

Lors de l'exportation projets de carte, il existe une gamme d'options disponibles pour le style de la carte fini KMZ. Lors de l'exportation des cartes utilisateur, ces options sont cachées, mais plutôt, tout style devrait avoir lieu dans la carte utilisateur



Différents contours et arrière plan affichés sur un mobile Android

Google Earth Format

Export selected assets in a single Google Earth™ KMZ file.
Map contours and tracks are exported as line strings, with optional colour coded isobaths.
Waypoints are exported as place marks, using the ReefMaster waypoint icons.

1

☐ Fill Shoreline ☒ Isobaths

2

Contour colour:

3

☒ Separate minor contours

Ces options ne sont affichées que lors de l'exportation directe depuis un projet de carte

Les fichiers raster ne sont pas exportés via l'option d'exportation Google Earth. Une image de carte et le fichier associé d'étalonnage KML peuvent être exportés en utilisant l'option Exporter l'image de la carte dans la vue de contour. Pour générer des cartes de Google Earth avec des fonds de couleur, comme le montre l'image en haut de cette page, assurez-vous que le projet de carte pour l'exportation est en mode vectoriel et les isobathes ont été générées.

(1) Rivage/exportation/ isobathes

Cochez l'option remplissage du littoral pour remplir le fond de la carte avec une couleur unie. Cela peut être utile pour faire des contours plus visibles, surtout si le fond à cet endroit avec Google Earth est encombré. Si la carte a un rivage défini, le rivage est rempli. Si la carte ne dispose pas d'un rivage définie, alors le rectangle de délimitation des contours de carte est rempli. La couleur peut être réglée dans le sélecteur de couleur, qui prend également en charge la transparence. Le canal alpha peut être spécifié dans le premier octet (deux caractères hexadécimaux) du code de couleur et varie de 00 (entièrement transparent) à FF (complètement opaque).

Pour exporter isobathes remplis, vérifiez l'option d'Isobathes et sélectionnez une palette à partir du sélecteur

de palette.

(2) Couleur de contour

Les contours peuvent être codés par couleur selon leur profondeur relative au sein de la carte, ou présentés dans une couleur fixe. Pour exporter un code couleur contours, sélectionnez Palette et choisissez la palette requis dans la liste déroulante. Pour tirer tous les contours dans une couleur fixe, sélectionnez Fixe et choisissez une couleur dans le sélecteur de couleur.

(3) Contours mineurs

Vérifiez que les contours mineurs soient séparés pour exporter contours mineurs dans une couleur différente des contours majeurs. Une couleur peut être choisie dans le sélecteur de couleur. Le Show au curseur de zoom contrôle la visibilité des contours mineurs. Les valeurs faibles signifient que les contours mineurs seront affichés à un niveau de zoom relativement faible dans Google Earth. Des valeurs élevées signifient que la carte doit être agrandie davantage avant que les contours mineurs deviennent visibles. Le réglage optimal pour cette valeur dépend de la taille de l'écran et de la résolution de l'équipement cible et la densité de contour de la carte exportés ; essais et d'erreurs est la meilleure façon de trouver le bon réglage.

Finalisation - Créer une carte de pêche pour votre GPS

Ce tutoriel va vous guider à travers le processus de création d'une carte de votre GPS; d'importer les données brutes, à travers la définition et la configuration du projet de la carte, et à l'exportation de contours vers un dispositif de visualisation sur l'eau.

Il est recommandé de commencer ce tutoriel avec un espace de travail vide - voir [The Workspace](#) pour savoir comment créer un nouvel espace de travail.

Collecter des données de trace pour votre GPS

Avant de créer votre propre carte, vous avez besoin des données de trace pour la zone que vous souhaitez cartographier. Voir [Collecting Data to Make a Map](#) pour obtenir des conseils sur la façon d'aller à ce sujet.

Pour suivre ce tutoriel, vous pouvez utiliser les mêmes fichiers de démonstration que nous avons utilisés en les téléchargeant [here](#).

Importation des données du journal de route dans ReefMaster.

Importation des données enregistrées vers ReefMaster

Configuration du GPS

Pour faire une carte, il faut d'abord importer des données enregistrées mais, avant d'importer les données de la trace nous avons besoin de configurer un [GPS Equipment Profile](#) avec certains paramètres sur l'appareil GPS / sondeur qui a été utilisé pour faire les enregistrements de la trace



Global Settings

Display Units

Depth	feet	metres	Distance	miles/yards	km/metres
Time	Local	UTC	GPS	DD.mm.ss	DD.mm.dddd
Temp	°C	°F	Speed	Knots	Mph

GPS Import

Default timezone: (UTC) Dublin, Edinburgh, Lisbon, London

Default equipment: **My GPS-Sounder**

Live data via NMEA: DATA:

Background Maps: ☒ Show Maps by Default

Third Party Application Locations

wxtide32.exe Location		<input <="" td="" type="button" value="Browse..."/>
sig2txt.exe Location		<input <="" td="" type="button" value="Browse..."/>
Insight Map Creator location	C:\Users\Matthew\Documents\IMC66Mid\IMC_Application	<input <="" td="" type="button" value="Browse..."/>

User Defined Palettes

AT5 colour compatibility:

- Ouvrez [Global Settings](#) en cliquant sur le bouton Paramètres dans [Main Toolbar](#).
- Cliquez sur le bouton Modifier à côté de défaut équipement dans la section Importation GPS de la fenêtre des paramètres globaux.

La fenêtre Modifier les profils équipement est affichée, qui affiche une liste de tous les [equipment profiles](#) qui ont été créés. Par défaut, un profil d'équipement unique est présent avec le nom Mon GPS-sondeur

Edit Equipment Profiles

Equipment profiles

My GPS-Sounder

- Sélectionnez le profil par défaut, ce qui portera le nom de mon GPS-sondeur (si vous n'avez pas encore modifié ou supprimé un profil d'équipement).
- Une fois que le profil a été sélectionné, les boutons Supprimer et Modifier sont affichés. Cliquez sur le bouton Modifier.

La fenêtre Modifier le profil Équipement s'affiche, qui contient une série d'options spécifiques à l'appareil GPS

Edit equipment profile

Profile name Humminbird 997

Cone angle 20 degrees

Keel offset (transducer depth) 0 meters

Manufacturer Humminbird

☐ Unicode Humminbird waypoint and track names

GPX and Humminbird HT file import options

☒ Regular Trackpoint Interval 1 seconds

Sonar log file import options

☐ Use slg2txt.exe ☐ Using Lowrance Elite 7

Water Salt **Fresh** **Temperature** 15 °C

Transducer location relative to GPS antenna

Aft 0 meters **Port** 0 meters

Bottom composition import options

Scale 1.0 **Offset** 0

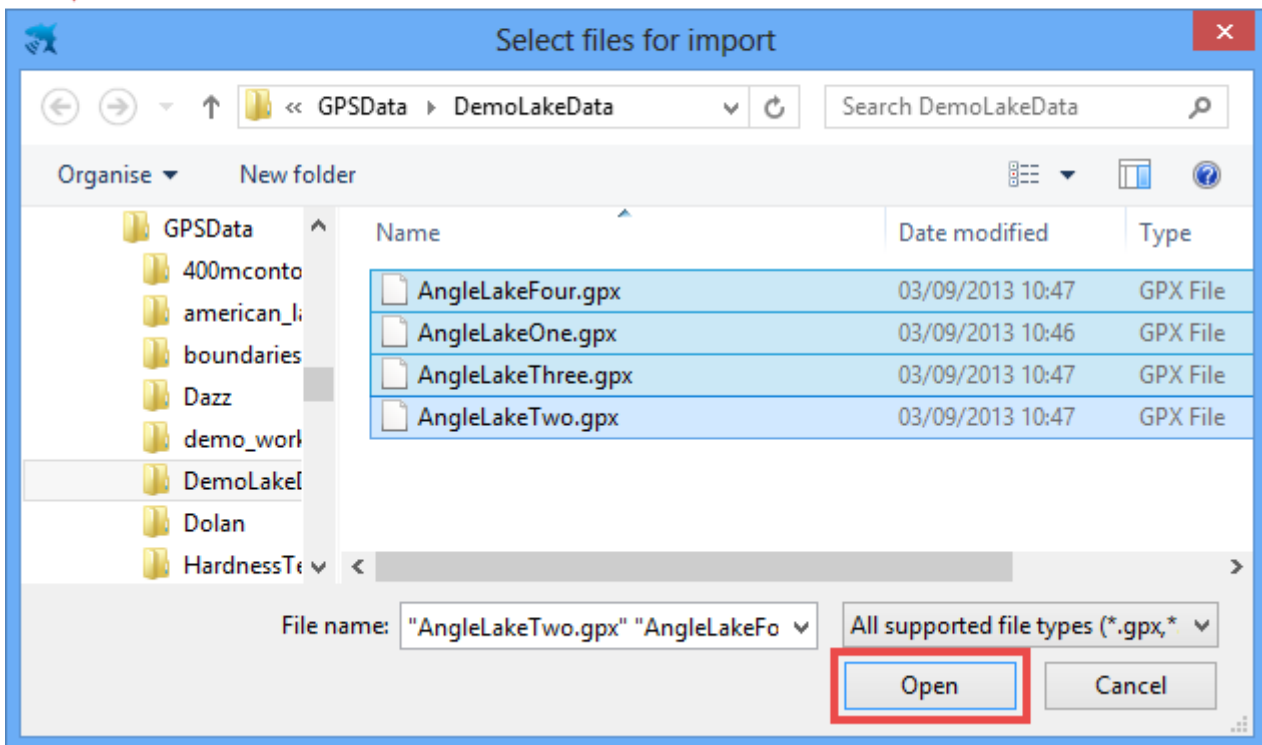
X [Checkmark]

Les démos sont enregistrées sur un appareil Humminbird 997 GPS / Sondeur, qui a été configuré pour enregistrer un point de trace chaque seconde. Nous allons mettre quelques options dans le profil d'importation pour tenir compte de ces paramètres.

1. Remplacez le nom du profil avec quelque chose de plus descriptif. Ici, nous utilisons seulement la marque et le modèle de l'unité de sondeur.
2. Sélectionnez Humminbird dans la liste déroulante des fabricants. Notez que cette option est utilisée uniquement lors de l'importation des waypoints, lors de la traduction des symboles des waypoints. Même si nous allons seulement pour importer des traces pour ce tutoriel, nous devrions définir cette option, si nous voulons importer des waypoints en utilisant ce profil à un moment donné.
3. L'intervalle Trackpoint régulier est pour les unités qui enregistrent des points à des intervalles de temps réguliers. Vérifiez que la case d'intervalle Trackpoint régulière et entrez 1 dans le champ des secondes. Ce paramètre n'est nécessaire que pour les fichiers GPX Humminbird HT et n'est pas utilisé lors de l'importation des fichiers de sondeur.
4. Cliquez sur OK. Vous aurez aussi besoin de cliquer sur OK dans la fenêtre de liste des profils et la fenêtre des paramètres globaux. Notez que le bouton OK dans ReefMaster est représenté comme un symbole coche.

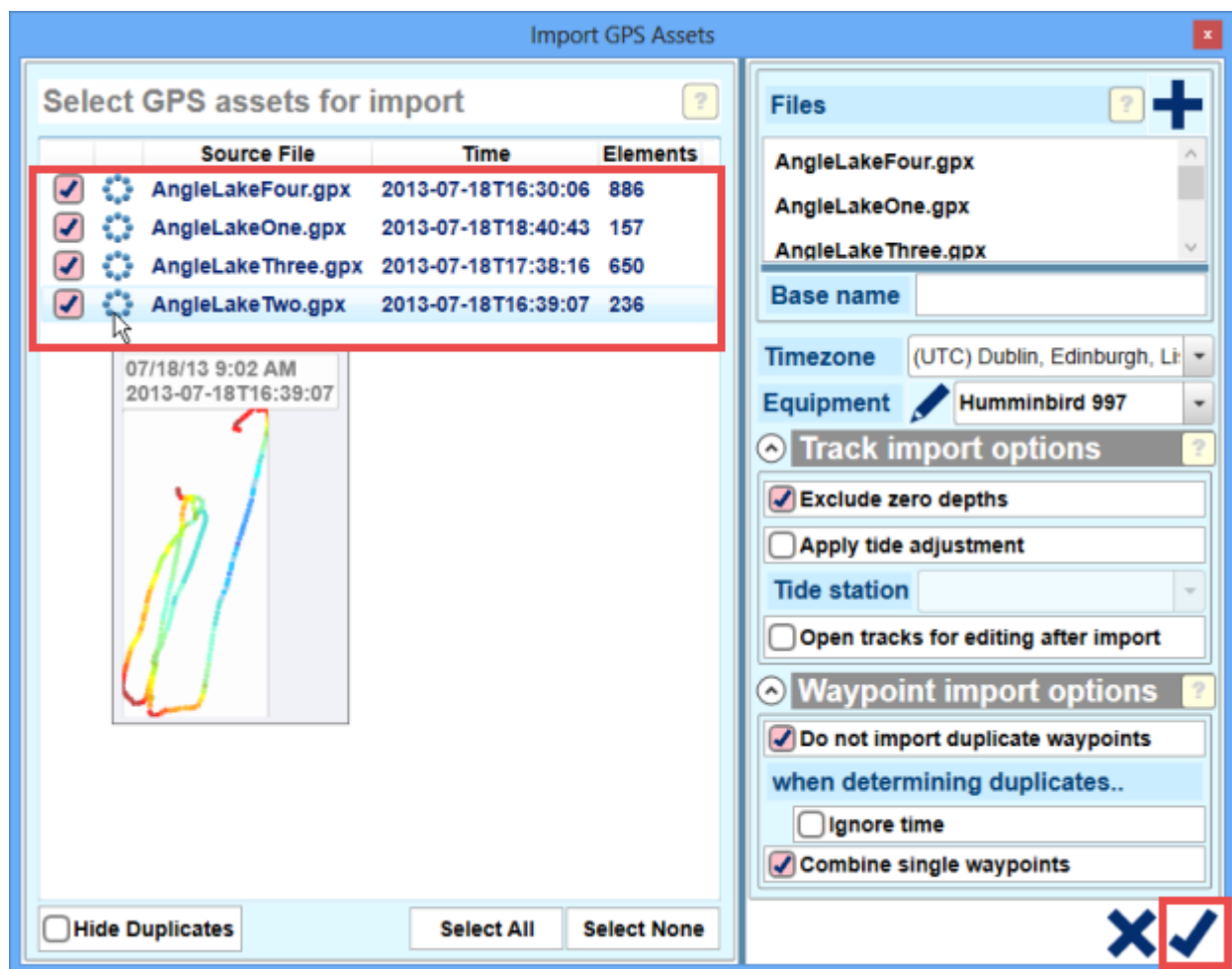
Importer des traces

Pour importer les traces de la carte, cliquez sur le bouton Importer données GPS dans la barre d'outils principale. Une fenêtre d'ouverture de fichier apparaît.



- Accédez à l'emplacement dans lequel vous avez stocké les fichiers de démonstration téléchargés, et sélectionnez les fichiers AngleLakeOne.gpx par AngleLakeFour.gpx. (Pour sélectionner plusieurs fichiers, cliquez sur un fichier avec le bouton gauche de la souris tout en maintenant enfoncée la touche de commande).
- Une fois les fichiers nécessaires ont été sélectionnés, cliquez sur Ouvrir.

La fenêtre [Import GPS Assets](#) est affichée, où toutes les données dans les fichiers sélectionnés, tels que traces et waypoints, sont présentées dans une liste (encerclée), ainsi que quelques autres options d'importation. Placez le pointeur de la souris sur l'icône de l'une des pages de la liste pour afficher un aperçu de la trace, montrant le chemin de la trace avec les points de trace de couleur par leurs profondeurs relatives

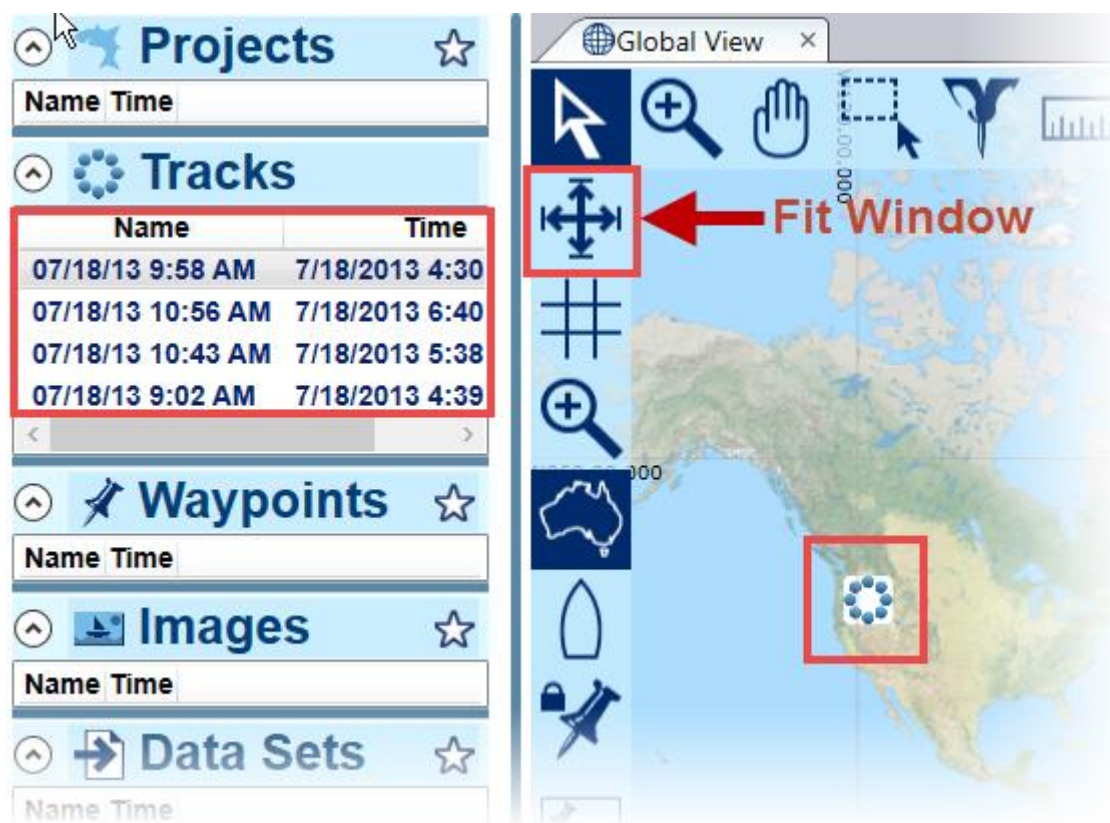


- Nous n'avons pas besoin de modifier d'autres paramètres dans la fenêtre des données d'importation de GPS, alors allez-y et cliquez sur OK.

Une fenêtre de progression s'affiche, tandis que les traces sont importées dans la base de données ReefMaster. Une fois l'importation terminée, la fenêtre des données d'importation est fermée, et ReefMaster retourne à la fenêtre principale de l'application.

Traces

La liste des pistes dans [Asset Library](#) contient maintenant les quatre [Tracks](#) que nous venons d'importer, et les traces sont maintenant également affichées dans [Global View](#).



- Zoom de la vision globale, de sorte que les traces importées soient visibles, cliquez sur le bouton Ajuster la fenêtre dans [Map Toolbar](#) de la vue globale:

L'emplacement et la position relative des traces importées est maintenant clair, ils sont tous dans un petit lac dans l'État de Washington. Les plages sont affichées sous forme de rectangles semi-transparents, ce qui indique la zone de délimitation de la trace, avec une icône de la trace dans le coin supérieur gauche. Si vous maintenez le pointeur de la souris sur cette icône, la trace et les couleurs de profondeur sont présentés. La trace peut être modifiée par un double clic sur l'icône, lorsque la souris est en mode de sélection (flèche).

Nettoyage des données enregistrées et décalage de la hauteur d'eau

Les traces utilisées dans ce tutoriel n'ont pas besoin d'être modifiées, et les décalages de niveau d'eau ne sont pas nécessaires car toutes les traces ont été enregistrées à partir d'un lac le même jour. Lorsque vous utilisez vos propres données, vous devrez peut-être supprimer les mauvais points de données et / ou d'appliquer des décalages de niveau d'eau pour ajuster les marées ou niveaux du lac selon les variations.

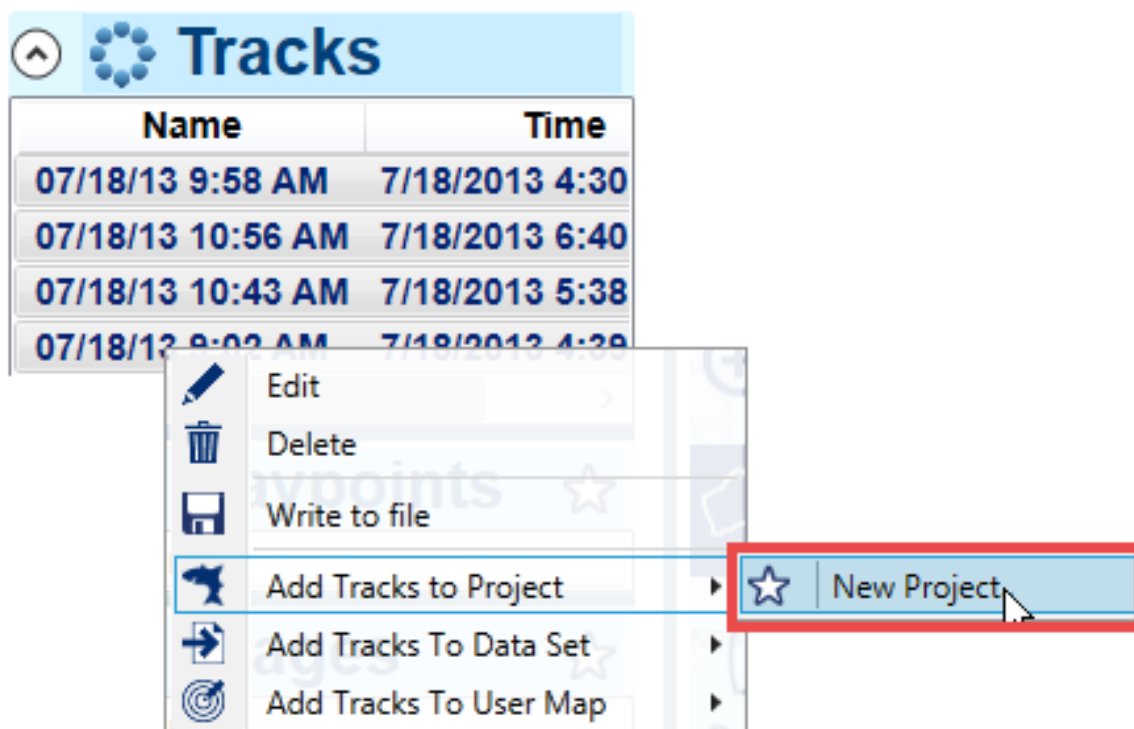
Bien ReefMaster applique des algorithmes de filtrage, de mauvaises données dans les traces peuvent encore avoir parfois un effet négatif lors de la création de la carte. Par exemple, il n'est pas rare pour un sondeur d'enregistrer un certain nombre de points très profonds ou alors qu'il essaie d'obtenir un verrouillage du fond.

Il est très facile à appliquer des décalages de niveau d'eau et d'éliminer les mauvais points de données de trace dans ReefMaster; voir [Tracks](#) et [Tides and Lake Levels](#).

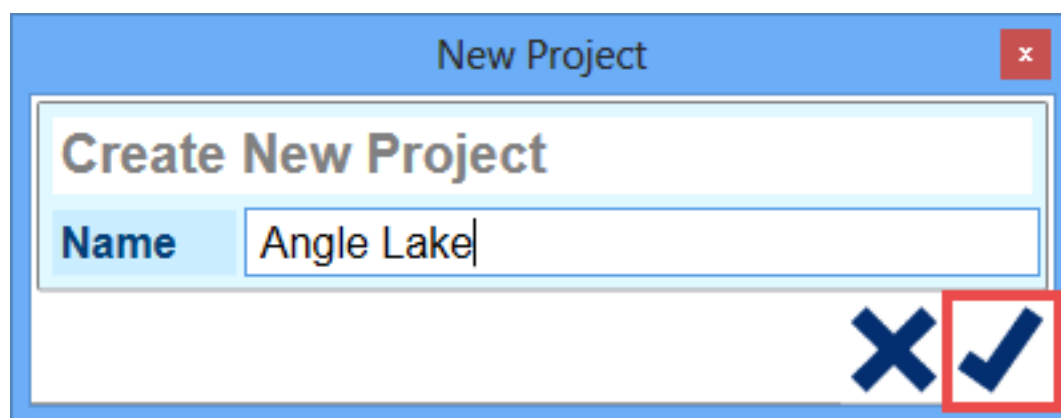
Créer un projet de carte

Le [Map Project](#) est l'endroit où les traces importées sont combinées, et la carte est créée et consultée.

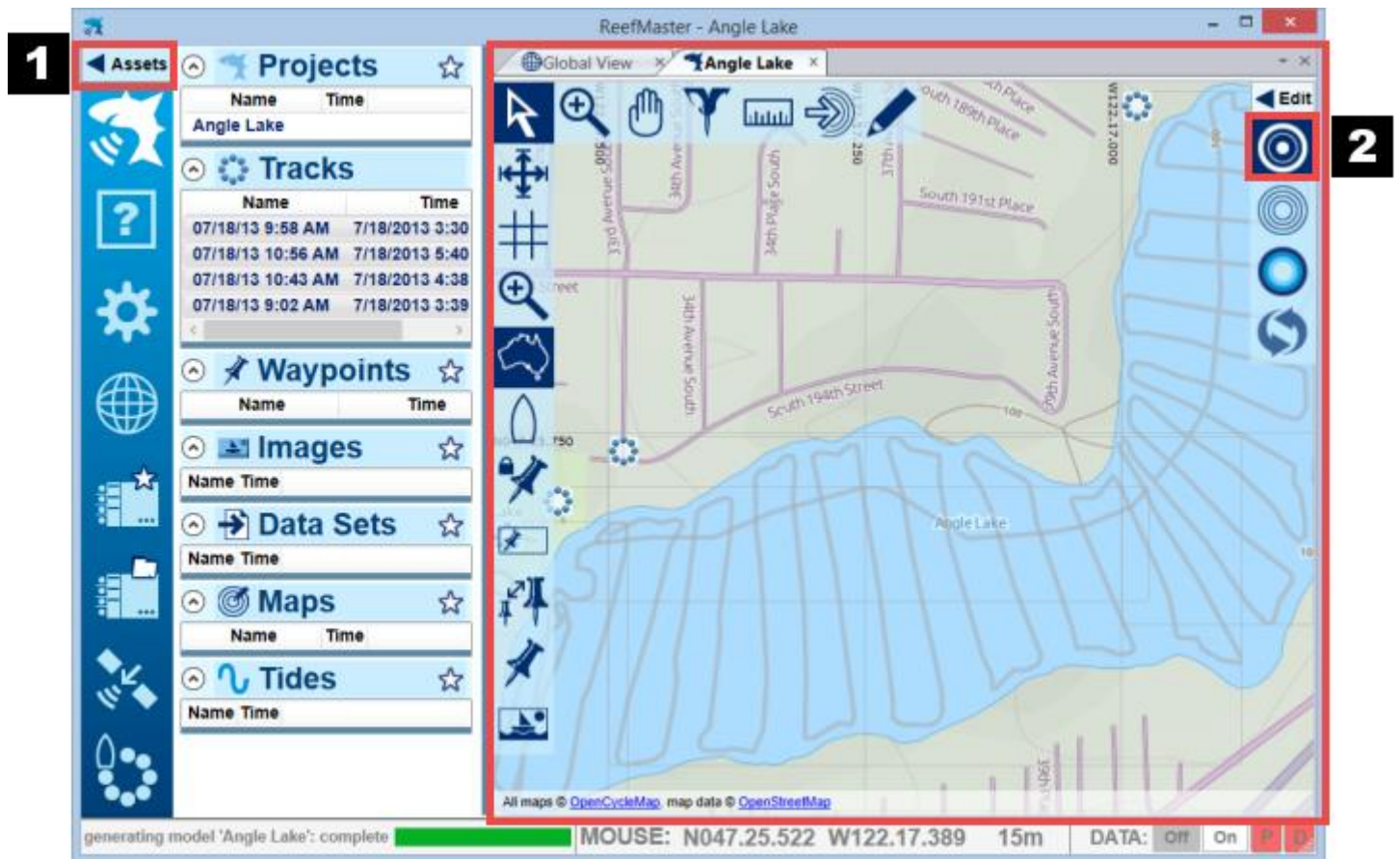
Il ya un certain nombre de différentes façons de [create a new map project](#), de la bibliothèque de biens ou la vue globale. Pour ce tutoriel, nous allons créer la carte en sélectionnant d'abord les traces que nous voulons combiner:



- Dans la Bibliothèque de composants, sélectionnez les quatre traces qui viennent d'être. Pour sélectionner plusieurs traces, soit: maintenez la touche Ctrl enfoncée et cliquez sur chaque trace individuellement ou sélectionner la trace supérieure, maintenez la touche Maj enfoncée et cliquez sur la ligne inférieur.
- Une fois les traces sélectionnées, cliquez sur l'une des traces sélectionnées à l'aide du bouton droit de la souris une fenêtre s'ouvre et cliquez sur *Add Tracks to Project/New Project*.



- Entrez un nom pour le projet. Si vous utilisez les fichiers de démonstration, le lac, que cartographions est Angle Lake.
- Cliquez sur OK.



Un nouveau projet est créé, appelé Angle Lake, et la [project edit window](#) est ouvert à la définition de la carte. La carte définie s'affiche avec toutes les traces qui sont membres du projet, et c'est là que la zone de la carte et les rivages et les îles sont définies pour le projet de la carte

Vues des Projets

La carte définie est l'une des 3 vue du projet, les autres étant la [Contour View](#) et la [3D View](#), que nous allons utiliser ultérieurement dans le tutoriel. Le point de vue actif peut être sélectionné en utilisant les icones du sélecteur en haut à droite de la fenêtre d'édition des projets(2).

Notez que rien ne sera affiché soit dans le contour ou une vue 3D tant qu'une zone de carte ne sera pas définie ne changez pas les vues maintenant.

Astuce: Comme nous n'aurons pas besoin d'utiliser la bibliothèque de composants pour un certain temps, nous pouvons faire un peu plus d'espace pour travailler en le masquant. Cliquez sur le bouton Assets (1) en haut de la barre d'outils principale pour réduire la Bibliothèque de composants. La Bibliothèque de composants peut être restaurée en cliquant à nouveau sur le même bouton.

Définition des Zone de la Carte

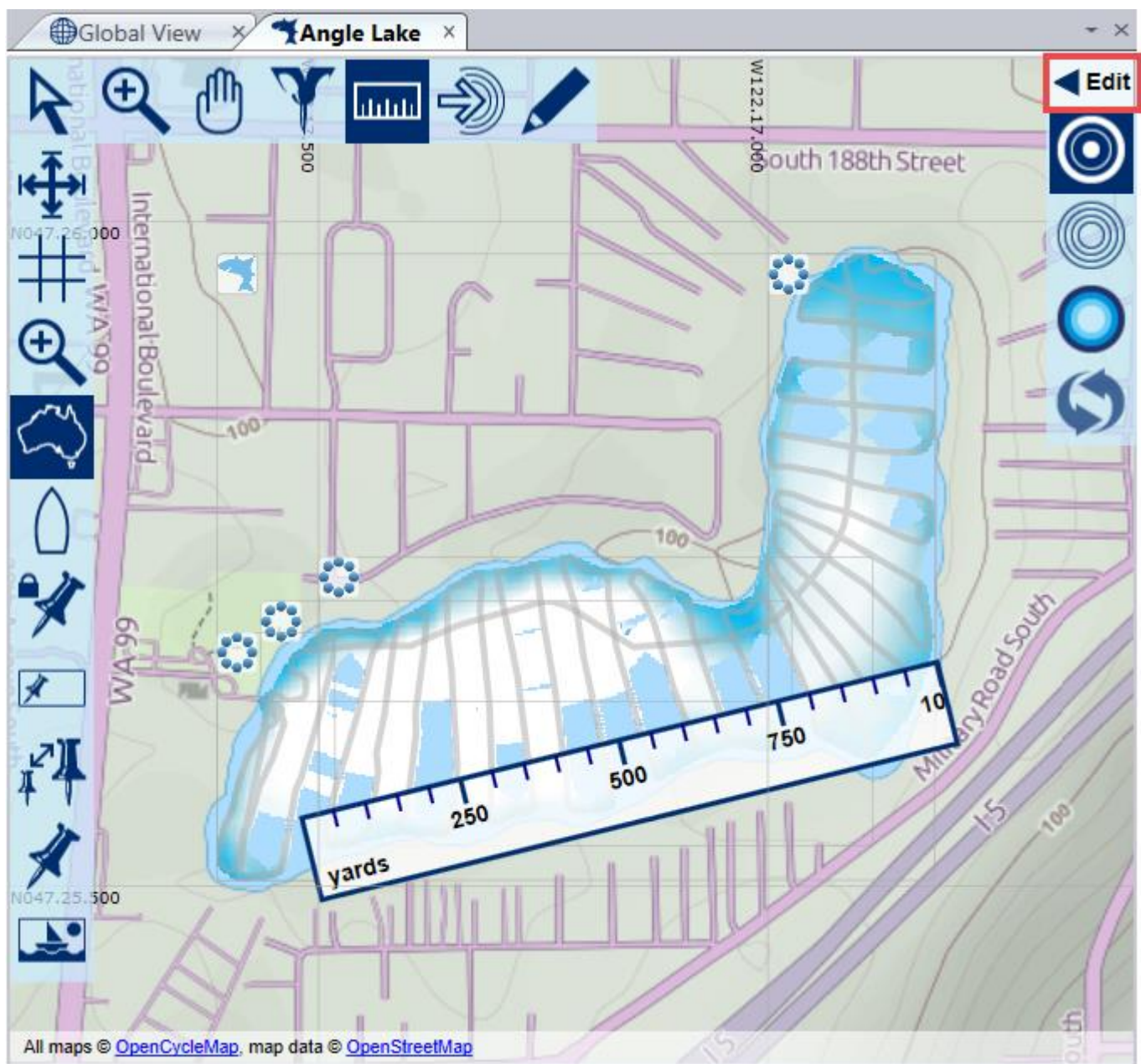
La définition de la zone de la carte implique de spécifier la région à cartographier. Cela se fait en dessinant un rectangle avec la souris autour de la zone dont nous voulons à la carte



- Placez la souris dans Définir le mode de la carte (cercle).
- Nous voulons dessiner un rectangle autour de l'ensemble du lac. Agrandissez ou légèrement en utilisant la molette de la souris, de sorte qu'il est facile de voir tous les bords du lac.
- Placez le pointeur de la souris dans un coin ou la zone du lac, appuyez et maintenez le bouton gauche de la souris et dessinez un rectangle qui couvre l'ensemble du lac. Ne vous inquiétez pas si la région est plus grande que le lac.
- Relâchez le bouton gauche de la souris lorsque tout le lac est dans la région dessinée. La carte commencera à être générée, et l'indicateur de progression s'affiche en bas à gauche de la vue modifier, et dans [application status bar](#).

La carte est générée, et les valeurs de profondeur calculées sont affichées. Comme vous pouvez le voir dans l'image ci-dessous, il y a beaucoup de lacunes dans notre carte où les valeurs de profondeur n'ont pas été calculées. C'est parce que ces zones se situent entre des traces qui sont plus éloignées que la valeur d'extrapolation maximale (qui par défaut est à 50) ; exécution de l'outil de règle sur les traces de ce projet, nous pouvons voir que la distance moyenne entre les lignes de la grille est en fait quelque part entre 50 - 75m. Nous pouvons améliorer l'apparence de cette carte en augmentant la distance maximale sur laquelle ReefMaster extrapole les valeurs de profondeur, jusqu'à un maximum de 200 mètres.

Note plus les valeurs d'extrapolation sont importante plus il y a de risque d'avoir une carte erronée, plus il y aura de données meilleur seront les résultats.



- Ouvrez la [Project Properties Window](#) en cliquant sur le bouton Modifier (encerclée).

Name	Angle Lake		
Project Properties	?		
Map Settings	?		
Colour mode	Raster	Vector	
Grid smoothing	<input type="range"/>		6
Max Interpolation	<input type="range"/>		75m
Depth display range			
Range	0 m	to	0 m
Contour grid resolution			
Auto	Manual	1	

- Réglez la valeur Max d'extrapolation vers le haut, à 75m, en déplaçant le curseur avec la souris.

Régénérer la carte

Lorsque les paramètres de la carte sont modifiés, la carte doit être régénérée en cliquant sur le bouton de régénération, à la droite de la vue graphique.

Ce bouton est actif seulement quand il y a eu des changements des paramètres qui n'ont pas encore été inclus dans la carte générée.



Le bouton de régénération a changé d'aspect lors de l'ajustement de l'extrapolation

Cliquez sur le bouton de régénération pour régénérer la carte. La carte est régénérée et maintenant les zones vides sont mises en couleur.

Explorer les contours et les vues 3D

Maintenant que la région de la carte est définie la carte générée peut être vue dans le contour et en 3D

Passez de la [Contour View](#) à la vue 3D sur une des trois icones de sélection de vue (entouré).

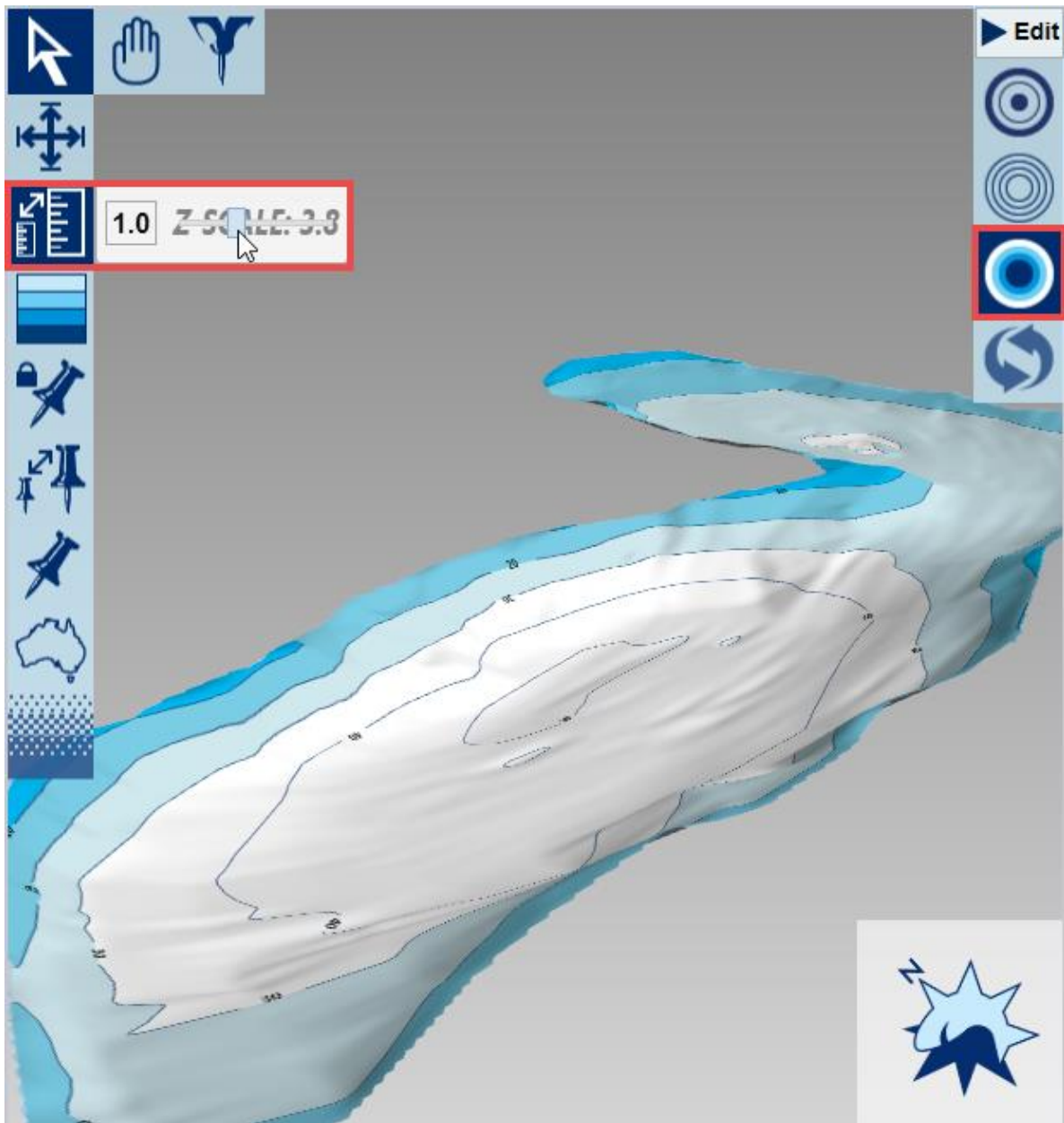


Configuring Contours

Contour Spacing	3 m
☒ Show minor contour levels	0.75 m

- Les intervalles de contour peuvent être choisis parmi une gamme de valeurs, qui sont déterminées à partir de l'échelle de profondeur du projet et [global units setting](#).
 - Ajustez l'espacement à l'aide du curseur Contour espacement dans la section Paramètres de la carte de la fenêtre de propriétés du projet.
 - La carte doit être régénérée pour les changements d'espacement des contours prennent effet. Cliquez sur le bouton de régénération dans la vue graphique.
 - Afficher ou masquer les contours mineurs en cochant ou en décochant l'option Afficher les contours mineurs, cases à cocher

- Basculer en [3D View](#) en cliquant sur le bouton de sélection des vues:



Manipuler le modèle 3D

Faites pivoter le modèle 3D en saisissant l'image avec le bouton gauche de la souris, avec la souris en mode de sélection (par défaut).

Le modèle peut être déplacé en le faisant glisser avec le bouton central de la souris ou en utilisant le bouton gauche de la souris avec la souris dans le modèle de pan (l'icône de la main).

Zoom le modèle à l'aide de la molette de la souris, ou en appuyant sur le bouton droit de la souris et déplacez la souris vers le haut ou vers le bas.

Ajouter un rivage

Même si nous avons les bases d'une belle carte déjà, nous pouvons améliorer considérablement la carte en ajoutant une [shoreline](#).

Rivages et Iles



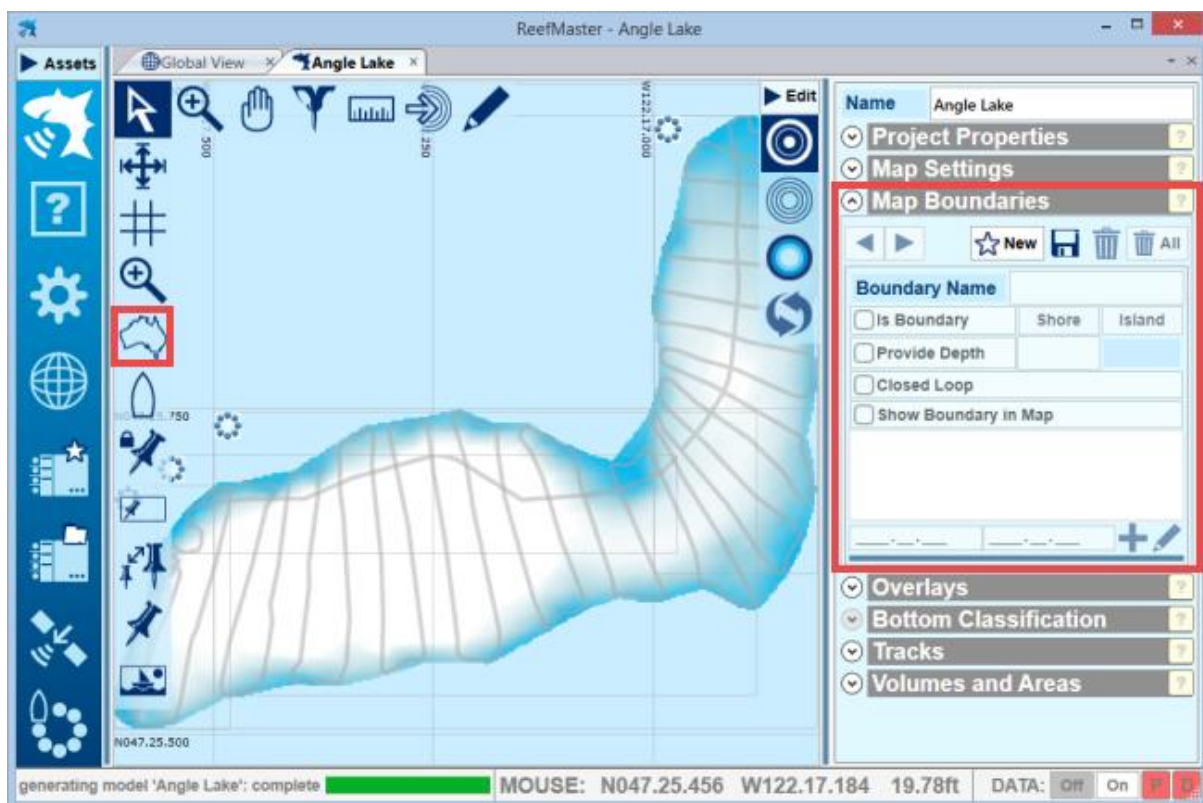
Les rivages nous permettent d'ajouter une série de profondeurs à la carte, dans les zones qui seraient trop peu profonde pour naviguer avec un bateau; un scénario typique serait d'ajouter zéro profondeur le long du périmètre d'un lac. Ces points de profondeur supplémentaires signifient que nous pouvons alors interpoler la profondeur du lac entre notre littoral et la trace enregistrée la plus proche et, si le littoral et la trace sont à la distance maximale d'extrapolation, le lac sera rempli sur les bords avec des valeurs de profondeur.

Les rivages permettent également de définir les bords d'un projet de carte. Le détail de gauche montre une région où les valeurs de profondeur ont été extrapolées à vers la terre, comme la rive du lac chutant brusquement. En définissant un rivage, nous pouvons mettre fin à ces valeurs de profondeur en les générant.

Retour à la vue de la définition de la carte.

- Si la fenêtre Propriétés n'est pas ouverte, ouvrez-la en cliquant sur le bouton Modifier.
- Ouvrir la fenêtre des limites dans la fenêtre des propriétés en cliquant sur l'en-tête *Map Boundaries*. Vous pouvez réduire la section Paramètres de la carte pour créer plus d'espace. Encore une fois, il suffit de cliquer sur l'en-tête.
- Cela peut rendre les choses plus claires lorsque l'on travaille sur la carte si le fond de carte est caché. Pour ce faire, cliquez sur le bouton Fond de carte (cerclé) dans la barre d'outils carte à gauche de la zone d'édition.

- *Nous allons importer un rivage qui a été créé dans Google Earth, en traçant le contour du lac comme un polygone. Ce polygone est ensuite enregistré dans un fichier KML, qui peut être lu par ReefMaster. Il est également possible de tracer un rivage directement dans ReefMaster, ou, pour la meilleure précision, en se déplaçant sur la rive avec un GPS portable et importer la trace enregistrée.*

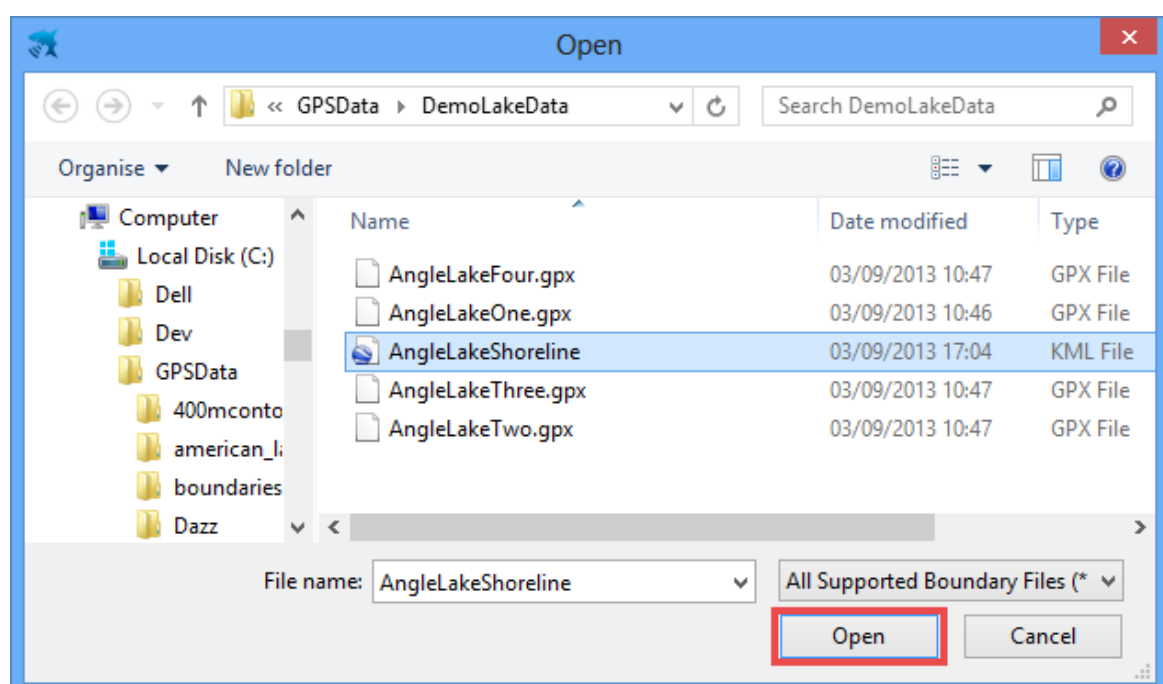


Nous allons importer un rivage qui a été créé dans Google Earth, en traçant le contour du lac comme un polygone. Ce polygone est ensuite enregistré dans un fichier KML, qui peut être lu par ReefMaster. Il est également possible de tracer un rivage directement dans ReefMaster, ou, pour la meilleure précision, en se déplaçant sur la rive avec un GPS portable et importer la trace enregistrée.

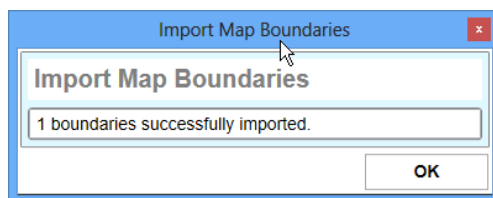


Dans la section Plan de délimitation des propriétés du projet, cliquez sur le bouton *Import Boundary*.

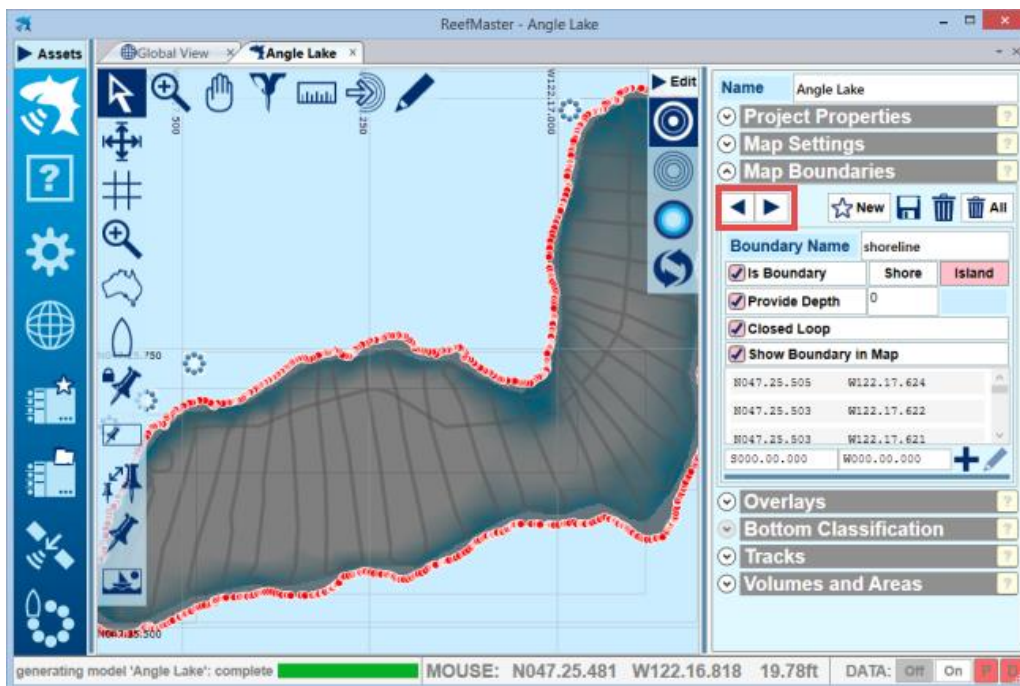
Une fenêtre d'ouverture de fichiers s'affiche, montrant les fichiers de type KML, KMZ et GPX



- Sélectionnez le fichier et cliquez sur Ouvrir AngleLakeShoreline.KML.



Une fenêtre s'affiche indiquant le nombre de limites importés avec succès. Dans ce cas, une seule limite a été importée, mais il est possible pour un seul fichier pour contenir un certain nombre de rivages ou des îles.



La nouvelle limite est visible dans *Define Map* view, mais n'est pas sélectionné par défaut dans le panneau de délimitation.

- Sélectionnez la nouvelle limite en cliquant soit sur l'avant ou vers l'arrière flèche, ou cliquez sur le rivage lui-même dans la zone d'édition graphique, avec la souris en mode de sélection; la zone des propriétés de délimitation est remplie avec les détails de la nouvelle limite.

Rivage et les points importants

- Un littoral **exclut tous les domaines en dehors de celui-ci**. Il peut y avoir au plus un rivage par carte. Quand un rivage est défini, rien en dehors de la rive ne sera inclus dans la carte.
- Îles excluent la région en leur sein. Il peut y avoir un certain nombre d'îles dans un projet de carte. La zone à l'intérieur d'un polygone d'île est exclue de la carte.
- La **zone ombrée de la carte dans Define Map View montre les zones qui seront exclues de la génération de la carte**. Dans notre exemple (pour le moment), qui est la zone à l'intérieur du lac - à l'opposé de ce que nous voulons - car ;
- limites importés sont configurés pour être **îles par défaut**. Le raisonnement derrière cela est simple ; il ne peut être un rivage par carte, mais peut-être de nombreuses îles (des dizaines, voire des centaines de grands lacs). Réglage par défaut en île signifie moins de travail de changement des propriétés de délimitation lors de l'importation d'un grand nombre d'îles.
- Les rivages et les îles sont **toujours traités comme des polygones fermés**. ReefMaster va fermer une limite, en rejoignant le dernier point avec le premier, lors de l'utilisation de la limite pour calculer quels domaines d'exclure de la carte
- Les changements des limites de la carte **ne régénèrent pas le projet de carte automatiquement**. Si une limite est ajoutée, retirée ou modifiée, la carte doit être régénérée.

Notre nouvelle limite est configurée comme une île, mais nous avons besoin d'un rivage.

Map Boundaries

Navigation: Previous, Next, New, Save, Delete

Boundary Name: shoreline

☒ **Is Boundary**: **Shore** (highlighted) | Island

☒ **Provide Depth**: 0 | m

☒ **Closed Loop**

☒ **Show Boundary in Map**

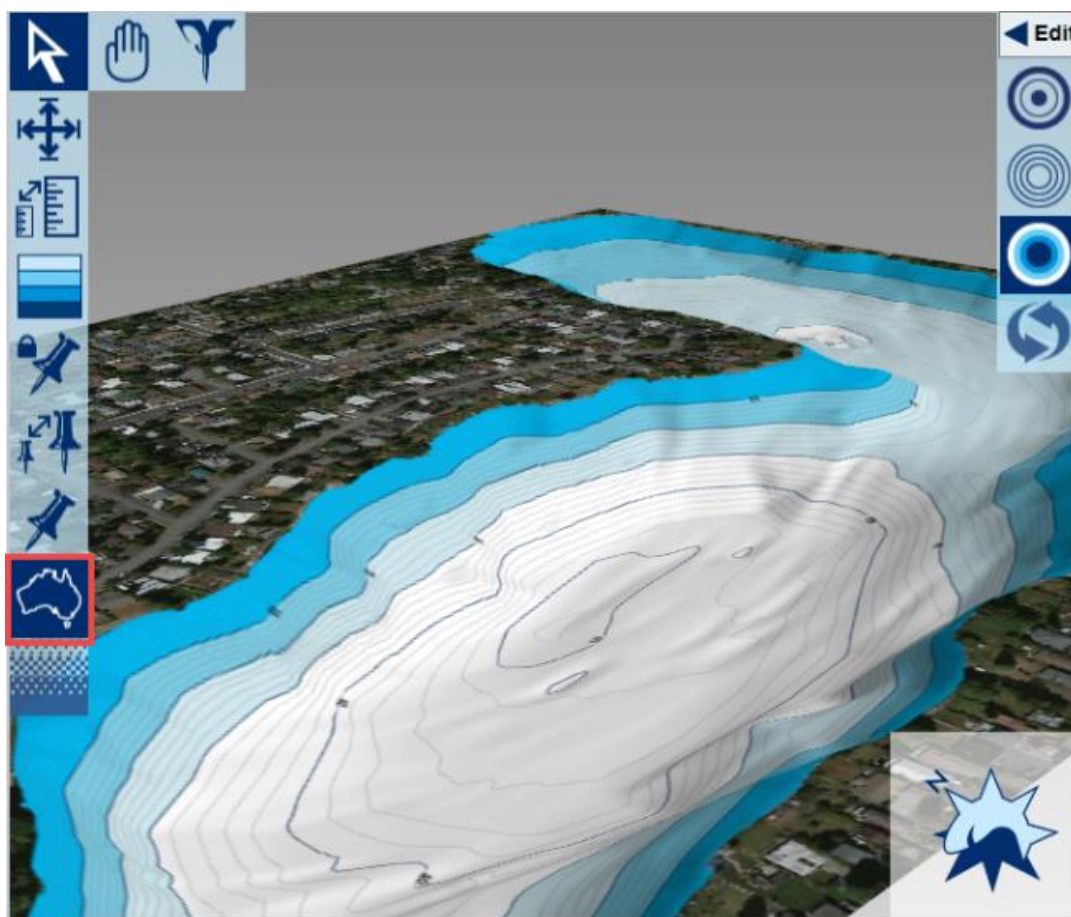
Coordinates list:

N047.25.505	W122.17.624
N047.25.505	W122.17.623
N047.25.504	W122.17.623
S000.00.000	W000.00.000

Buttons: + (Add), Edit (Pencil)

Faire en sorte que la limite soit sélectionnée, cliquez sur le bouton *Shore* dans les propriétés de délimitation. Remarquez comment la zone ombrée de la carte s'inverse quand l'île est changé en rivage, ce qui indique que la zone à l'extérieur du lac va maintenant être exclue, et la zone à l'intérieur de la rive sera inclus dans la carte.

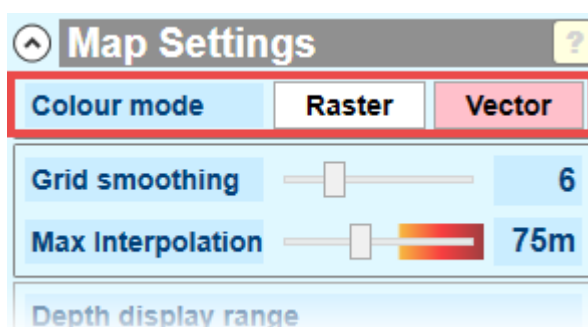
- Toutes les autres valeurs peuvent être laissés à leurs valeurs par défaut; nous voulons que cette limite pour fournir une valeur de profondeur de zéro, et à afficher dans la carte finale.
- Régénérer la carte en cliquant sur le bouton *regenerate*. La carte se régénère, remplissage des valeurs de profondeur interpolées jusqu'à la rive



- Maintenant que la carte dispose d'un rivage, des cartes et des images de fond peuvent être affichées dans la vue 3D en cochant la
 - Expérimentez avec la valeur Grille de lissage dans les propriétés du projet. Pour les cartes avec des données éparées, comme cette carte de démonstration, une valeur de lissage plus grande peut aider à réduire la visibilité des défauts du processus de génération, et produire des contours plus lisses. L'image ci-dessous montre la carte avec la valeur de lissage fixé à 15, et le fond de carte jeu à MapQuestAerial (voir [Global Settings](#))

Mode couleur: vectoriel et Raster

Les projets de carte peuvent montrer les couleurs de profondeur soit en tant que formes vectorielles (polygones pleins) ou comme un seul fond de trame. Voir [Project Properties](#) pour en savoir plus sur les différences entre les modes de vecteur et raster.



Par défaut, les nouvelles cartes sont créées en mode vectoriel. Pour passer en mode raster, cliquez sur Raster dans la section Mode Couleur de la section Paramètres de la carte de la fenêtre des propriétés. Notez le changement dans l'apparence de la carte de couleur de fond.

Exporter une carte

Les cartes peuvent être exportées dans une gamme de formats de fichiers différents, comme une image ou en lignes de contour de vecteur. Pour plus d'informations sur l'exportation de la carte comme une image, consultez la section Export Carte image dans la vue [The Contour View](#)

Cartes Utilisateur

Les contours et les rivages d'un projet de carte peuvent être exportés directement depuis la vue de contour, ou ils peuvent d'abord être ajouté à une [User Map](#). Les cartes utilisateurs sont une collection de contours, isobathes, les rivages, les traces et les objets personnalisés qui peuvent par leur style donner beaucoup plus de détails que d'un projet de carte, avant d'être exporté.

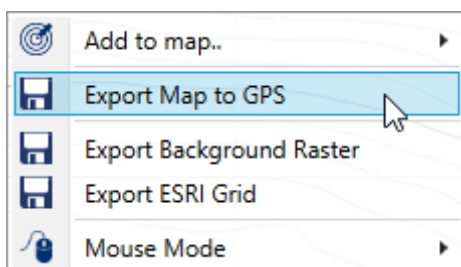
Dans ce tutoriel, nous allons exporter la carte au format Google Earth, en mode vectoriel, puis exporter à nouveau la carte comme un ensemble de contours superposées sur un fond de trame en mode AT5 (pour utilisation dans des dispositifs Navico seulement).

Exporter une carte en format Google

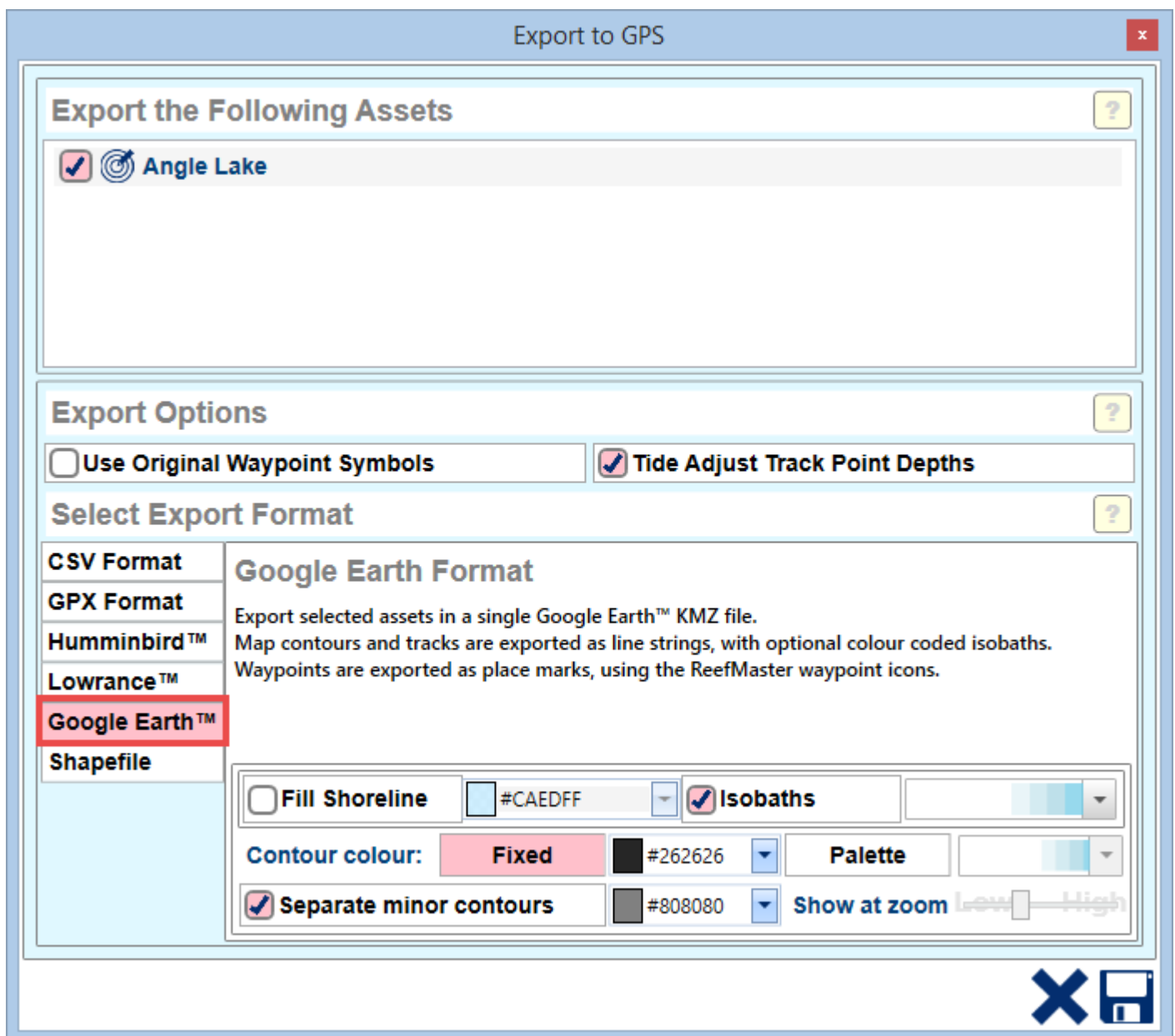
S'assurer que le projet est en mode vectoriel

Configurer les contours que vous souhaitez les voir sur la carte fini; régler l'espacement du contour, et tourner contours mineures ou désactiver au besoin. Notez que lors de l'exportation d'une carte directement à partir d'un projet, seuls les composants qui sont affichées seront exportés.

- Passez à la vue Contour en cliquant sur le milieu de la vue du projet sélecteur icônes.
- Faites un clic droit avec la souris n'importe où dans la zone d'édition graphique pour afficher le menu à l'écran.



Sélectionnez l'option Exporter la carte vers un GPS

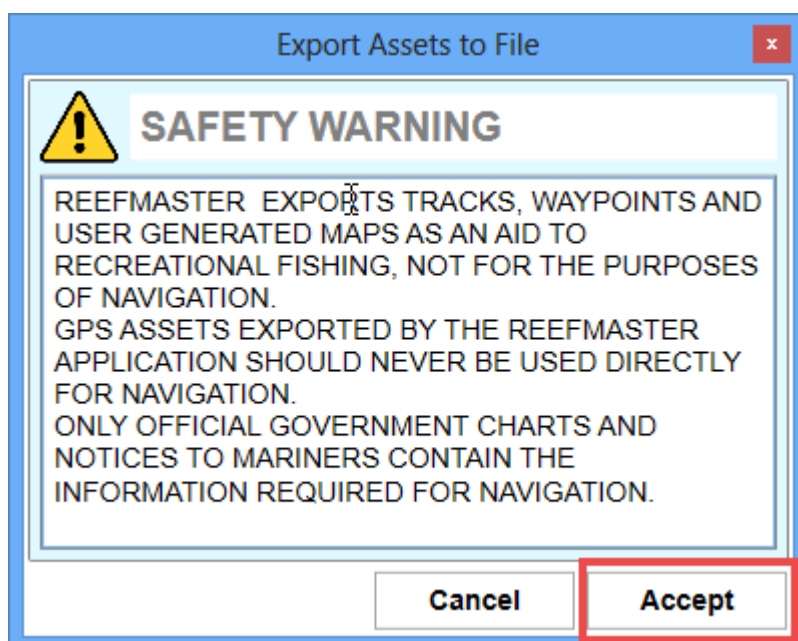


La fenêtre [Export to GPS](#) s'affiche, qui contient une gamme de formats et d'options d'exportation.

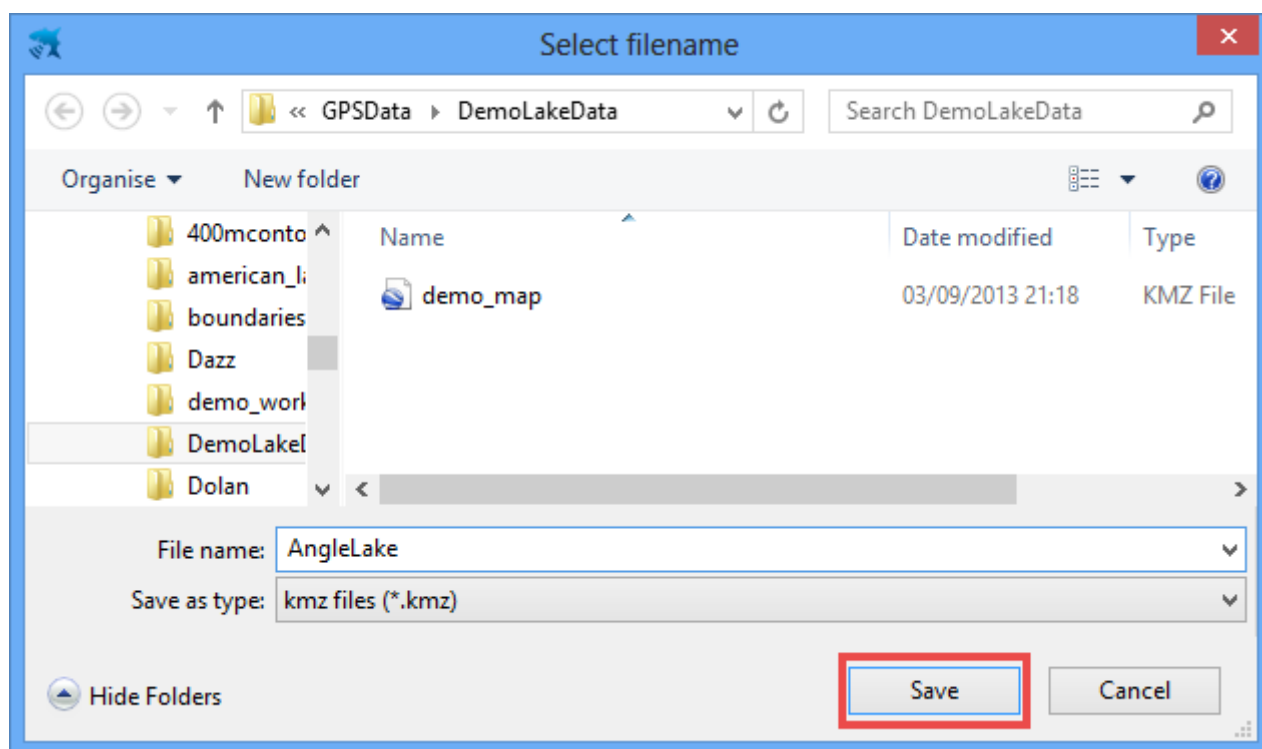
- Sélectionnez Google Earth à partir de la liste des formats d'exportation. Un panneau contenant les options d'exportation spécifiques au format choisi est affiché.

Il existe une gamme d'options qui affecteront l'apparence de la carte finale. Plus d'informations peuvent être trouvées sur les pages du manuel [Exporting Maps for Google Earth](#), mais pour l'instant nous allons accepter toutes les valeurs par défaut.

Cliquez sur enregistrer, qui est le bouton disquette dans le coin inférieur droit de la fenêtre.



- Vous devez lire et accepter un avertissement de sécurité avant la carte export se poursuivra. **Les cartes ReefMaster ne sont pas adaptées pour la navigation.**



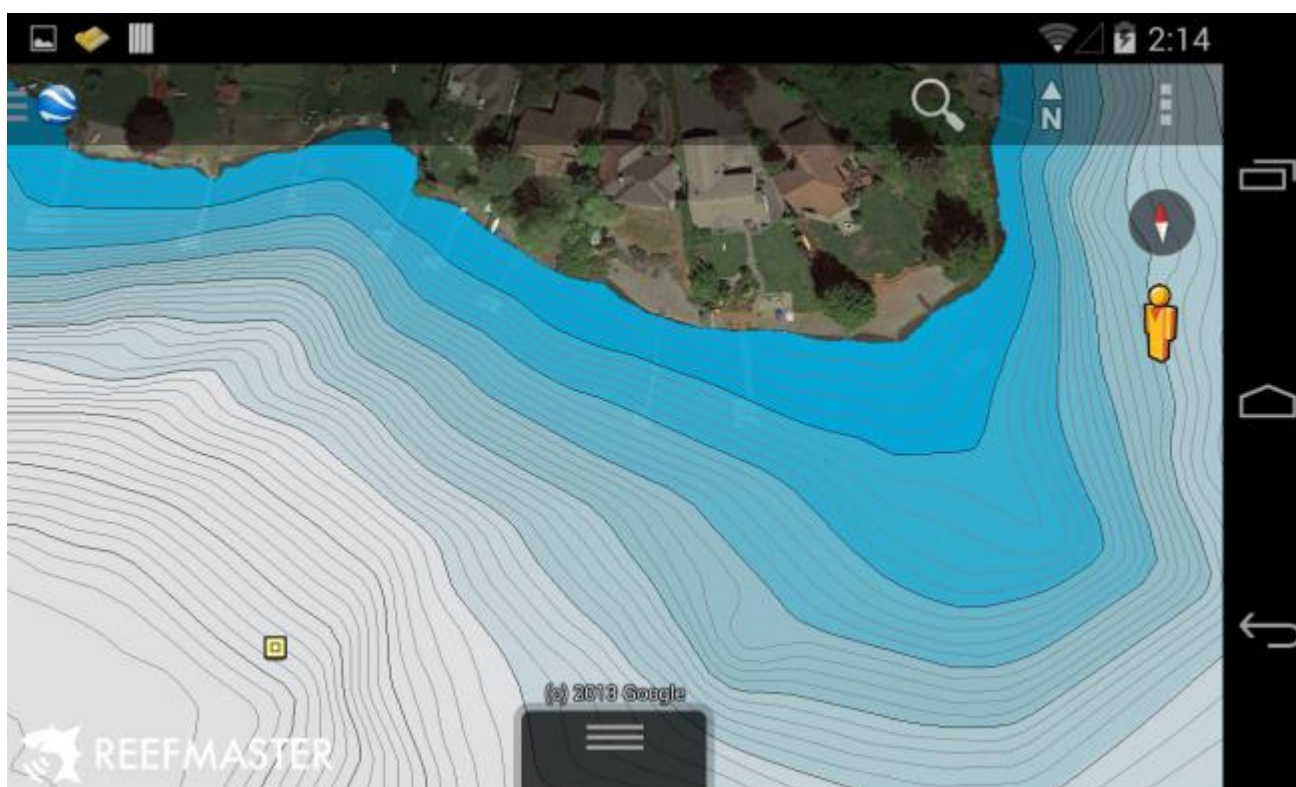
Choisissez un nom de fichier pour l'exportation, et cliquez sur Enregistrer. Les fichiers pour l'exportation Google Earth ont l'extension kmz. Vous n'avez pas besoin d'ajouter l'extension lors de la saisie du nom de fichier dans la fenêtre de nom de fichier Select.

Pour visualiser le fichier, soit l'ouvrir sur un ordinateur de bureau sous Google Earth ou, pour le voir sur un appareil mobile:

- Si vous utilisez un appareil Android, utilisez un gestionnaire de fichiers pour copier le fichier sur le périphérique, et ouvrez le fichier à partir de là, ou
- Si vous utilisez un appareil iOS, envoyer le fichier à télécharger et vous et ouvrez le fichier à l'aide du lecteur de courrier électronique sur votre appareil mobile. Cette méthode peut également être utilisée pour les appareils Android.



Contours d'un lac vu avec l'application Google Earth mobile, sur un smart phone Google Nexus 4. L'intervalle de ligne est de 5ft.



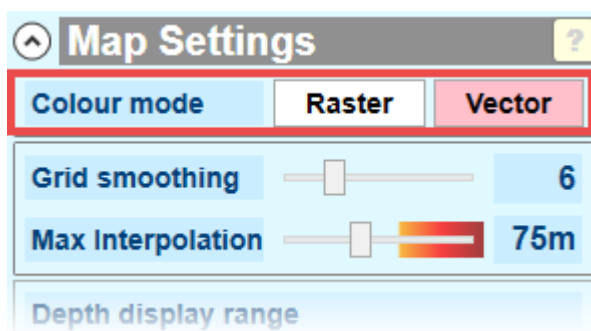
Affichage des contours mineurs avec un intervalle de 1ft lors de l'utilisation du zoom.

Exporter une carte en format AT5 pour les produits Navico

Il y a un certain nombre de méthodes pour exporter des cartes au format AT5, notamment les contours sur un fond raster ou vectoriel. Voir [User Maps](#) pour plus d'informations sur les cartes de style à l'exportation vers AT5, y compris comment la couleur des zones de profondeur individuelles (par exemple pour des voies de pêche à la traîne), et comment ajouter des traces et des polygones personnalisés.

Dans cet exemple, nous allons exporter une carte contour-sur-raster, directement à partir du projet de la carte. Ce style de carte AT5 est uniquement compatible avec les unités plus tard Navico, tels

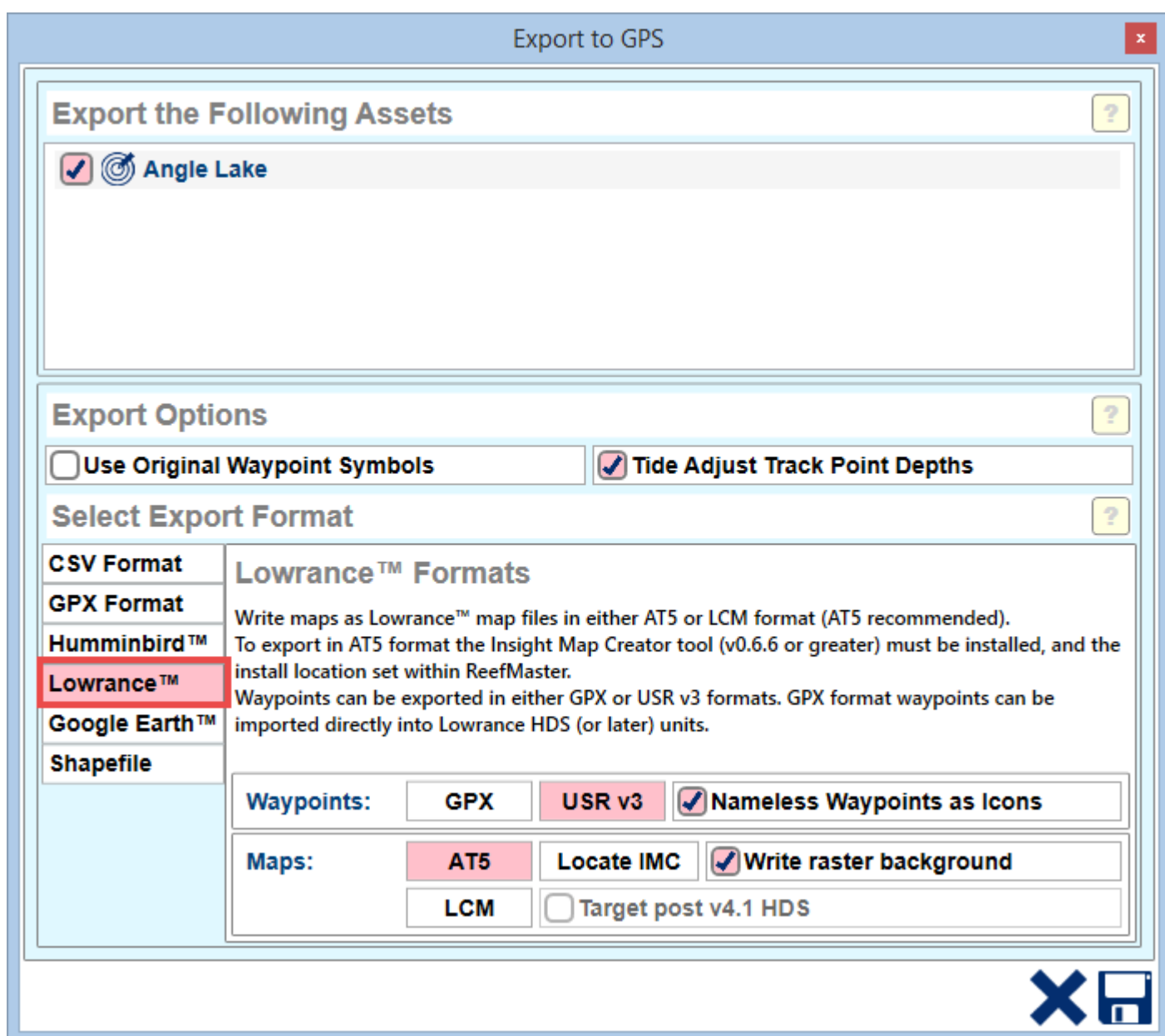
que la série Lowrance HDS et Simrad NSS et NSE. Voir [User Maps](#) pour obtenir des conseils sur la façon de créer des cartes qui sont compatibles avec les unités plus anciennes telles que LMS/X



Réglez la carte en mode raster.

- Veiller à ce que la palette et les contours principaux et secondaires soient configurés de la manière que vous souhaitez voir sur la carte finie.

Sélectionnez l'option *Export Map to GPS* dans le menu d'un clic droit.



Sélectionnez le format d'exportation Lowrance.

Afin de créer des cartes AT5, l'application Aperçu Carte Créateur (IMC) est nécessaire. ReefMaster besoin de savoir où cette application est stockée sur votre ordinateur, de sorte qu'il peut être appelé

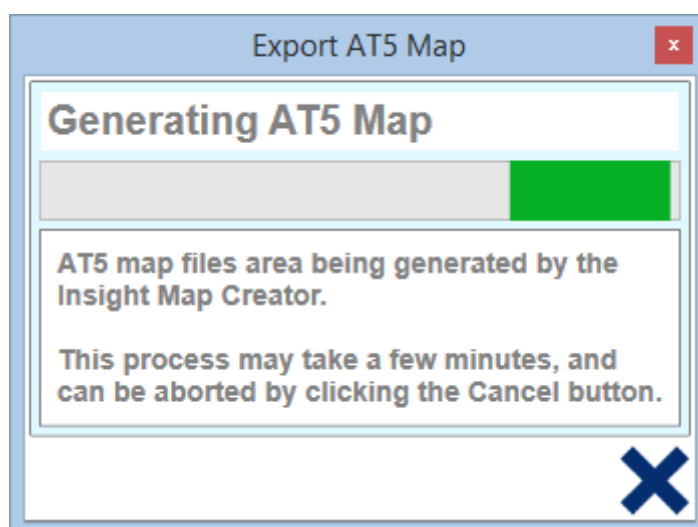
pendant le processus de génération de carte.

Si vous n'avez pas l'Insight Carte Créateur installé sur votre ordinateur, le télécharger sur le site Navico (il est en téléchargement gratuit, mais vous devez vous inscrire pour le télécharger. L'IMC peut être trouvé sur *Insight Planner*.

Maps:	AT5	Locate IMC	☒ Write raster background
	LCM	☐ Target post v4.1 HDS	

Une fois l'IMC a été téléchargé, décompressez le fichier zip et se souvenir de l'emplacement.

- Cliquez sur Rechercher IMC et accédez à l'emplacement de l'application *InsightMapCreator.exe*. Sélectionnez le fichier et cliquez sur Ouvrir. Notez que la version IMC doit être 0.6.6 ou supérieure, et ReefMaster ne vous permettra pas de sélectionner une version antérieure.
- Maintenant que l'IMC a été localisé, le bouton de format AT5 sera activé. Sélectionnez-le.
- Veiller à ce que Write frame de fond est sélectionnée.
- Cliquez sur Enregistrer (l'icône du disque, en bas à droite de l'écran) et accepter l'avertissement de sécurité.
- Choisissez un emplacement pour les fichiers de la carte finis. La meilleure façon de créer des cartes pour votre appareil est d'écrire des fichiers directement dans le répertoire racine de la carte mémoire. Notez que tous les fichiers de la carte AT5 existant seront remplacés



L'IMC sera lancé, et les couches raster et vecteur seront créés pour la carte. Notez que ce processus peut prendre un certain temps. Vous pouvez observer la progression de l'opération en cliquant sur l'icône IMC dans la barre des tâches Windows, ce qui affiche IMC.

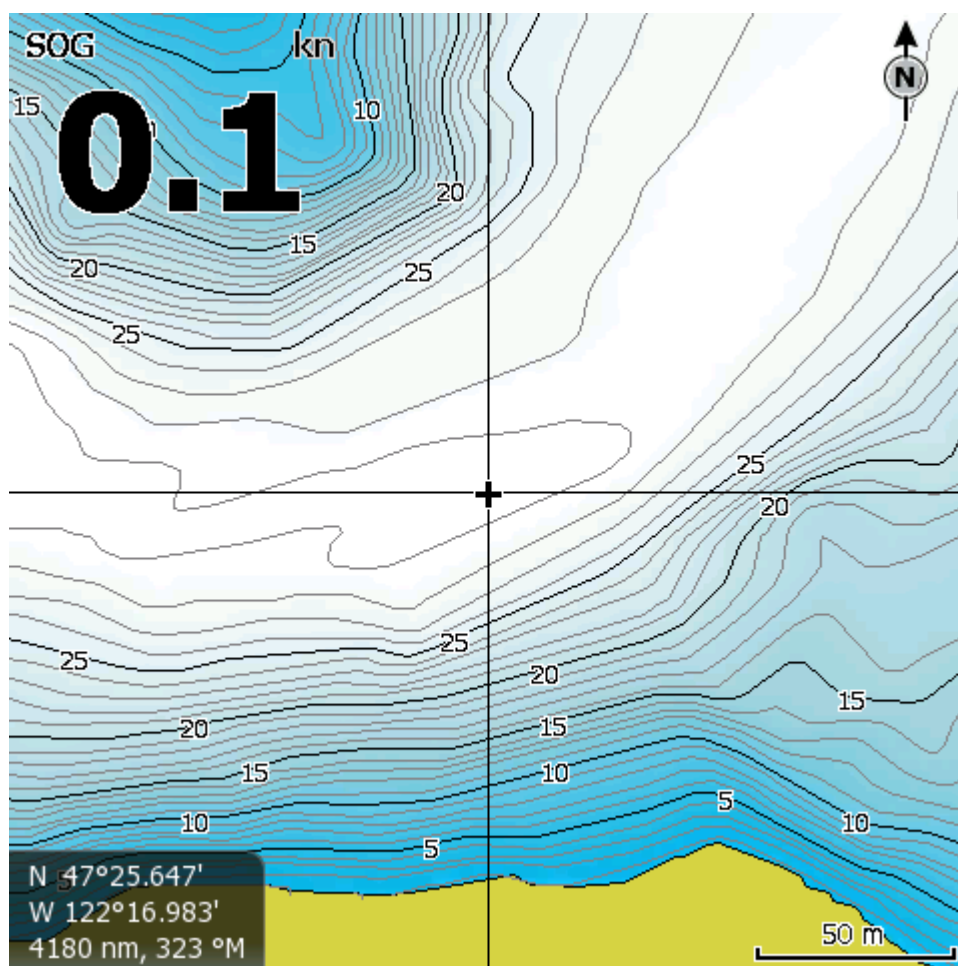
Name	Date modified	Type	Size
ShadedRelief	24/01/2014 10:40	File folder	
at5.xml	31/01/2014 09:58	XML File	1 KB
Large.at5	31/01/2014 09:58	AT5 File	39 KB

Les vecteurs et les fichiers sont écrits dans les fichiers at5.xml, les gros fichiers.at5 et les fichiers raster sont écrits dans le dossier *ShadedRelief*.

Si vous n'avez pas écrit directement sur une carte mémoire, vous devez copier tous les trois de ces fichiers à la racine de la carte mémoire

- Insérez la carte mémoire dans votre appareil Navico.
- Pour voir les cartes AT5 sur votre appareil Navico, vous devez sélectionner l'option Paramètres / Tableau / Tableau de données / Lowrance.

- Pour voir le fond de trame, sélectionner l'option *Chart options/Imagery/Shaded relief*.



Détail de carte vue sur un GPS Lowrance HDS 5

Comment configurer les cartes utilisateur pour l'affichage sur un GPS Humminbird

Les contours générés par ReefMaster sont exportés vers les unités Humminbird comme une ou plusieurs traces. Pour faire apparaître une trace comme un contour "carte", le style de ligne doit être modifié dans l'unité Humminbird tels qu'ils sont prévus d'apparaître en lignes continues. Différents composants de la carte, comme les rivages ou les contours majeurs et mineurs, peuvent être affichés de différentes manières (épaisseur par exemple de la ligne et de la couleur) afin qu'ils puissent être distingués lors de la visualisation de la carte.

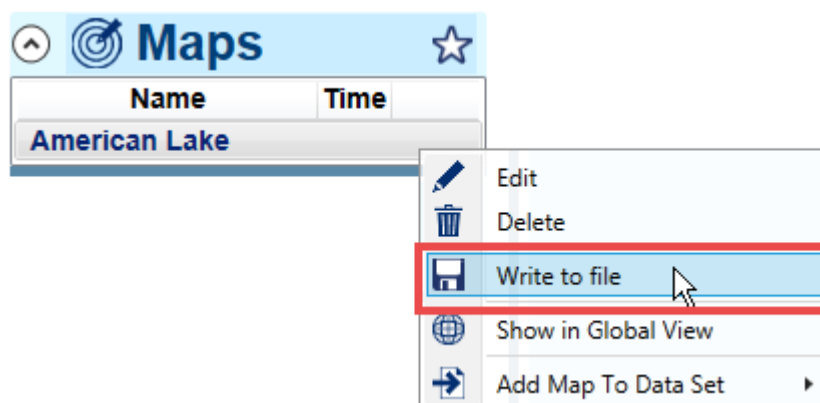
Chaque trace peut contenir un certain nombre de contours individuels, et pour un total d'un peu plus de 21 000 points de trace. Cartes exportés qui contiennent plus que le nombre maximum de points de suivi pour une seule trace sont divisés en autant de trace que nécessaire.

Ce tutoriel guide à travers le processus d'exportation d'une carte d'utilisateur de ReefMaster, importer les traces sur une unité Humminbird et afficher les contours et des lignes pour l'affichage de la carte.

Exporter les contours depuis ReefMaster

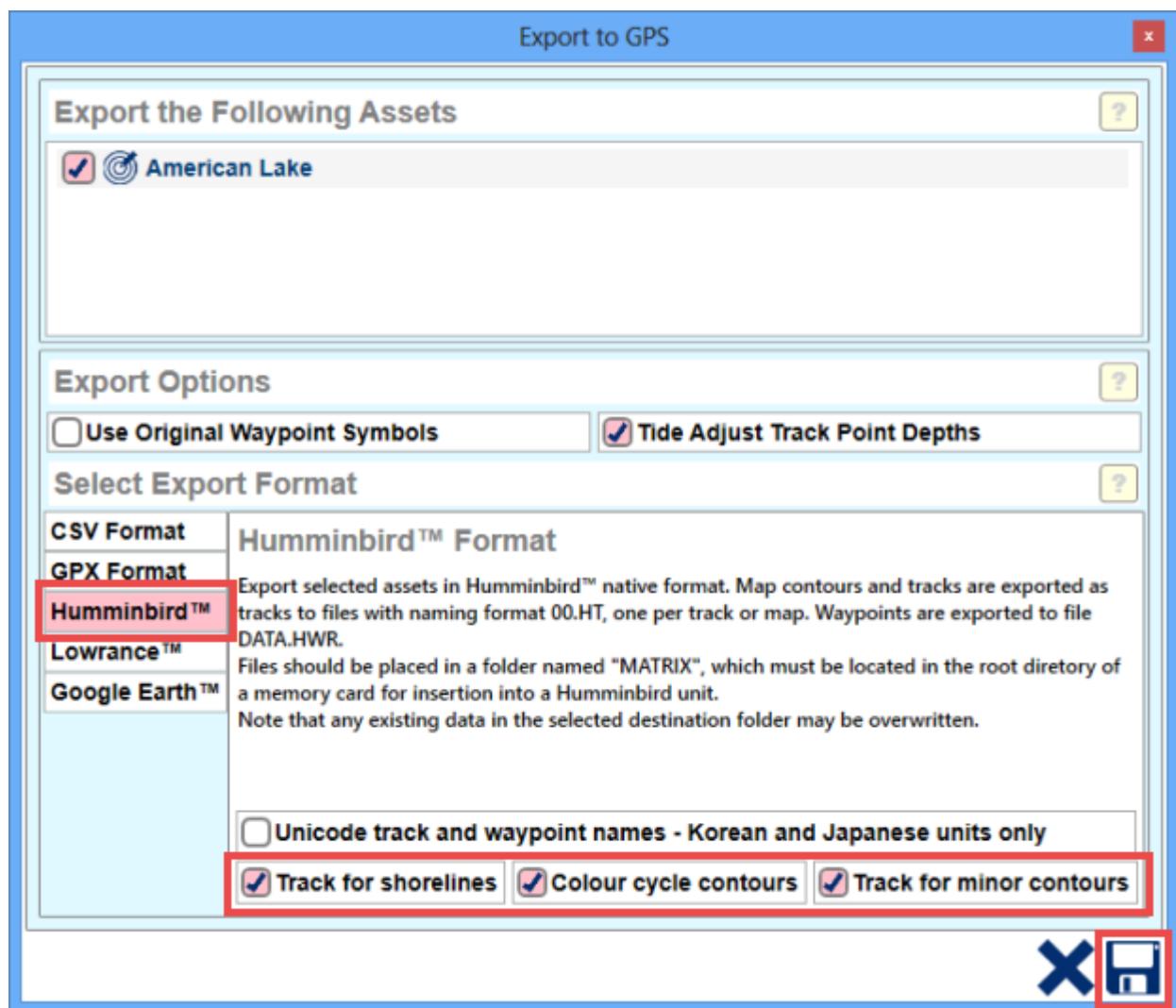
Ce tutoriel suppose que vous avez créé une [User Map](#) en utilisant les contours générés dans un [Map Project](#)

Il est également possible d'écrire directement les contours du projet de la carte, par un clic droit dans la vue du contour et sélectionnez Write All Contours to File



- Clic-droit sur la carte de l'utilisateur dans l'[Asset Library](#) et sélectionnez l'option Écrire dans le fichier.

La fenêtre Exporter vers GPS s'affiche. Sélectionnez Humminbird que le format d'exportation.



L'option *Track for Shorelines* produira un fichier de traces séparée pour le littoral.

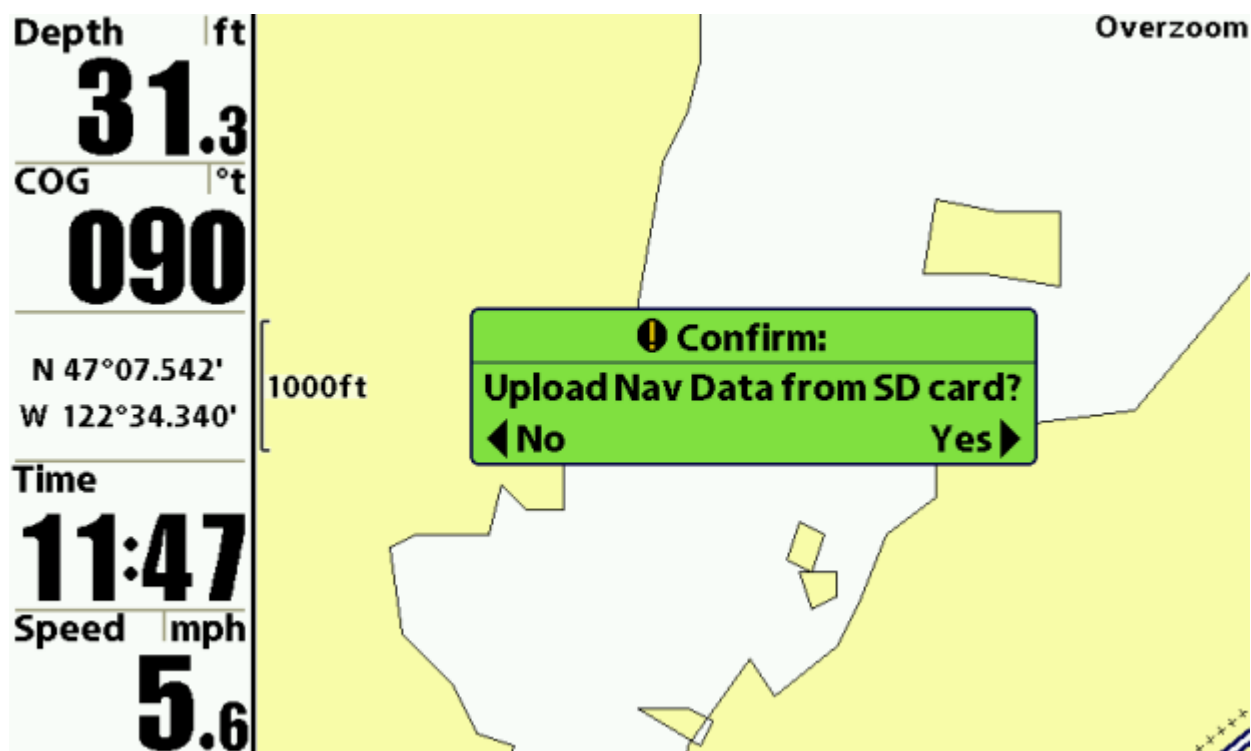
- *Colour Cycle Contours* crée trois traces distinctes pour les grandes lignes de contour. Les contours sont écrits dans l'ordre de la profondeur, et chaque groupe de trois niveaux de profondeur consécutifs est réparti sur trois fichiers de traces. Par exemple, si une carte contient des contours avec des profondeurs de 1 à 6 m, le premier contiendra de 1m à 4m, le deuxième de 2m à 5m et le troisième de 3m à 6m. Attribuer à chacune des trois traces générées différentes couleurs dans Humminbird signifie que la direction du changement de profondeur peut être déterminée à partir des couleurs de contours.

- Les traces des contours mineurs génèrent un fichier de trace séparé.

Dans ce tutoriel, nous allons sélectionner les trois options ci-dessus.

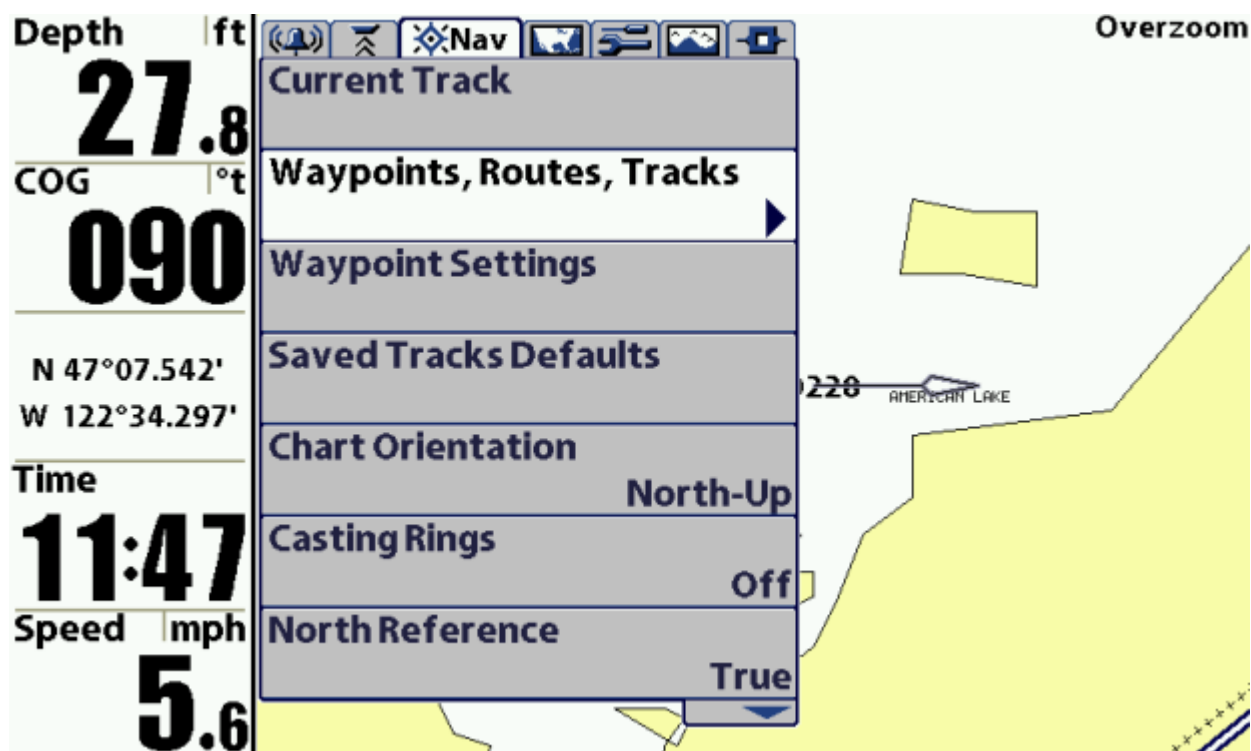
Cliquez sur le bouton Enregistrer et sélectionnez un dossier de destination. Pour les importations dans un dispositif Humminbird, les fichiers doivent être placés dans une matrice de dossier appelé MATRIX sur la racine de la carte mémoire SD

Importer les traces vers un GPS Humminbird



Assurez-vous que vos titres sont dans le dossier de MATRIX qui se trouve à la racine de la carte SD. Allumez votre appareil Humminbird et, une fois que la machine a terminé l'initialisation, insérez la carte SD. Vous serez invité à télécharger des données de navigation. Sélectionnez oui.

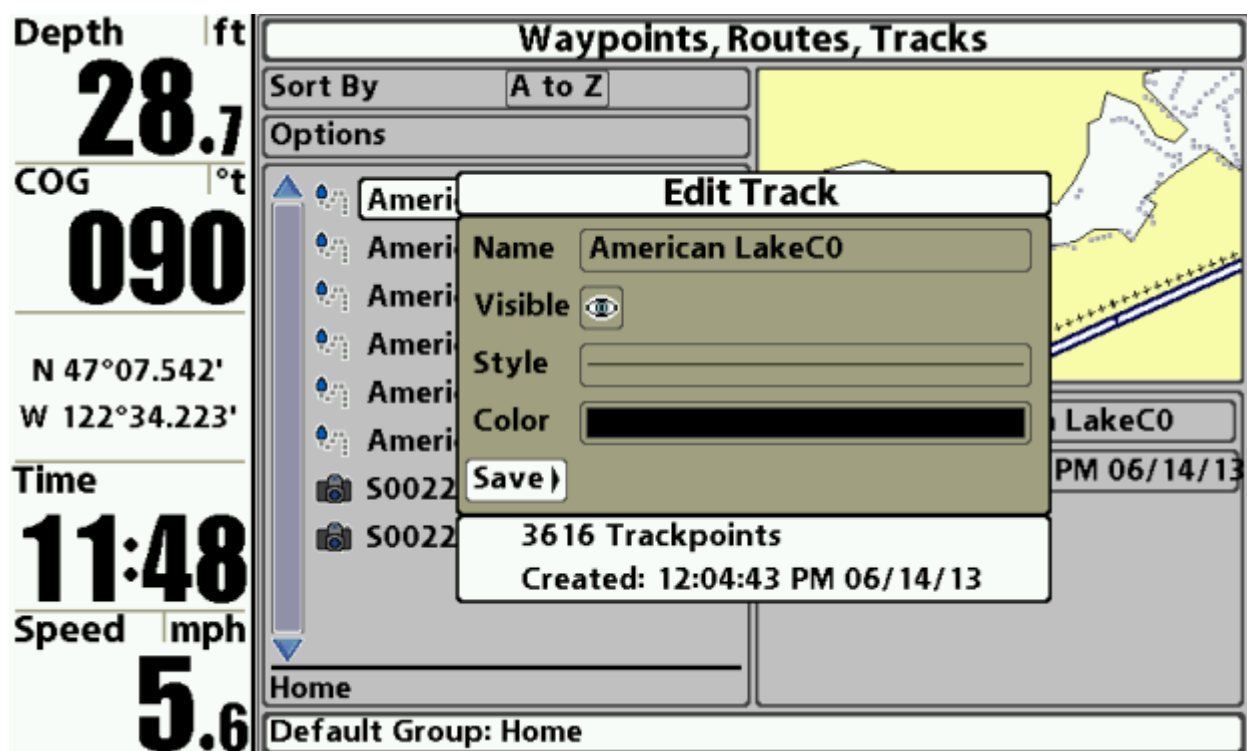
Configurer les traces sur un GPS Humminbird



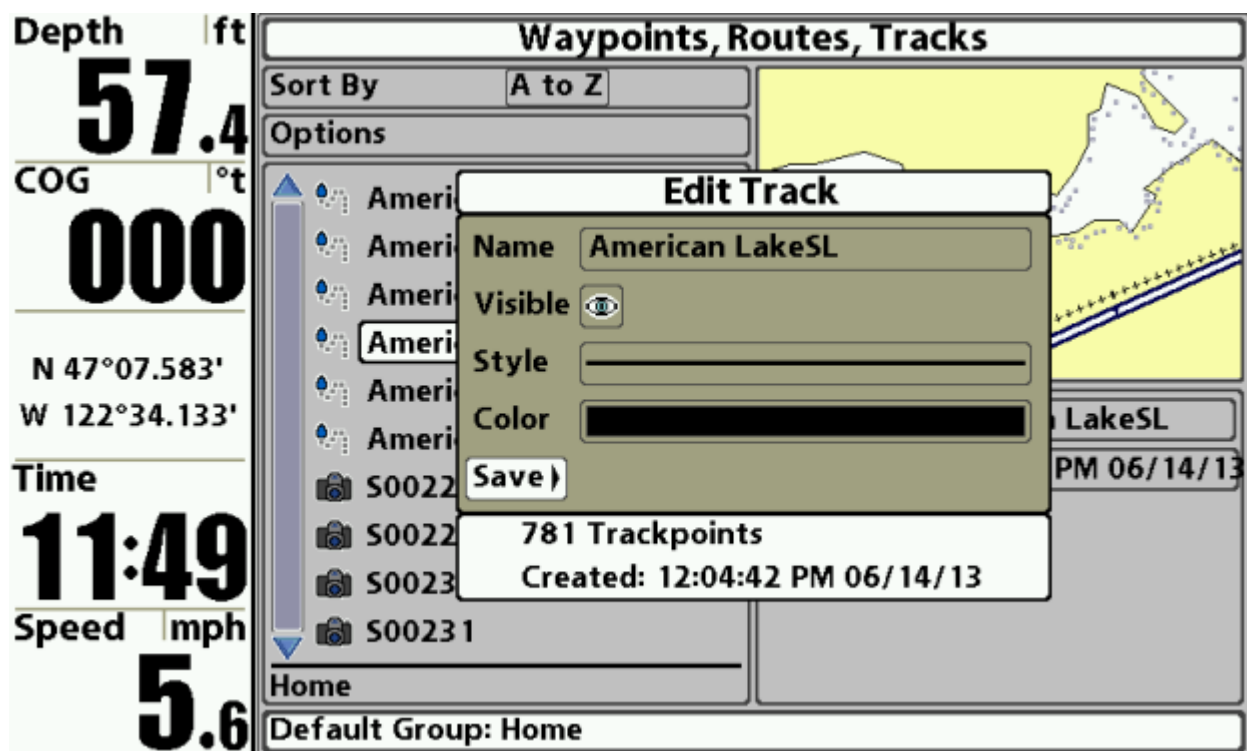
Faire apparaître le menu de navigation de l'appareil, et sélectionnez les waypoints, routes, traces. Notez que cette option de menu peut être situé dans une position de menu différent et / ou avoir un nom différent, selon le modèle et le firmware de votre appareil Humminbird.



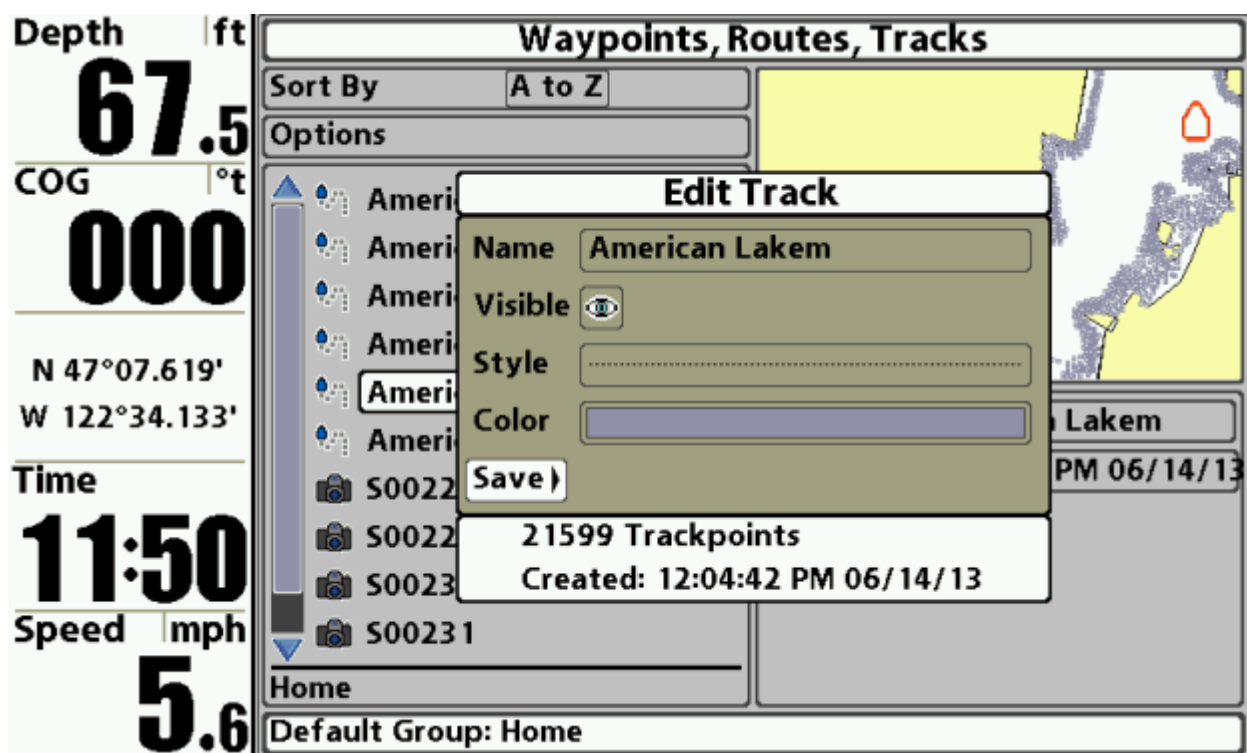
L'écran d'édition des waypoint, routes est affiché. Faites défiler la liste des données jusqu'à ce que vous trouvez les données que vous avez importées dans l'étape précédente. Ils auront le nom de la carte utilisateur que vous avez exporté à partir ReefMaster, avec les suffixes indiquant qu'ils sont des contours majeurs (NC), rivage (SL) ou des contours mineurs (m).



Avec la première trace sélectionnée, faites un clic droit pour afficher l'écran d'édition pour la trace. C'est là que vous sélectionnez le style de la ligne et la couleur pour les contours. Dans l'exemple ci-dessus, nous sommes en train de sélectionner le style d'un ensemble de contours majeurs, et nous avons choisi une ligne de style pleine mince, et une couleur noire. Pour les contours majeurs, nous choisissons des couleurs différentes de sorte que les contours adjacents dans la carte finale sont affichés dans des couleurs différentes. Cela indique la direction du changement de profondeur. Il existe 3 types de contours majeurs

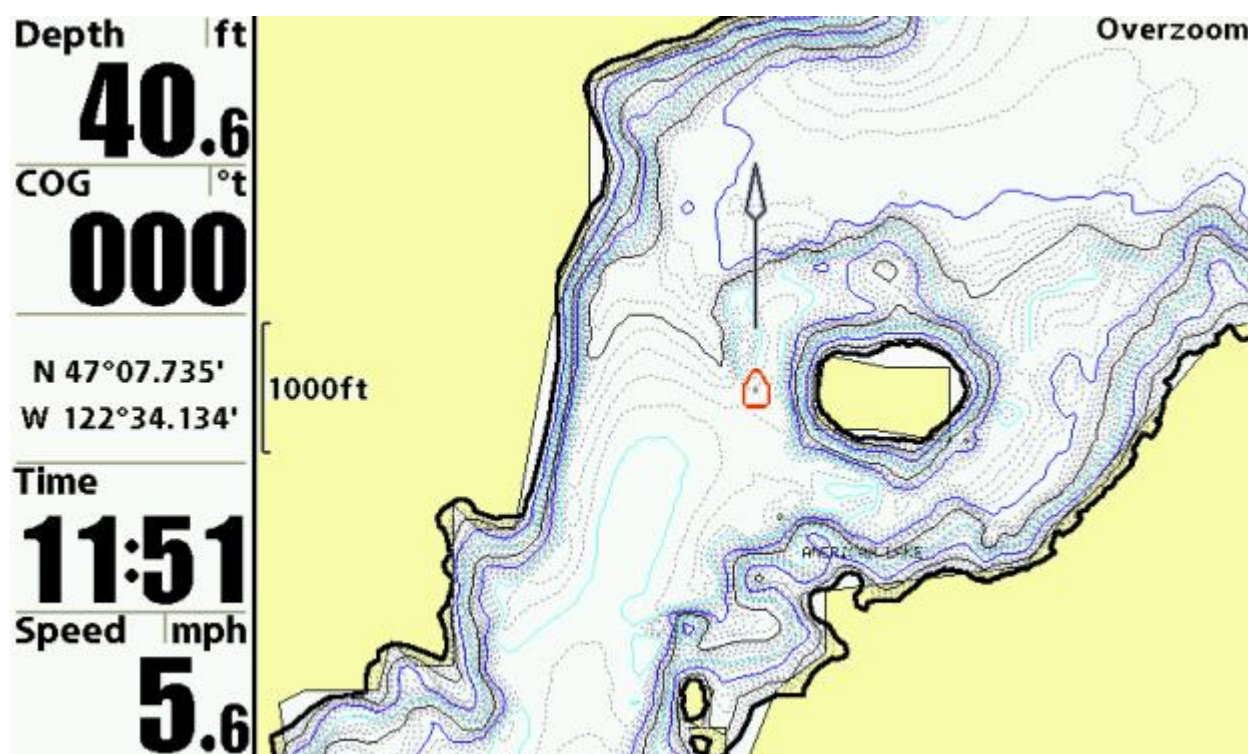


La trace du ravin est réglée à un style plus épais



Les contours mineurs sont associés à un style pointillé avec une couleur plus claire. Tous les styles de ligne sont à la préférence de l'utilisateur. Un style plein et clair peut aussi bien servir pour les lignes de contour mineures

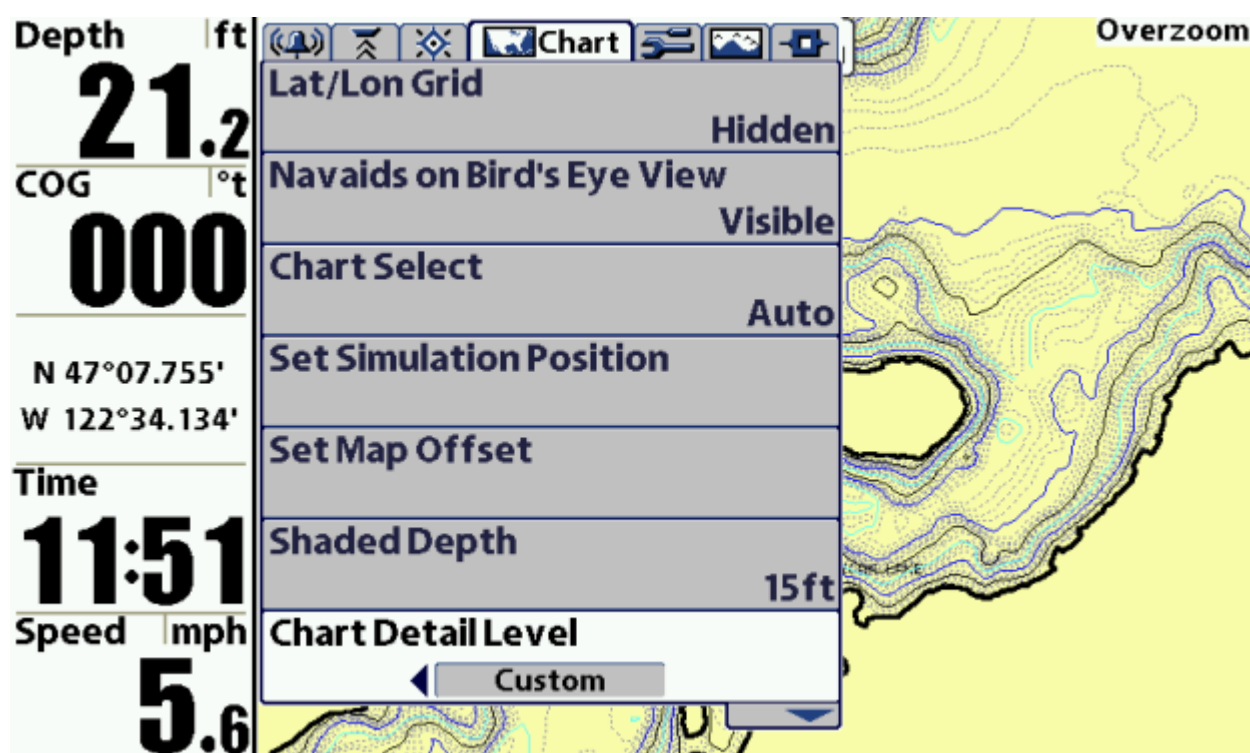
Visualiser une carte et configurer les paramètres des cartes pour Humminbird



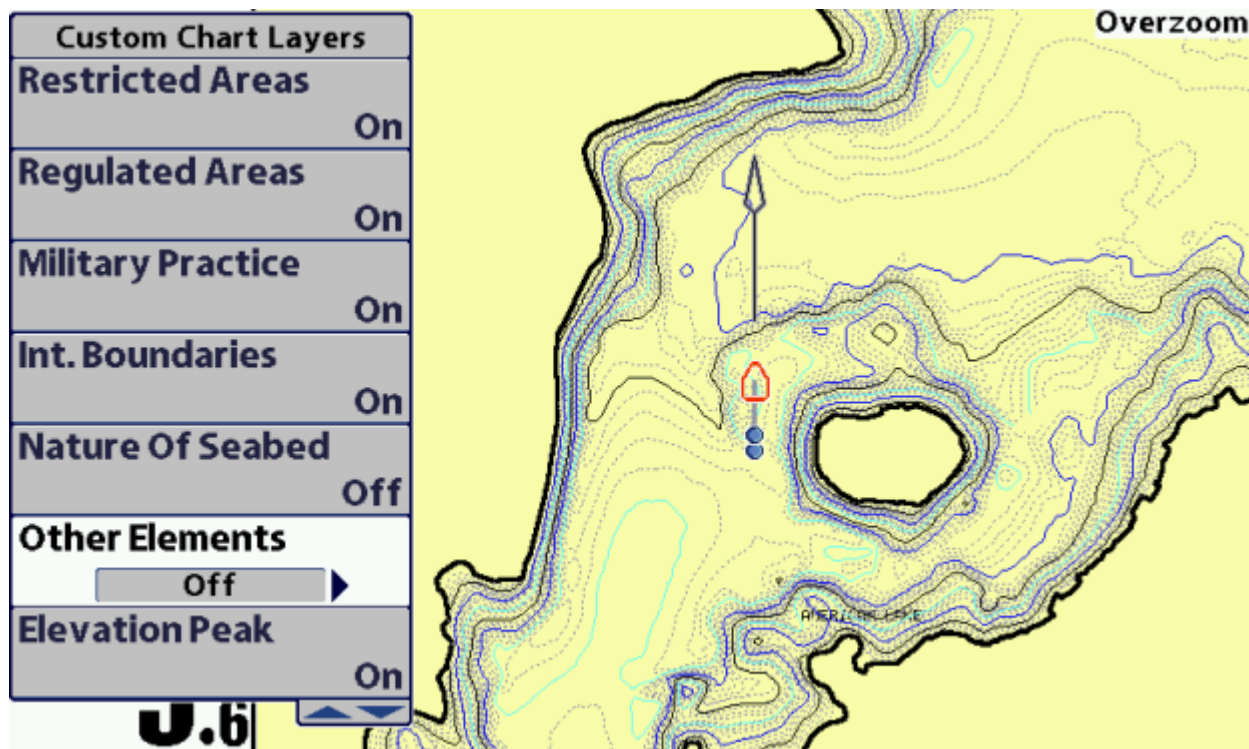
Accédez à la vue de la carte de l'appareil Humminbird, faites un panoramique et zoomez jusqu'à ce que vous vous trouvez vos contours. Notre exemple de lac est indiqué ci-dessus, où vous pouvez voir que les cartes Humminbird de base des conflits avec les contours affichés. Dans ce cas, les contours sans la carte de base du GPS.

Ne pas afficher la carte de base Humminbird

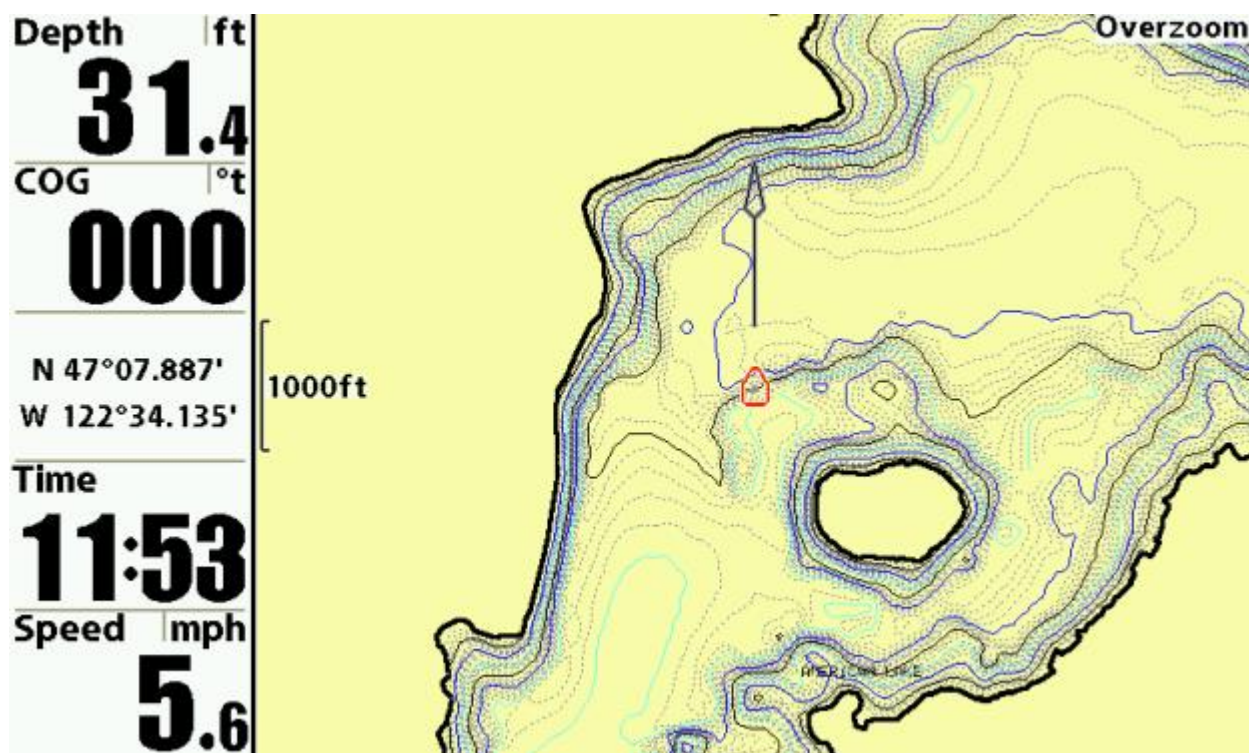
Notez que cette étape n'est nécessaire que si la région de vos cartes est en conflits avec le fond de carte intégré Humminbird.



Dans le menu *Chart*, trouver l'option *Chart Detail Level* et sélectionnez l'option *Custom*.

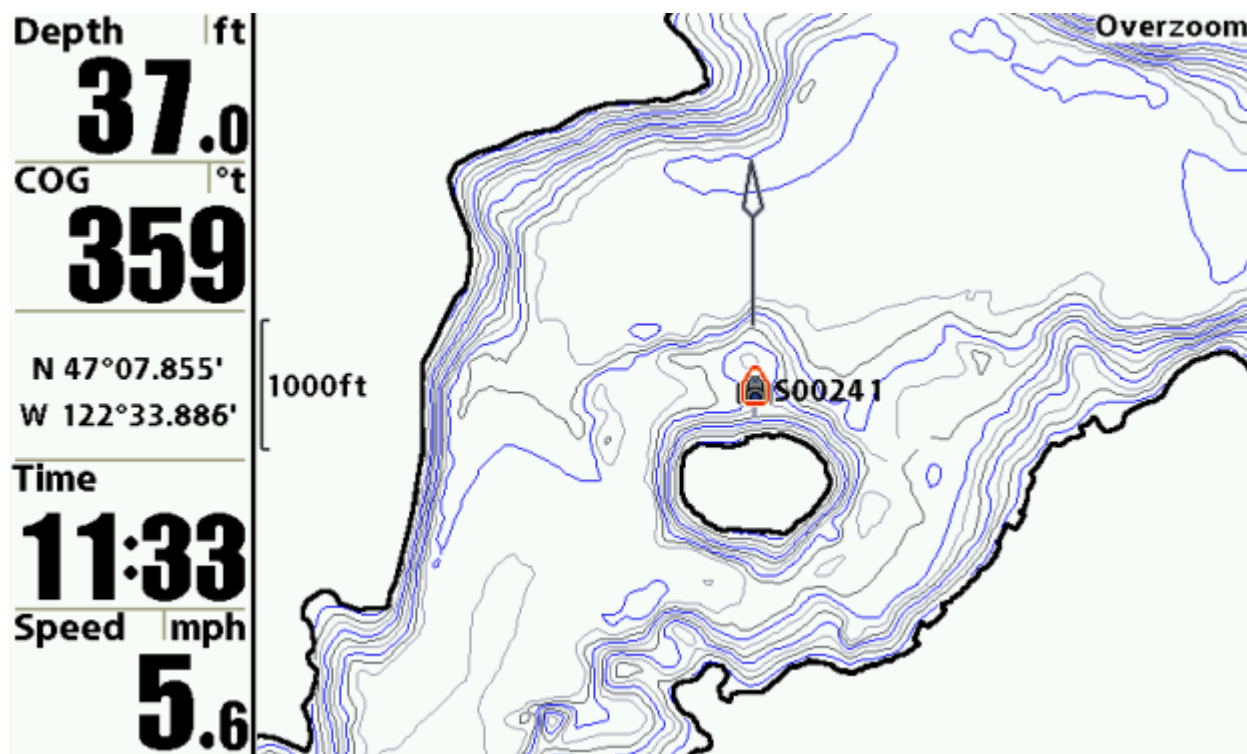


Trouver *Custom Chart Layers*. Dans le sous-menu, trouver l'option *Other Elements*, sélectionner l'option Off



Lorsque vous revenez à l'écran de carte, le fond carte de base du lac n'est plus visible. Pour obtenir un fond blanc, définir la visibilité *Coastlines* sur Off dans le menu *Custom Chart Layers*.

Autres points



Parfois, "less is more" lors de l'exportation des contours pour l'affichage sur votre GPS. Utiliser moins de contours peut encore donner beaucoup d'informations sur la structure du lac ou du fond de la mer, et offre un écran moins encombré. L'image ci-dessus montre le même lac que nous avons utilisé dans l'exemple, sans les contours mineurs et plus de contours majeurs espacés de 3m au lieu de 5m dans le premier exemple.