

**LOWRANCE®**

# ActiveTarget™

**MANUEL D'INSTALLATION**  
FRANÇAIS



# Préface

---

## Clause de non-responsabilité

Comme Navico améliore continuellement ce produit, nous nous réservons le droit d'y apporter des modifications, sans que pour autant celles-ci soient indiquées dans la présente version du manuel. Pour toute information complémentaire, veuillez consulter votre distributeur.

Le propriétaire est le seul responsable de l'installation et de l'utilisation du matériel et doit s'assurer qu'il ne provoque pas d'accidents, de blessures ou de dommages matériels. L'utilisateur de ce produit est l'unique responsable du respect des règles de sécurité maritime.

NAVICO HOLDING AS. ET SES FILIALES, SUCCURSALES ET SOCIÉTÉS AFFILIÉES REJETENT TOUTE RESPONSABILITÉ EN CAS DE MAUVAISE UTILISATION DE CE PRODUIT QUI SERAIT SUSCEPTIBLE DE PROVOQUER DES ACCIDENTS OU DES DOMMAGES, OU D'ENFREINDRE LA LOI.

Le présent manuel décrit la version du produit en cours au moment où ce document a été imprimé. Navico Holding AS. et ses filiales, succursales et sociétés affiliées se réservent le droit de modifier les spécifications sans préavis.

## Langue gouvernante

la présente déclaration, les manuels d'instructions, les modes d'emploi et toute autre information relative au produit (la documentation) pourraient être traduits ou ont été traduits à partir d'une autre langue (Traduction). Dans le cas de conflits entre une traduction quelconque de la Documentation, la version anglaise de la Documentation sera la seule version officielle de la Documentation.

## Copyright

Copyright © 2021 Navico Holding AS.

## Garantie

Le contrat de garantie est un document fourni indépendamment de cette notice. Pour toute demande relative à la garantie, veuillez consulter le site Web concernant votre appareil ou système :

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Déclaration de conformité

### Déclarations

Les déclarations de conformité correspondantes sont disponibles à l'adresse suivante :

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

### Europe

Nous, Navico, déclarons par la présente, sous notre responsabilité exclusive, que le produit est conforme :

- à la norme CE au titre de la directive CEM 2014/30/UE ;

### États-Unis d'Amérique du Nord

**! Avertissement :** Les changements apportés par l'utilisateur, non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité, sont susceptibles d'annuler l'autorisation d'utilisation de l'appareil.

### Australie et Nouvelle Zélande

Nous, Navico, déclarons par la présente, sous notre responsabilité exclusive, que le produit est conforme :

- aux critères requis pour les appareils de niveau 2 de la norme 2017 sur les communications radio (compatibilité électromagnétique) ;

### Marques

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off et ™ marques de droit commun. Rendez-vous sur [www.navico.com/intellectual-property](http://www.navico.com/intellectual-property) pour consulter les droits de marque de Navico Holding AS.

- Navico® est une marque de Navico Holding AS.
- Lowrance® est une marque de Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ est une marque de Navico Holding AS.

## À propos de ce manuel

Les sections de texte importantes qui exigent l'attention particulière du lecteur sont signalées comme suit :

→ **Remarque** : utilisé pour attirer l'attention du lecteur sur un commentaire ou une information importante.

**! Avertissement** : utilisé pour avertir le personnel qu'il est nécessaire de procéder avec prudence pour éviter tout risque de blessure aux personnes et/ou de dommage aux équipements.



# Sommaire

---

## **7 Composants fournis**

## **9 Installation du module sondeur**

9 Instructions d'assemblage

10 Installation

## **11 Installation de la sonde**

11 Montage sur l'arbre

18 Montage sur le moteur

## **22 Câblage**

22 Consignes

23 Présentation du câblage

24 Sonde

25 Ethernet

26 Alimentation

29 Mise à la terre

30 Voyants LED

## **31 Schémas cotés**

31 Module sondeur

32 Sonde

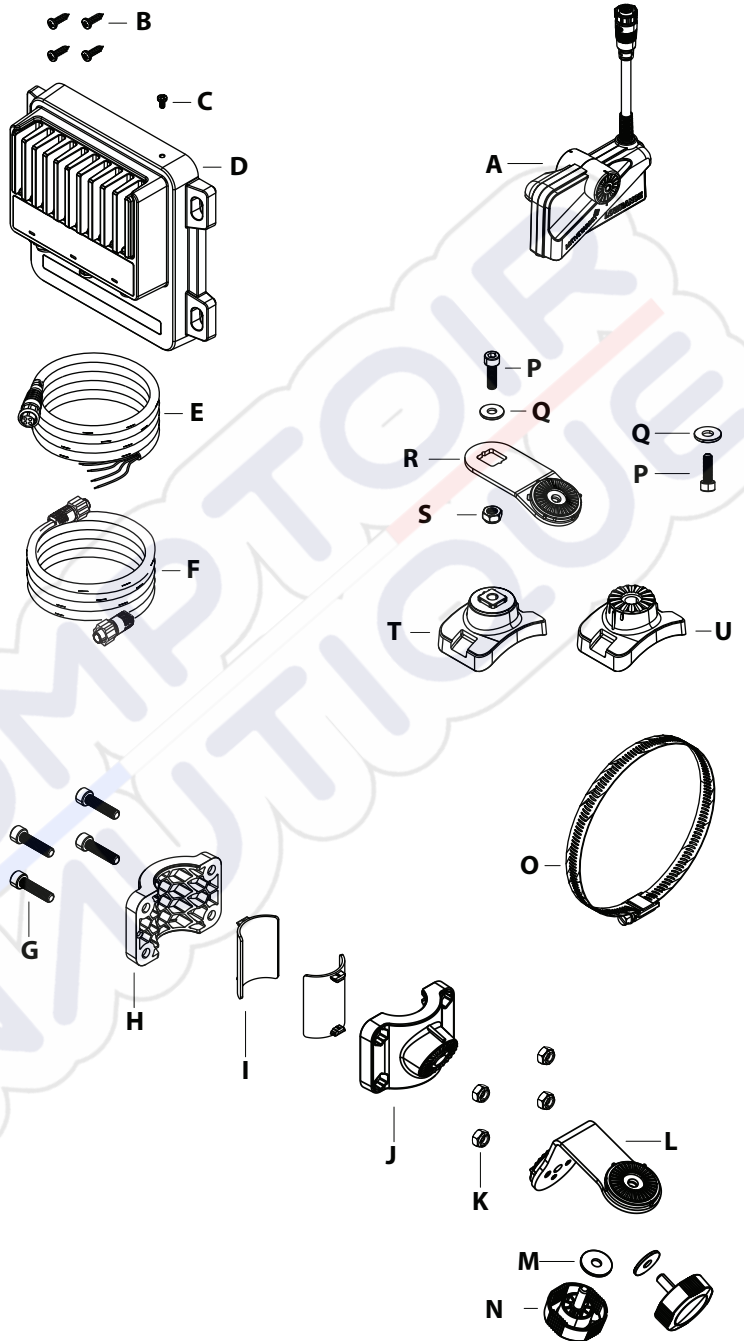
## **33 Caractéristiques techniques**

33 Module sondeur

34 Sonde

# 1

## Composants fournis



- A** Sonde ActiveTarget
- B** Vis de montage du module sondeur
- C** Vis de mise à la terre du module sondeur M4
- D** Module sondeur
- E** Câble Ethernet
- F** Cordon d'alimentation
- G** Vis à tête cylindrique M6x20, x4
- H** Partie arrière du collier de l'arbre du moteur électrique avant (montage sur l'arbre)
- I** Inserts de collier en caoutchouc, x2
- J** Partie avant du collier de l'arbre du moteur électrique avant (montage sur l'arbre)
- K** Écrou M6, x4
- L** Bras de support du moteur électrique avant (montage sur l'arbre)
- M** Rondelles métalliques M6, x2
- N** Molettes du bras de la sonde, x2
- O** Bride
- P** Vis à tête cylindrique M6x20, x2
- Q** Rondelle métallique M6, x2
- R** Bras de repérage du moteur électrique avant (montage sur le moteur)
- S** Écrou M6
- T** Étrier de repérage du moteur électrique avant (montage sur le moteur)
- U** Étrier d'orientation vers le bas/vers l'avant du moteur électrique avant (montage sur le moteur)

# 2

## Installation du module sondeur

Ce chapitre explique comment installer le module sondeur.

### Instructions d'assemblage

Choisissez soigneusement l'endroit où vous allez monter l'appareil, assurez-vous qu'il n'y a pas de câbles électriques ou d'autres éléments masqués par le panneau avant de percer des trous ou de faire des découpes. Veillez à ce que le découpage ou le perçage soit effectué à un endroit sûr et n'affaiblisse pas la structure du bateau. En cas de doute, demandez conseil à un constructeur de bateaux qualifié ou à un installateur d'équipements électroniques maritimes.

À ne pas faire :

- Monter une pièce à un endroit où elle risque d'être saisie.
- Monter une pièce à un endroit où elle risque d'être submergée ou exposée à l'humidité.
- Monter une pièce à un endroit où elle risque de perturber le fonctionnement, la mise à l'eau ou la sortie d'eau du bateau.
- Effectuer le montage de telle sorte que l'humidité ou l'eau de condensation risque d'atteindre l'appareil en coulant le long des câbles.

À faire :

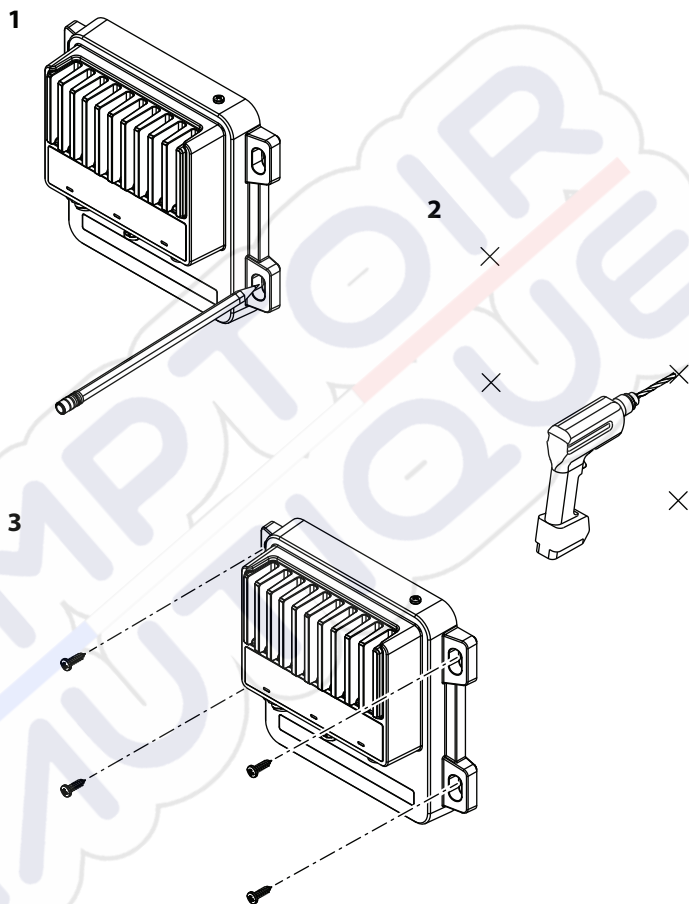
- Tenir compte des exigences de largeur et de hauteur.
- Laissez suffisamment d'espace pour brancher tous les câbles nécessaires.
- Assurez-vous que les câbles peuvent être acheminés vers l'emplacement de montage choisi.

→ **Remarque :** Le boîtier doit être sec et bien aéré. Dans les petits boîtiers, il peut être nécessaire d'installer un refroidissement forcé.

**! Avertissement :** Une ventilation inadéquate et la surchauffe qui en résulte peuvent provoquer un fonctionnement non fiable et une réduction de la durée de vie de l'équipement. L'exposition de l'équipement à des conditions qui dépassent les spécifications peut annuler votre garantie.

## Installation

Servez-vous du module comme gabarit pour marquer les emplacements des vis, puis percez les trous de guidage. Vissez le module à l'aide de fixations adaptées au matériau sur lequel vous le montez.



# 3

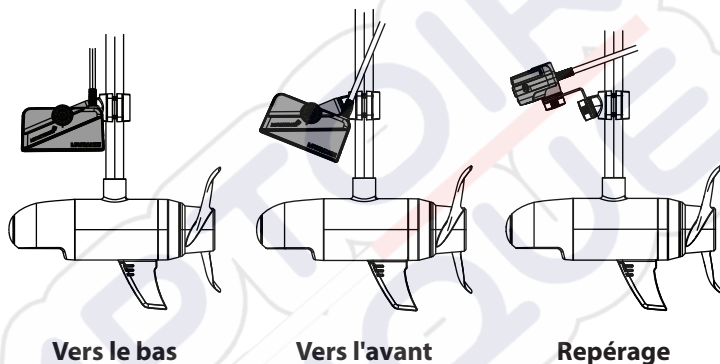
## Installation de la sonde

Ce chapitre explique comment installer la sonde.

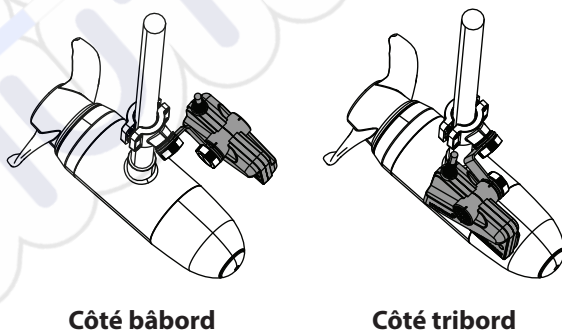
La sonde peut être montée sur l'arbre ou sur le moteur du moteur électrique avant.

### Montage sur l'arbre

La sonde peut être orientée de trois manières différentes : vers le bas, vers l'avant ou pour repérage.



La sonde peut être montée sur le côté bâbord ou tribord de l'arbre.



#### Vers le bas :

Permet de voir ce qui se trouve sous la sonde lorsque vous pratiquez la pêche à la verticale. Observez les mouvements de votre leurre et des poissons en temps réel.

### **Vers l'avant :**

Permet de voir les poissons et les structures situés directement en face de la sonde. Soyez informé de la profondeur à laquelle se trouvent les poissons et les structures pour lancer votre ligne avec précision.

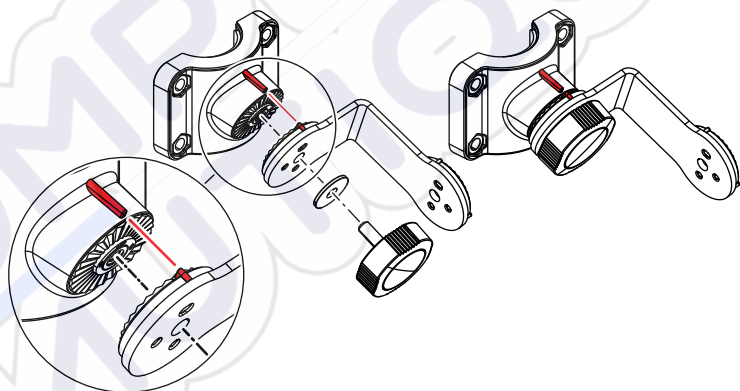
### **Repérage :**

Permet de balayer de grandes zones pour repérer les poissons et les structures. Recherchez des bancs de poissons pour effectuer votre lancer dans la bonne direction.

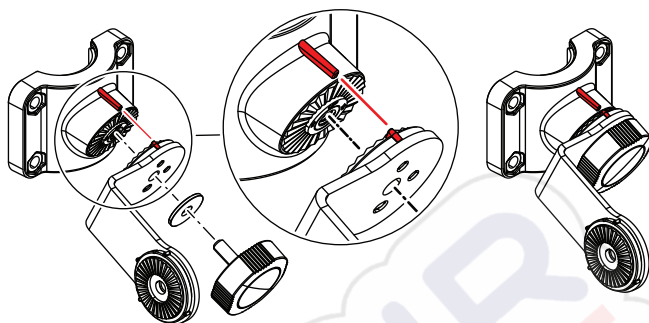
### **Fixation du bras de support à l'avant du collier de l'arbre**

Installez le bras de support dans la position souhaitée sur le collier d'arbre. Une fois installé, le bras peut servir de poignée pour aligner le collier de serrage de l'arbre sur l'axe central du moteur électrique avant.

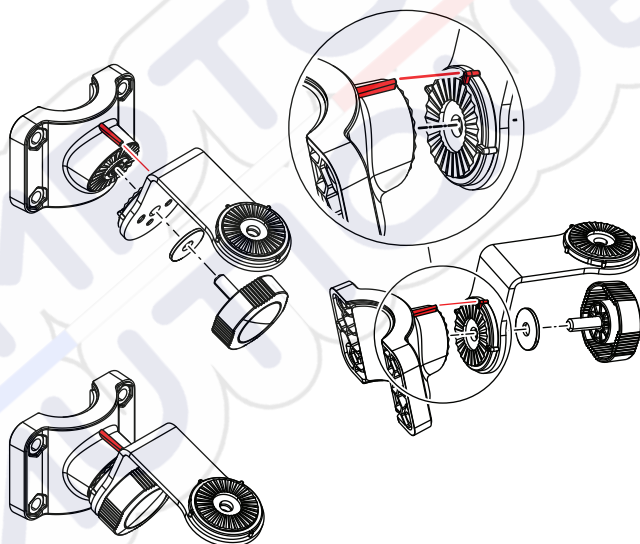
### **Côté bâbord - Orientation vers le bas/l'avant**



## Côté tribord - Orientation vers le bas/l'avant



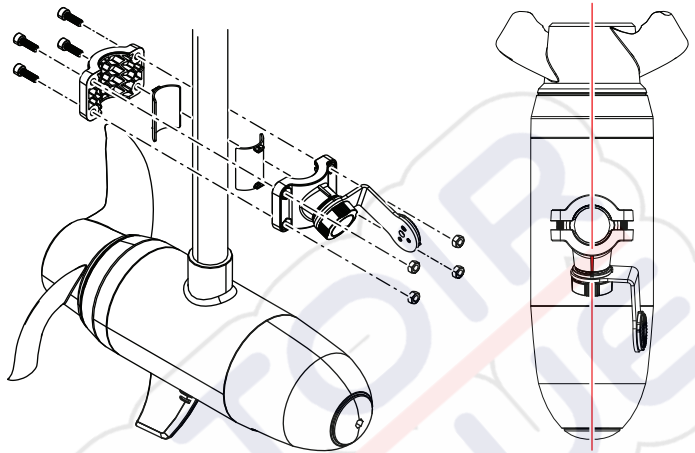
## Orientation de repérage



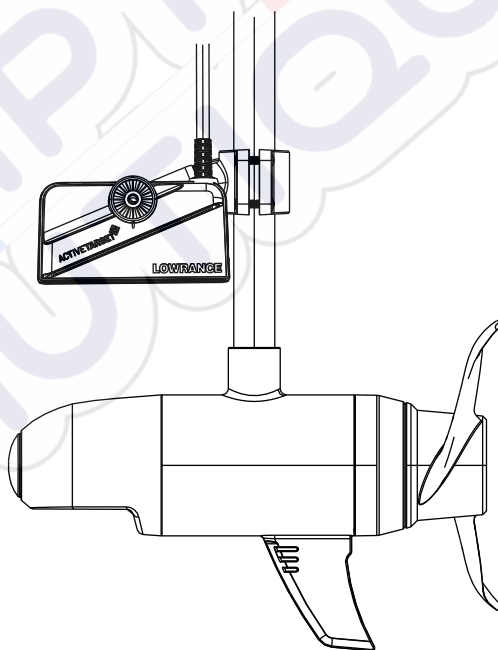
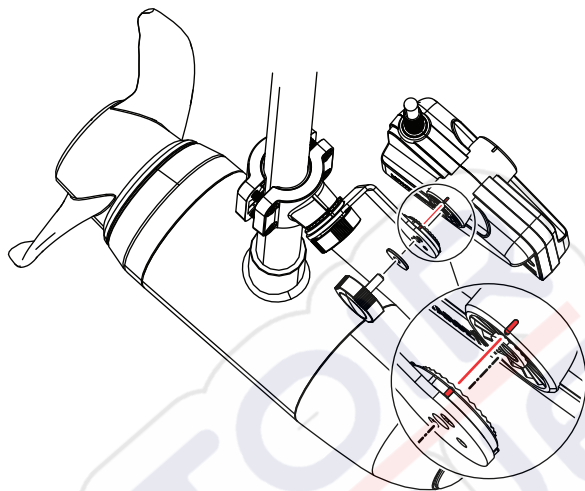


## Alignement et fixation du collier de l'arbre

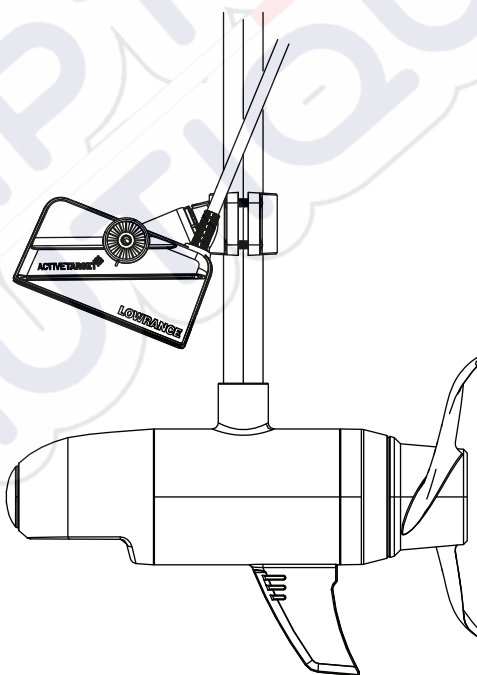
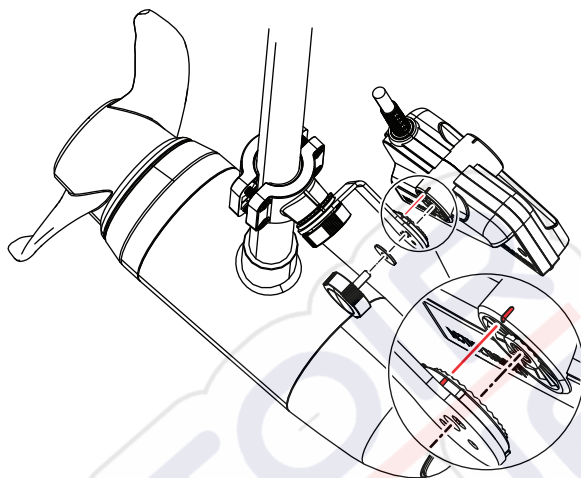
Alignez le support de l'arbre sur l'axe central du moteur électrique avant.



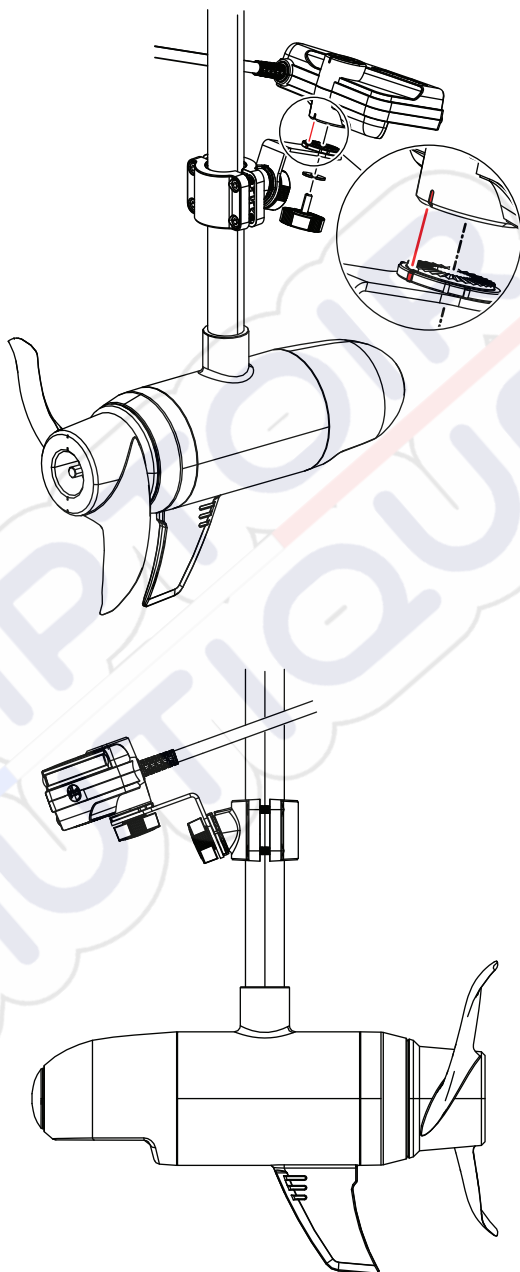
## Orientation vers le bas



## Orientation vers l'avant

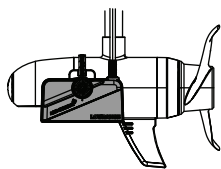


## Orientation de repérage

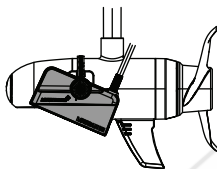


## Montage sur le moteur

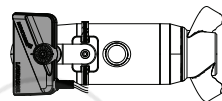
La sonde peut être orientée de trois manières différentes sur la plupart des moteurs : vers le bas, vers l'avant ou pour repérage.



**Vers le bas**

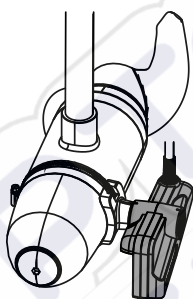


**Vers l'avant**

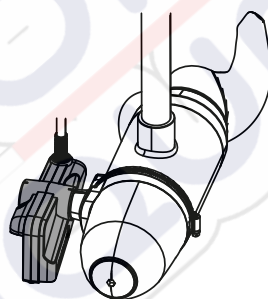


**Repérage**

La sonde peut être montée sur le côté bâbord ou tribord de l'arbre.



**Côté bâbord**



**Côté tribord**

### Vers le bas :

Permet de voir ce qui se trouve sous la sonde lorsque vous pratiquez la pêche à la verticale. Observez les mouvements de votre leurre et des poissons en temps réel.

### Vers l'avant :

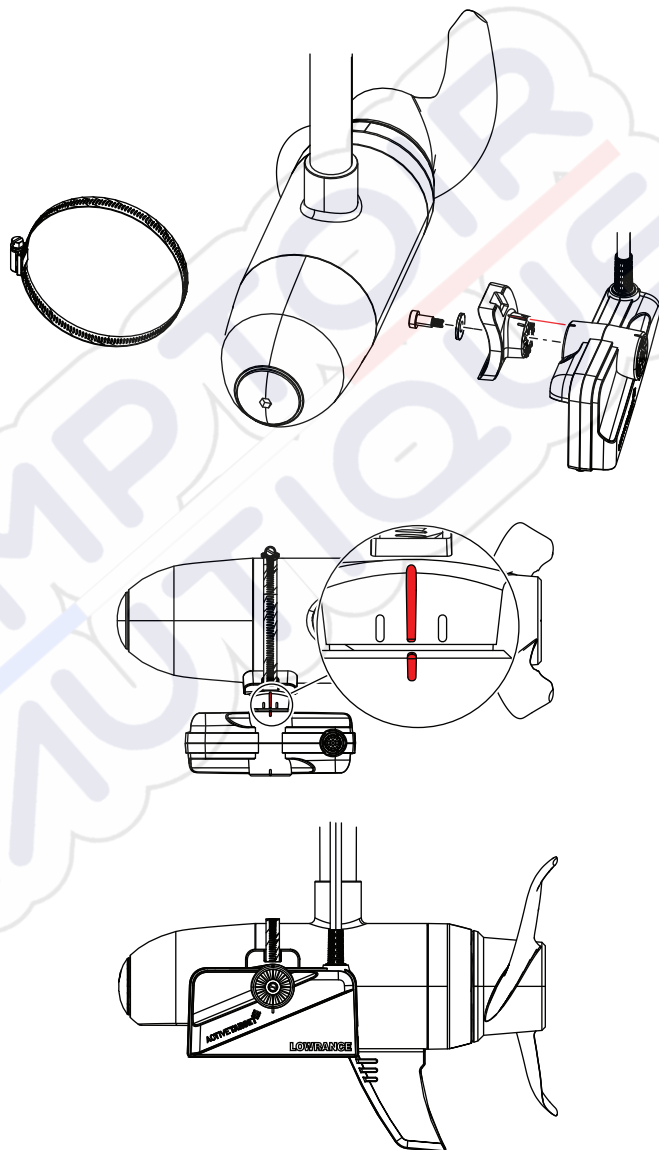
Permet de voir les poissons et les structures situés directement en face de la sonde. Soyez informé de la profondeur à laquelle se trouvent les poissons et les structures pour lancer votre ligne avec précision.

### Repérage :

Permet de balayer de grandes zones pour repérer les poissons et les structures. Recherchez des bancs de poissons pour effectuer votre lancer dans la bonne direction.

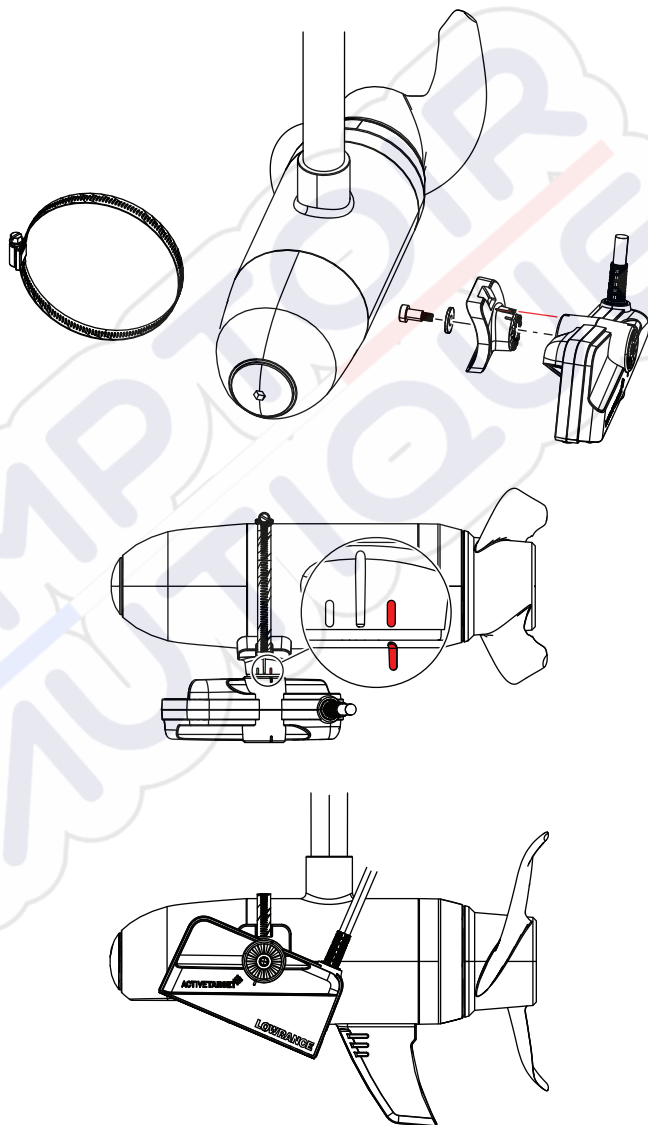
## Orientation vers le bas

Fixez le support sur la sonde. Fixez l'ensemble sur le moteur à l'aide de la bride. La bride doit être suffisamment serrée pour empêcher la sonde de bouger pendant une utilisation normale. Orientez ensuite la sonde vers le bas en la saisissant fermement pour la faire tourner jusqu'à ce que les marques d'alignement soient alignées.



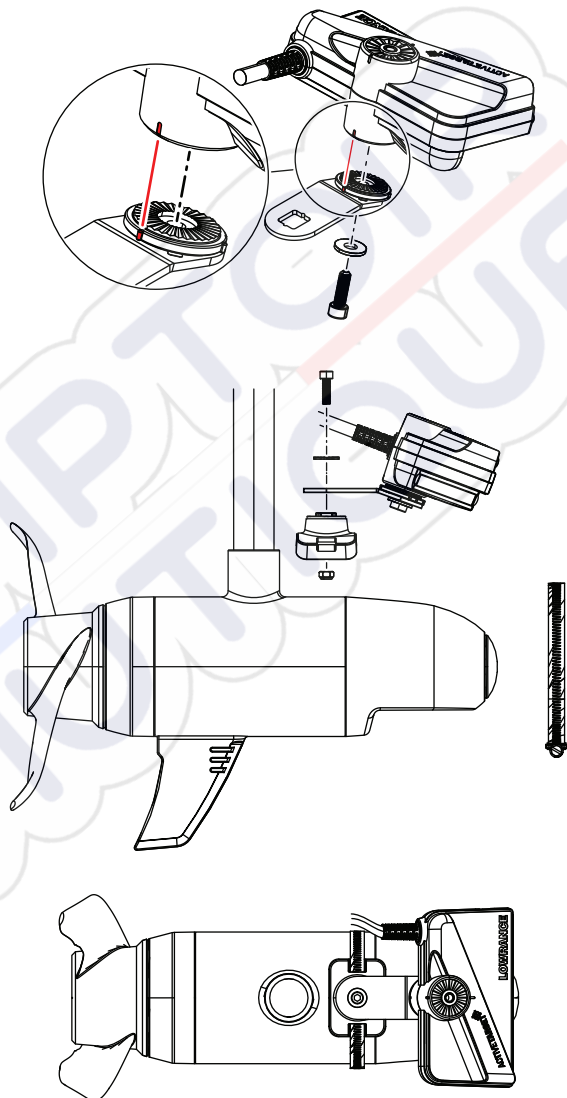
## Orientation vers l'avant

Fixez le support sur la sonde. Fixez l'ensemble sur le moteur à l'aide de la bride. La bride doit être suffisamment serrée pour empêcher la sonde de bouger pendant une utilisation normale. Orientez ensuite la sonde vers l'avant en la saisissant fermement pour la faire tourner jusqu'à ce que les marques d'alignement soient alignées.



## Orientation de repérage

Fixez la sonde sur le bras de support de repérage. Installez ensuite la sonde et le bras de support sur le support. Fixez l'ensemble sur le moteur à l'aide de la bride. Vous pouvez régler l'orientation en saisissant fermement la sonde pour la faire tourner jusqu'à ce que les marques d'alignement soient alignées.





# 4

## Câblage

---

Ce chapitre explique comment câbler le système de sondeur.

### Consignes

À ne pas faire :

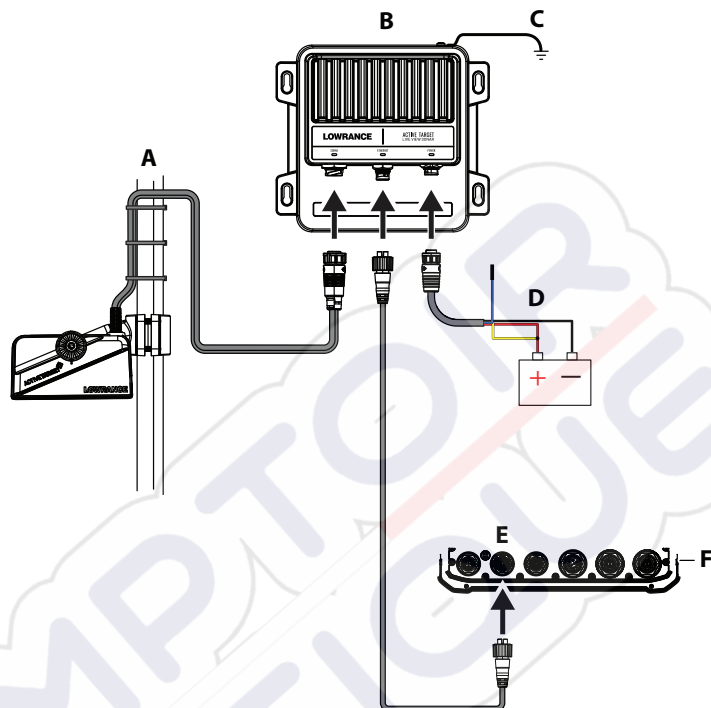
- Plier les câbles.
- Exposer les câbles au contact direct de l'eau, ce qui risque d'inonder les connecteurs.
- Acheminer les câbles de données dans les zones adjacentes au radar, au transmetteur ou aux câbles électriques à gros diamètre/haute densité ou aux câbles de transmission de signaux haute fréquence.
- Acheminer les câbles de sorte qu'ils interfèrent avec les systèmes mécaniques.
- Acheminer les câbles sur les bords tranchants ou les bavures.

À faire :

- Prévoir des boucles d'écoulement et de maintenance.
- Utiliser des serre-câbles pour attacher tous les câbles ensemble.
- Souder/sertir et isoler tous les câbles de connexion en cas d'allongement ou de raccourcissement des câbles.
- Laisser de l'espace autour des connecteurs pour faciliter le branchement et le débranchement des câbles.

**! Avertissement :** Avant de commencer l'installation, coupez l'alimentation électrique. L'alimentation doit être coupée et ne doit pas être établie au cours de l'installation pour éviter tout risque d'incendie, de choc électrique ou de blessure grave. Assurez-vous que la tension de l'alimentation est compatible avec l'appareil.

## Présentation du câblage



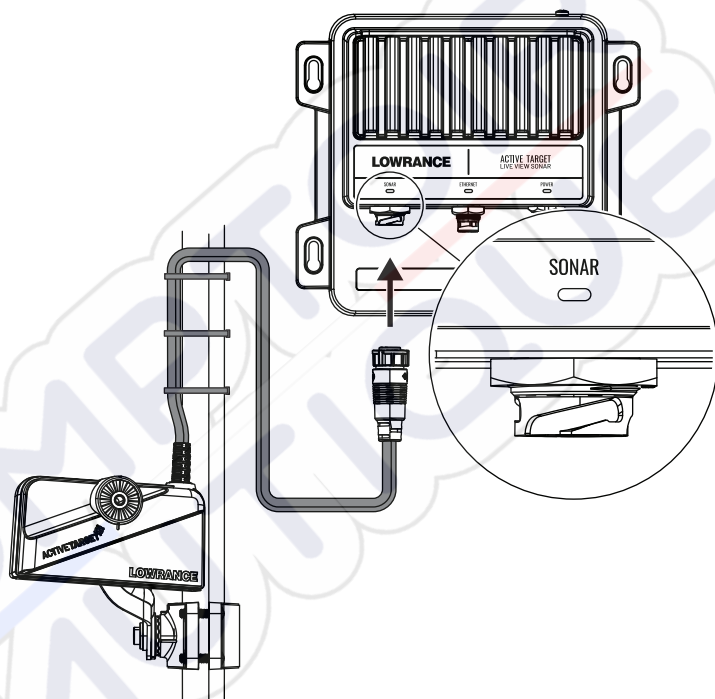
Caractéristiques clés	Description
A	Sonde
B	Module sondeur
C	Mise à la terre
D	Batterie
E	Ethernet
F	MFD

## Sonde

Laissez suffisamment de mou dans le câble pour que la sonde puisse être réglée selon toutes les orientations possibles (vers l'avant/vers le bas/pour repérage). La boucle du câble doit également être suffisamment lâche pour que l'arbre du moteur puisse pivoter librement sans endommager le câble.

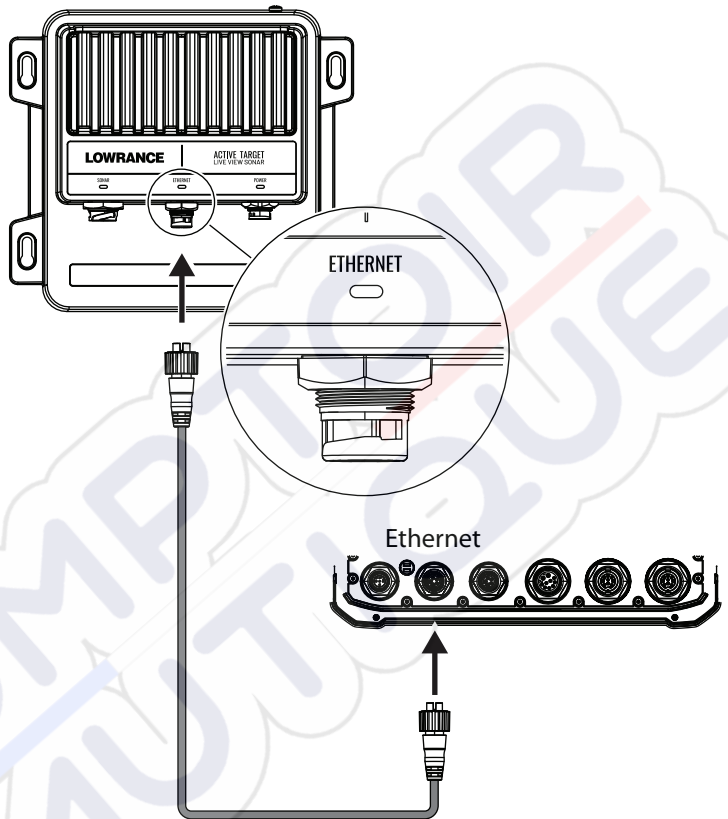
Branchez la sonde sur le port de sondeur du module.

Assurez-vous que le câble est maintenu correctement.



## Ethernet

Branchez le câble Ethernet sur le port Ethernet du module. L'autre extrémité doit être branchée sur votre afficheur ou sur votre équipement d'extension Ethernet (hub).



## Alimentation

L'appareil est conçu pour être alimenté par un système 12 ou 24 V CC. Il est protégé contre l'inversion des polarités, les sous-tensions et les surtensions (pour une durée limitée).

Un fusible ou un disjoncteur doit être relié à la borne positive de l'alimentation. Pour connaître l'ampérage du fusible recommandé, reportez-vous au chapitre « Caractéristiques techniques », à la page 33.

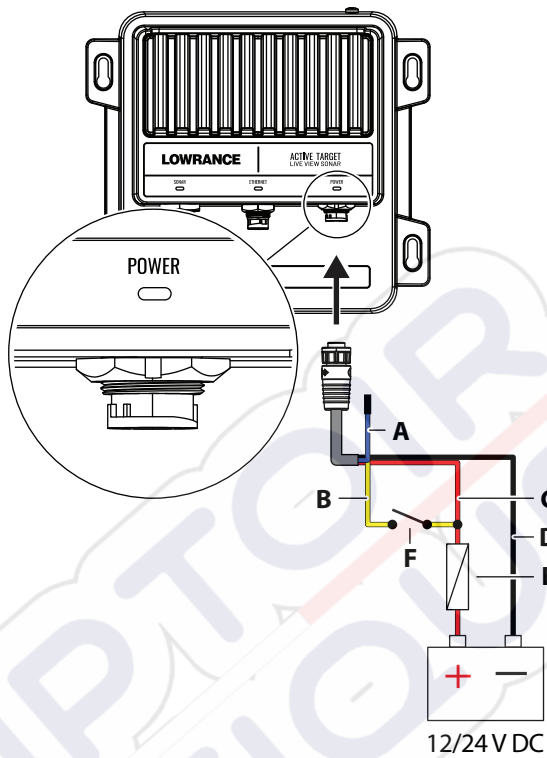
Le fil jaune du câble d'alimentation peut être utilisé pour contrôler la façon dont l'appareil est mis sous et hors tension.

Le fil bleu ne doit pas être utilisé.

**! Avertissement :** Le fil d'alimentation positif (rouge) doit toujours être connecté à la borne (+) CC avec un fusible ou un disjoncteur (le plus proche de la valeur du fusible).

### Alimentation contrôlée par un interrupteur externe

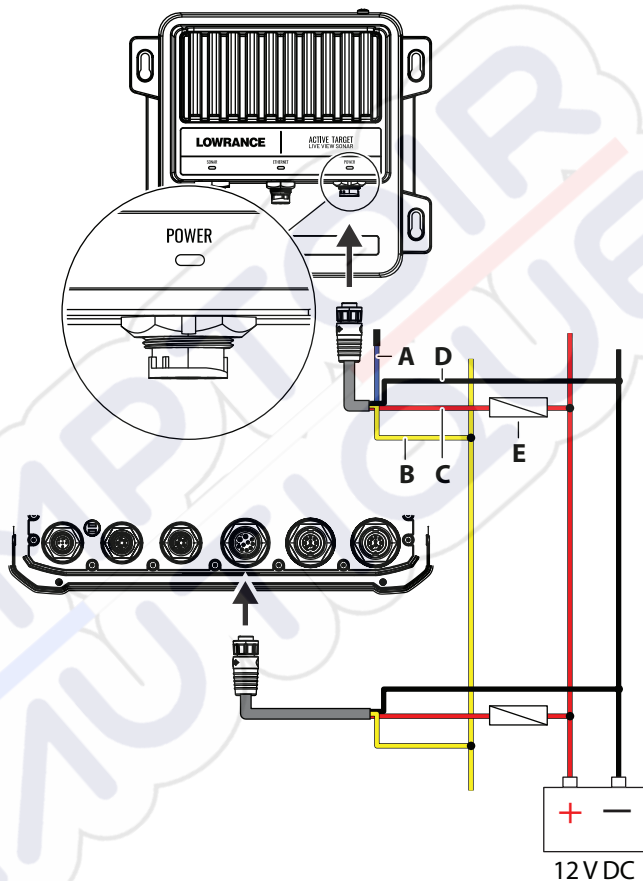
L'appareil s'allume ou s'éteint lorsqu'il est mis sous ou hors tension. Branchez le fil jaune sur le fil rouge par le biais d'un interrupteur placé après le fusible.



Caractéristiques clés	Description	Couleur
<b>A</b>	Non utilisé	Bleu
<b>B</b>	Réveil accessoire	Jaune
<b>C</b>	+12/24 V CC	Rouge
<b>D</b>	CC négatif	Noir
<b>E</b>	Fusible	
<b>F</b>	Interrupteur	

## Alimentation contrôlée par le bus d'alimentation/l'afficheur

L'appareil s'allume ou s'éteint lorsqu'il est mis sous ou hors tension. Si le fil jaune de l'appareil est branché sur le fil jaune d'un afficheur, le module sondeur s'allume au moment de la mise sous tension de l'afficheur.



Caractéristiques clés	Description	Couleur
<b>A</b>	Non utilisé	Bleu
<b>B</b>	Réveil accessoire	Jaune
<b>C</b>	+12 V CC	Rouge
<b>D</b>	CC négatif	Noir
<b>E</b>	Fusible	

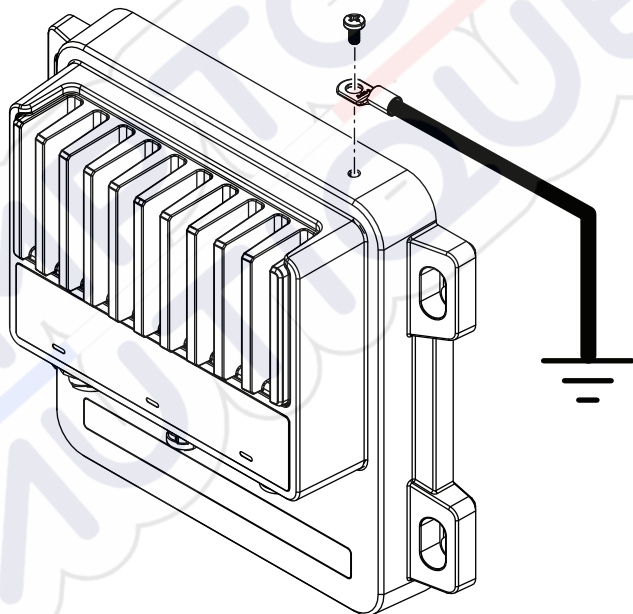
## Mise à la terre

La borne de mise à la terre est isolée en courant continu de l'alimentation afin d'éliminer tout risque de corrosion galvanique.

Pour les installations posant des problèmes de bruit, la borne de mise à la terre permet une connexion à différents points de mise à la terre possibles. Le point de mise à la terre peut être la terre liée du navire, la terre RF non liée ou la borne négative de la batterie (CC négatif).

Il est recommandé d'utiliser un câble de 4 mm<sup>2</sup> (12 AWG) ou plus épais.

→ **Remarque :** Aucune alimentation CC ne circule dans le conducteur connecté.





## Voyants LED

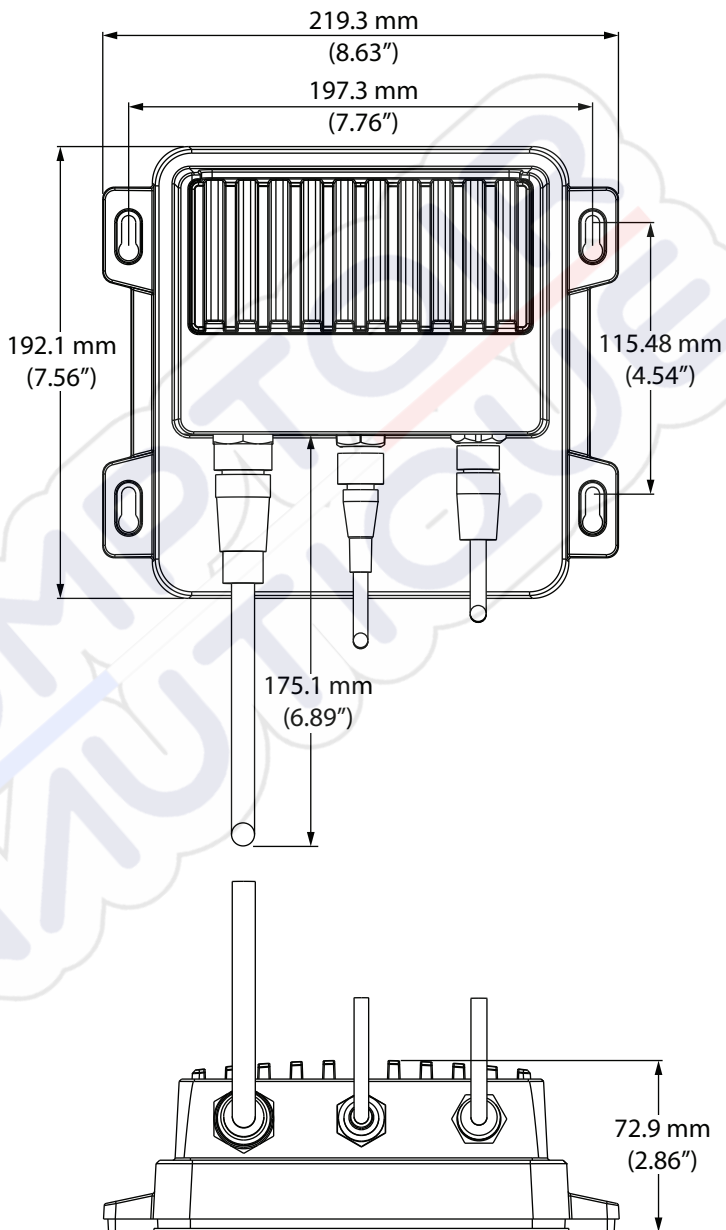
Les LED du module sondeur indiquent l'état du module.

LED	Description
Alimentation	Vert fixe lors de la mise sous tension. Au démarrage, la LED alterne entre le vert et le rouge.
Ethernet	Clignote en cas d'activité réseau.
Sonde	Vert fixe lorsque la sonde est active. Éteinte lorsque la sonde est désactivée.

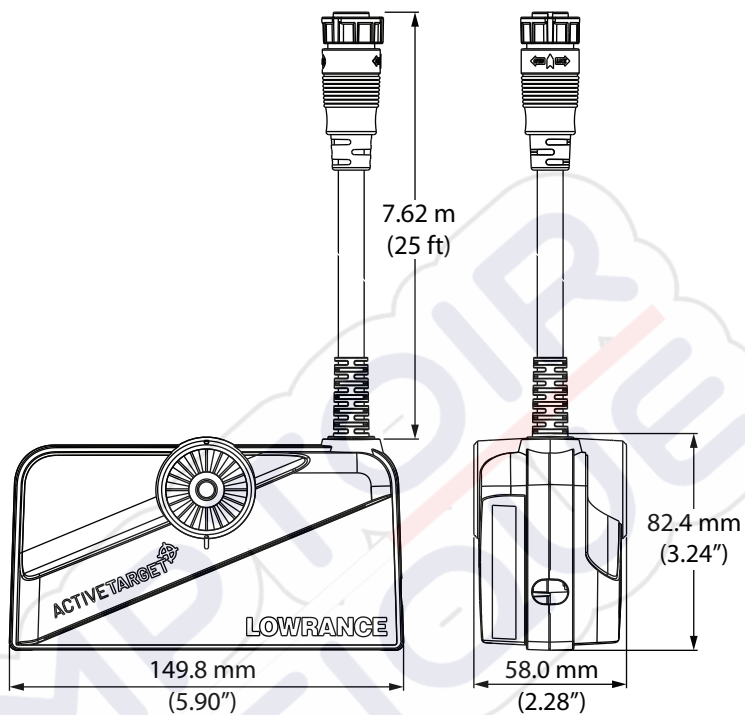
# 5

## Schémas cotés

### Module sondeur



## Sonde



# 6

## Caractéristiques techniques

### Module sondeur

<b>Environnement</b>	
Température de stockage	De -30 °C à +70 °C (de -22 °F à +158 °F)
Température de fonctionnement	De -15 °C à +55 °C (de 5 °F à 131 °F)
Classe IP	IP67
<b>Électricité</b>	
Alimentation	12 à 24 V CC
Tension de fonctionnement	10,8 V CC - 31,2 V CC
Intensité absorbée (maximale)	1,5 A à 13,8 V
Protection contre les risques d'inversion de polarité	Oui
Ampérage du fusible	3 A
<b>Physique</b>	
Poids	1,86 kg (4,12 lb)

## Sonde

<b>Environnement</b>	
Température de stockage	De -30 °C à +70 °C (de -22 °F à +158 °F)
Température de l'eau pour le fonctionnement	De 0 °C à +35 °C (de 32 °F à +95 °F)
<b>Physique</b>	
Poids	1,21 kg (2,67 lb)
Longueur de câble	7,62 m (25 ft)
Options de montage	Arbre du moteur électrique avant Partie inférieure du moteur électrique avant Montage sur le tableau arrière (vendu séparément)

**LOWRANCE®**

# ActiveTarget™

**INSTALLATION MANUAL**  
ENGLISH



# Preface

---

## Disclaimer

As Navico is continuously improving this product, we retain the right to make changes to the product at any time which may not be reflected in this version of the manual. Please contact your nearest distributor if you require any further assistance.

It is the owner's sole responsibility to install and use the equipment in a manner that will not cause accidents, personal injury or property damage. The user of this product is solely responsible for observing maritime safety practices.

NAVICO HOLDING AS AND ITS SUBSIDIARIES, BRANCHES AND AFFILIATES DISCLAIM ALL LIABILITY FOR ANY USE OF THIS PRODUCT IN A WAY THAT MAY CAUSE ACCIDENTS, DAMAGE OR THAT MAY VIOLATE THE LAW.

This manual represents the product as at the time of printing. Navico Holding AS and its subsidiaries, branches and affiliates reserve the right to make changes to specifications without notice.

## Governing language

This statement, any instruction manuals, user guides and other information relating to the product (Documentation) may be translated to, or has been translated from, another language (Translation). In the event of any conflict between any Translation of the Documentation, the English language version of the Documentation will be the official version of the Documentation.

## Copyright

Copyright © 2021 Navico Holding AS.

## Warranty

The warranty card is supplied as a separate document. In case of any queries, refer to the brand website of your unit or system:  
[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Compliance statements

### Declarations

The relevant declarations of conformity are available at:  
[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Europe

Navico declare under our sole responsibility that the product conforms with the requirements of:

- CE under EMC Directive 2014/30/EU

## United States of America

**! Warning:** The user is cautioned that any changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

## Australia and New Zealand

Navico declare under our sole responsibility that the product conforms with the requirements of:

- level 2 devices of the Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) standard 2017

## Trademarks

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off, and ™ common law marks. Visit [www.navico.com/intellectual-property](http://www.navico.com/intellectual-property) to review the global trademark rights and accreditations for Navico Holding AS and other entities.

- Navico® is a trademark of Navico Holding AS.
- Lowrance® is a trademark of Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ is a trademark of Navico Holding AS.

## About this manual

Important text that requires special attention from the reader is emphasized as follows:

→ **Note:** Used to draw the reader's attention to a comment or some important information.

**! Warning:** Used when it is necessary to warn personnel that they should proceed carefully to prevent risk of injury and/or damage to equipment/personnel.



# Contents

---

## **6 Parts included**

## **8 Sonar module installation**

8 Mounting guidelines

9 Installation

## **10 Transducer installation**

10 Shaft mounting

16 Motor mounting

## **20 Wiring**

20 Guidelines

21 Wiring overview

22 Transducer

23 Ethernet

24 Power

27 Grounding

27 LED indicators

## **28 Dimensional drawings**

28 Sonar module

29 Transducer

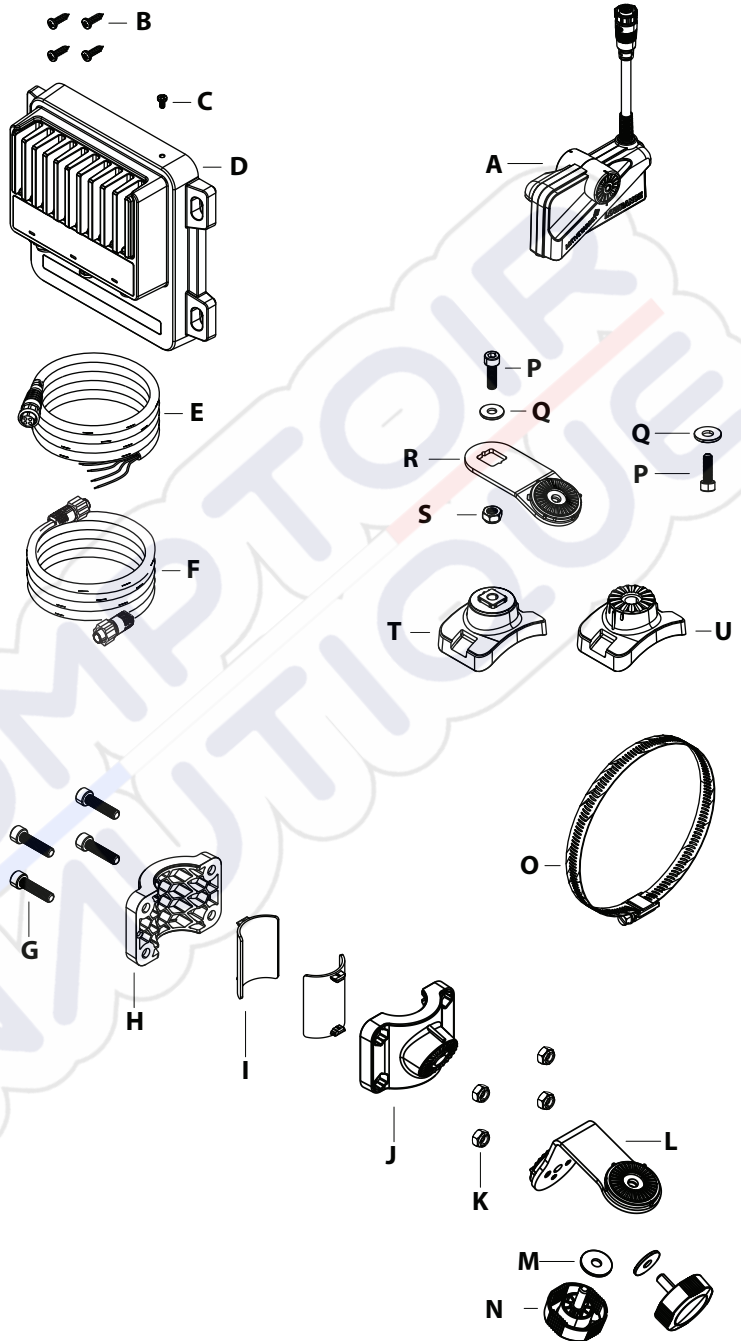
## **30 Technical specification**

30 Sonar module

31 Transducer

# 1

## Parts included



- A** ActiveTarget transducer
- B** Sonar module mounting screws
- C** M4 sonar module grounding screw
- D** Sonar module
- E** Ethernet cable
- F** Power cable
- G** M6x20 cap screw, 4x
- H** Trolling motor shaft collar back (shaft mount)
- I** Rubber collar inserts, 2x
- J** Trolling motor shaft collar front (shaft mount)
- K** M6 nut, 4x
- L** Trolling motor bracket arm (shaft mount)
- M** M6 metal washers, 2x
- N** Transducer arm knobs, 2x
- O** Hose clamp
- P** M6x20 cap screw, 2x
- Q** M6 metal washer, 2x
- R** Trolling motor scout arm (motor mount)
- S** M6 nut
- T** Trolling motor scout mounting bracket (motor mount)
- U** Trolling motor down/forward mounting bracket (motor mount)

# 2

## Sonar module installation

---

This chapter describes how to install the sonar module.

### Mounting guidelines

Choose the mounting location carefully, make sure that there are no hidden electrical wires or other parts behind the panel before you drill or cut. Ensure that any cutting or drilling is done in a safe position and will not weaken the boat's structure. If in doubt, consult a qualified boat builder, or marine electronics installer.

Do not:

- Mount any part where it can be used as a hand hold.
- Mount any part where it might be submerged or exposed to moisture.
- Mount any part where it will interfere with the operation, launching, or retrieving of the boat.
- Mount in a way so that moisture or condensation water can follow the cables into the device.

Do:

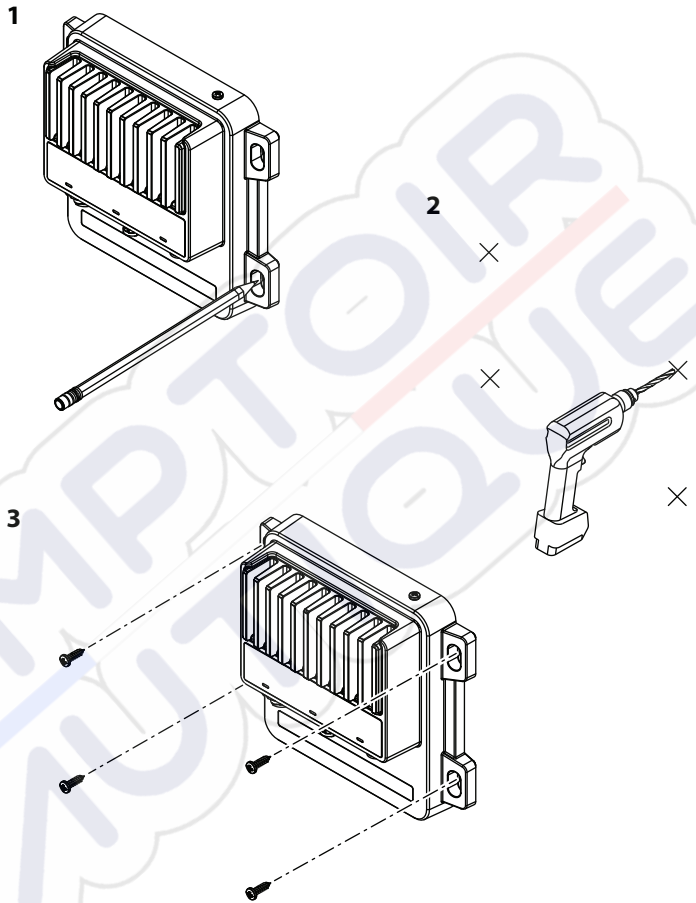
- Consider the overall width and height requirements.
- Leave sufficient clearance to connect all relevant cables.
- Check that it is possible to route cables to the intended mounting location.

→ **Note:** The enclosure should be dry and well ventilated. In small enclosures, it may be required to fit forced cooling.

**! Warning:** Inadequate ventilation and subsequent overheating of the equipment may cause unreliable operation and reduced service life. Exposing the equipment to conditions that exceeds the specifications could invalidate your warranty.

## Installation

Mark the screw locations using the module as a template, and drill pilot holes. Secure the module using fasteners that are suitable for the material you are mounting the module to.



# 3

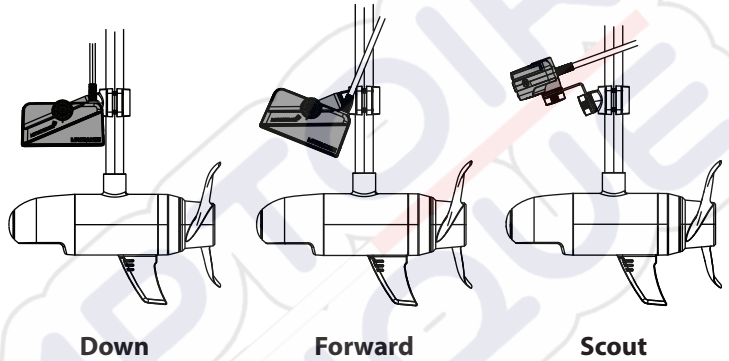
## Transducer installation

This chapter describes how to install the transducer.

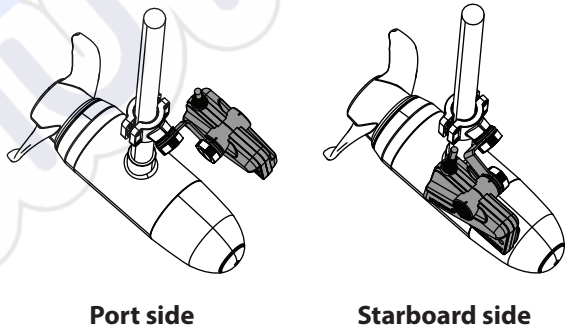
The transducer can be mounted either to the shaft or to the motor of the trolling motor.

### Shaft mounting

The transducer can be oriented in three different ways; down looking, forward looking, or in scout position.



The transducer can be mounted on the port or starboard side of the shaft.



#### Down:

Use for vertical fishing to see what is below the transducer. Watch your lure and fish movements in real time.

**Forward:**

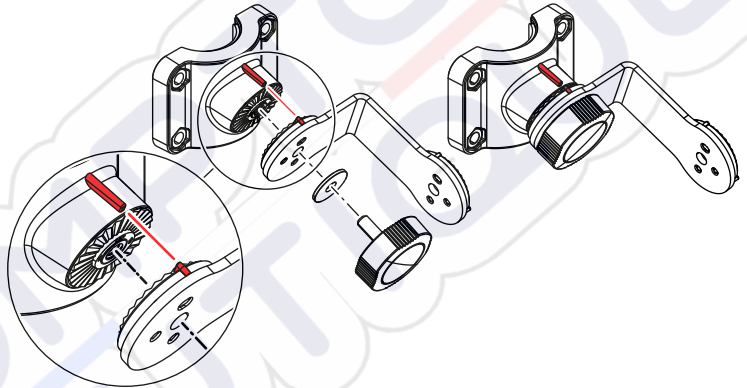
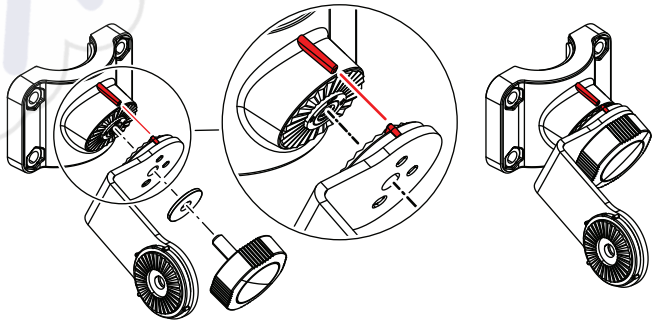
Use for seeing fish and structure directly in front of the transducer. Know the depth of the fish and structure to target your next cast.

**Scout:**

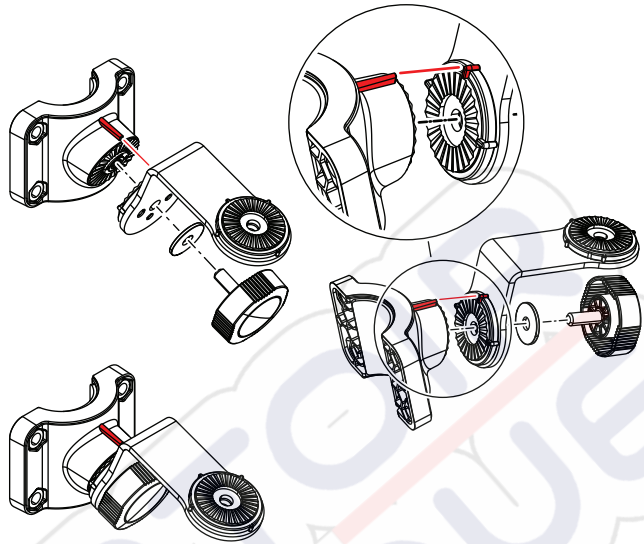
Use to scan large areas for fish and structure. Search for schooling fish and know the direction of your next cast.

**Attach the bracket arm to the shaft front collar**

Install the bracket arm in the desired position to the shaft collar. When installed, the arm can be used as a handle to align the shaft clamp with the centerline of the trolling motor.

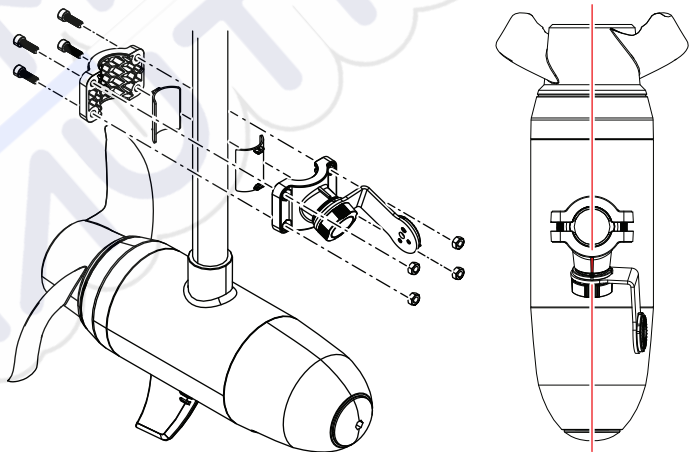
**Port side - Down/Forward orientation****Starboard side - Down/Forward orientation**

## Scout orientation



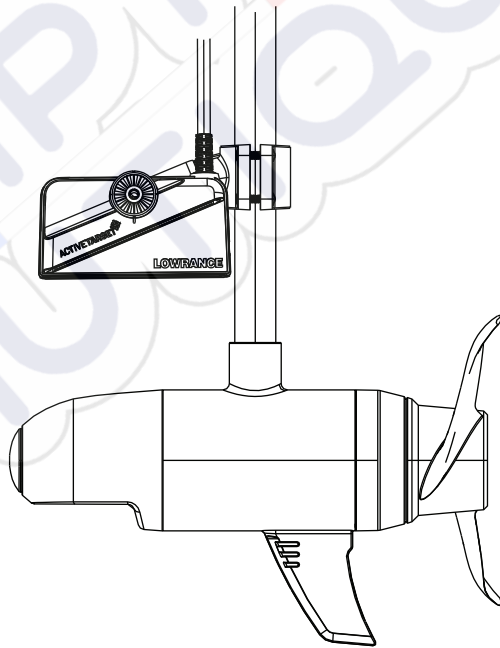
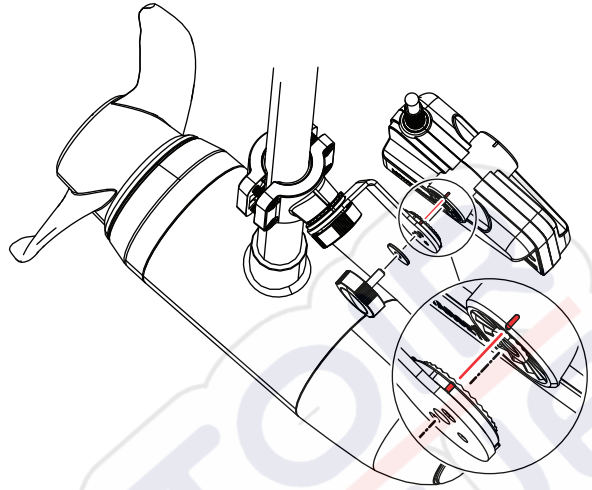
## Align and attach the shaft clamp

Align the shaft bracket with the centerline of the trolling motor.

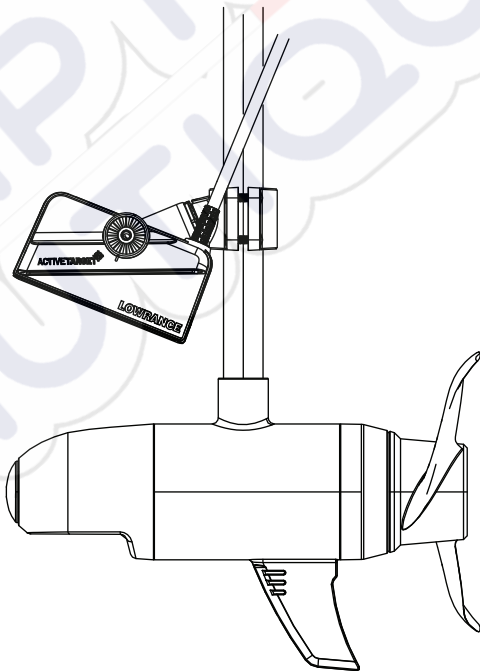
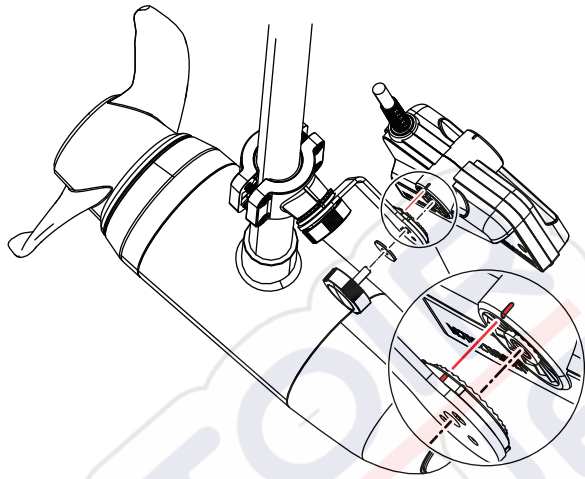




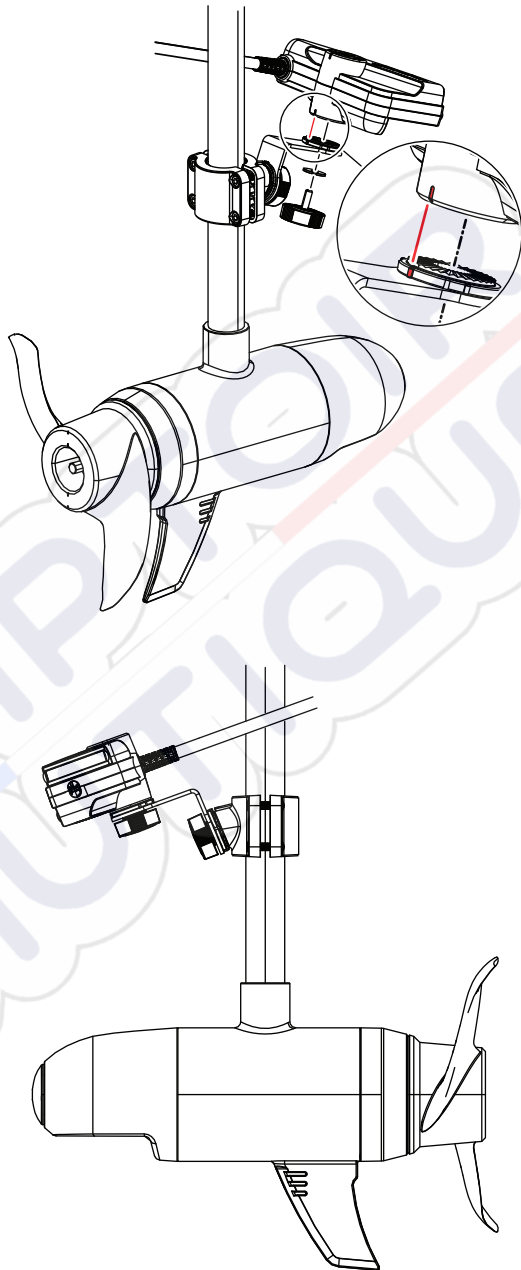
## Down orientation



## Forward orientation

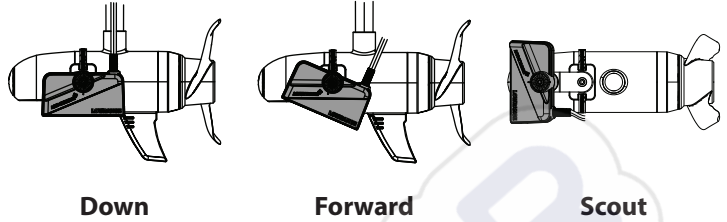


## Scout orientation

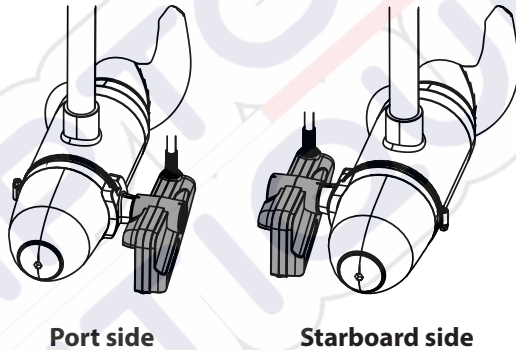


## Motor mounting

The transducer can be oriented in three different ways on most motors; down looking, forward looking, or in scout position.



The transducer can be mounted on the port or starboard side of the shaft.



### Down:

Use for vertical fishing to see what is below the transducer. Watch your lure and fish movements in real time.

### Forward:

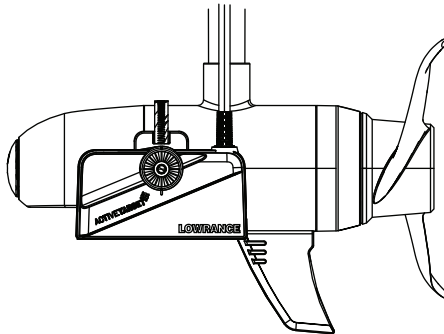
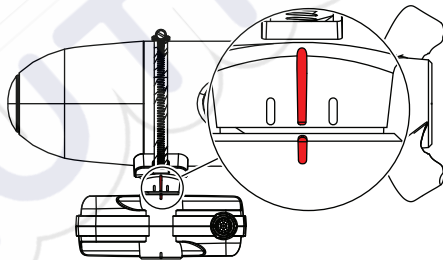
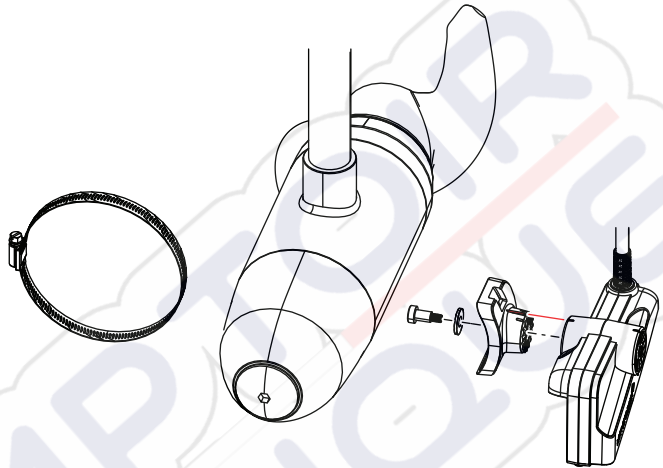
Use for seeing fish and structure directly in front of the transducer. Know the depth of the fish and structure to target your next cast.

### Scout:

Use to scan large areas for fish and structure. Search for schooling fish and know the direction of your next cast.

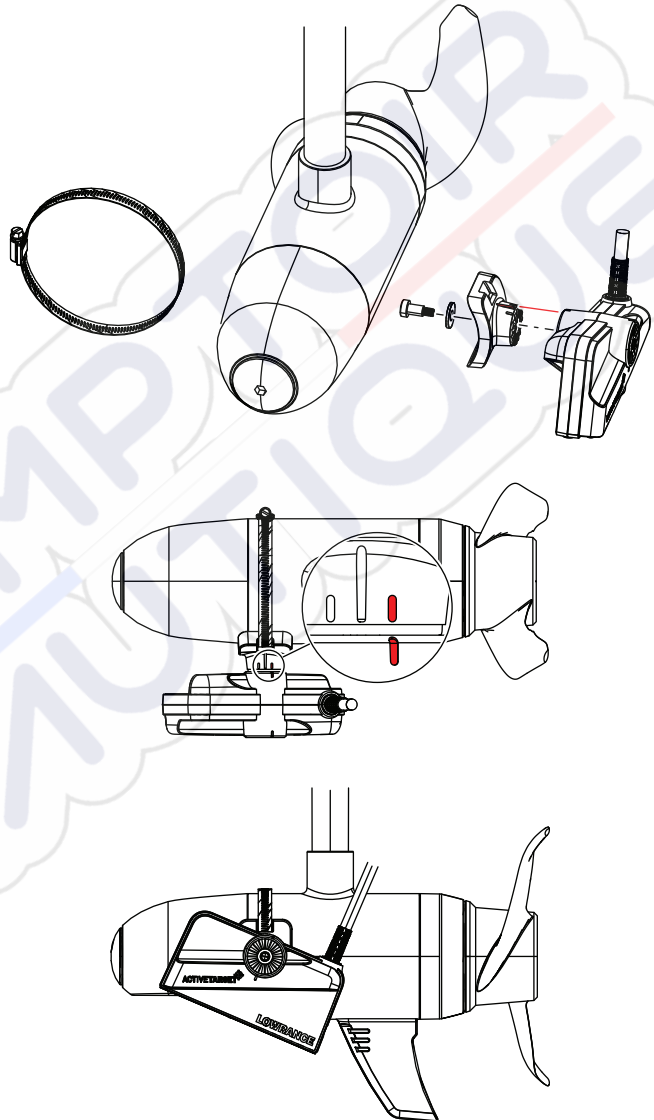
## Down orientation

Attach the bracket to the transducer. Secure the assembly to the motor using the hose clamp. The hose clamp should be tightened just enough to prevent the transducer from moving during normal use. Then orient the transducer to the down orientation by firmly gripping and rotating the transducer until the alignment marks are aligned.



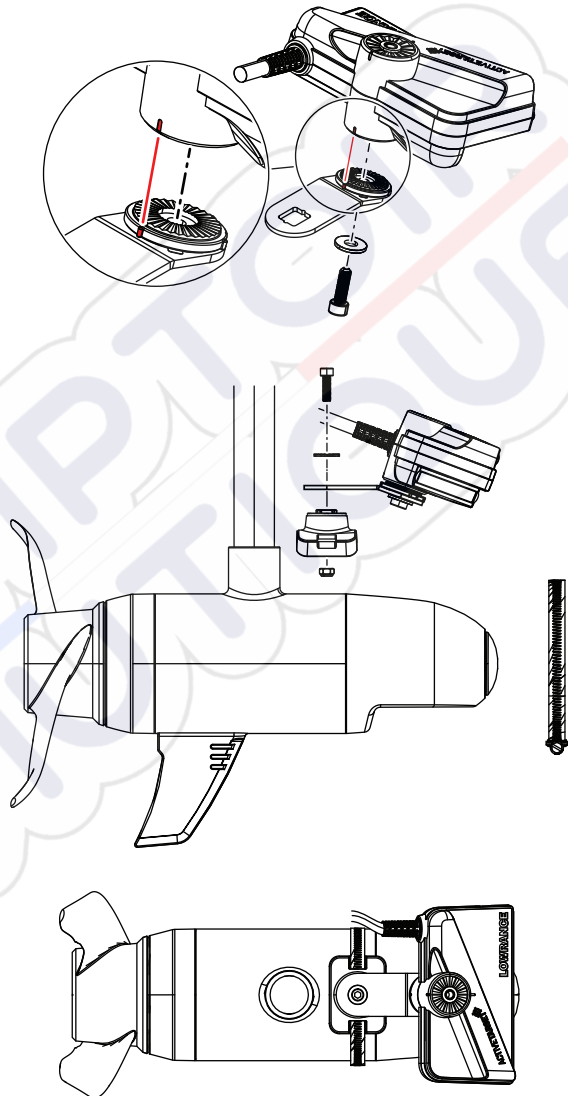
## Forward orientation

Attach the bracket to the transducer. Secure the assembly to the motor using the hose clamp. The hose clamp should be tightened just enough to prevent the transducer from moving during normal use. Then orient the transducer to the forward orientation by firmly gripping and rotating the transducer until the alignment marks are aligned.



## Scout orientation

Attach the transducer to the scout bracket arm. Then install the transducer and bracket arm to the bracket. Secure the assembly to the motor using the hose clamp. The orientation can be adjusted by firmly gripping and rotating the transducer until the alignment marks are aligned.



# 4

## Wiring

---

This chapter describes how to wire the sonar system.

### Guidelines

Do not:

- Make sharp bends in the cables.
- Run cables in a way that allows water to flow down into the connectors.
- Run the data cables adjacent to radar, transmitter, or large/high current carrying cables or high frequency signal cables.
- Run cables so they interfere with mechanical systems.
- Run cables over sharp edges or burrs.

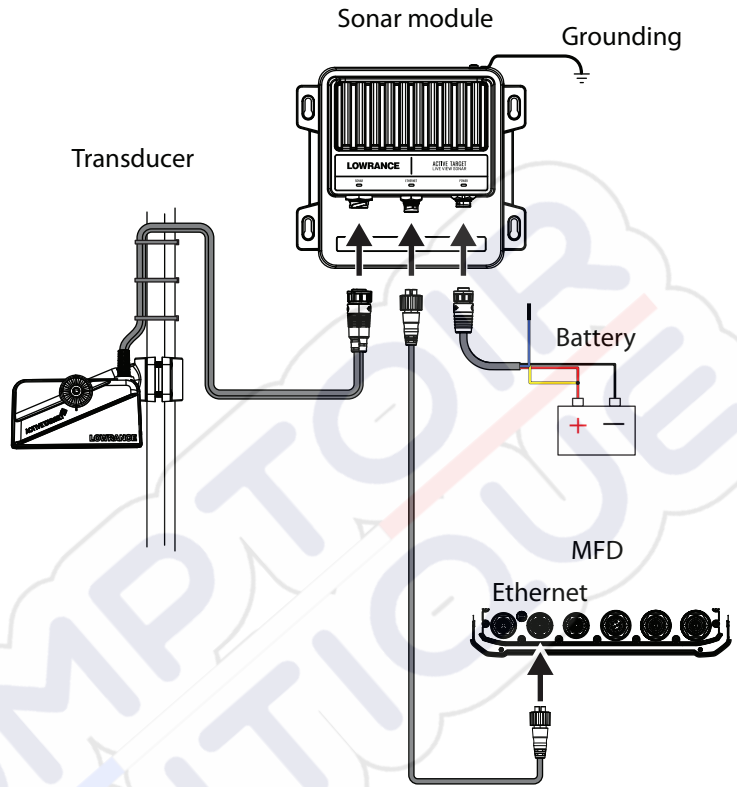
Do:

- Make drip and service loops.
- Use cable-ties on all cables to keep them secure.
- Solder/crimp and insulate all wiring connections if extending or shortening the cables.
- Leave room adjacent to connectors to ease plugging and unplugging of cables.

**! Warning:** Before starting the installation, be sure to turn electrical power off. If power is left on or turned on during the installation, fire, electrical shock, or other serious injury may occur. Be sure that the voltage of the power supply is compatible with the unit.



## Wiring overview

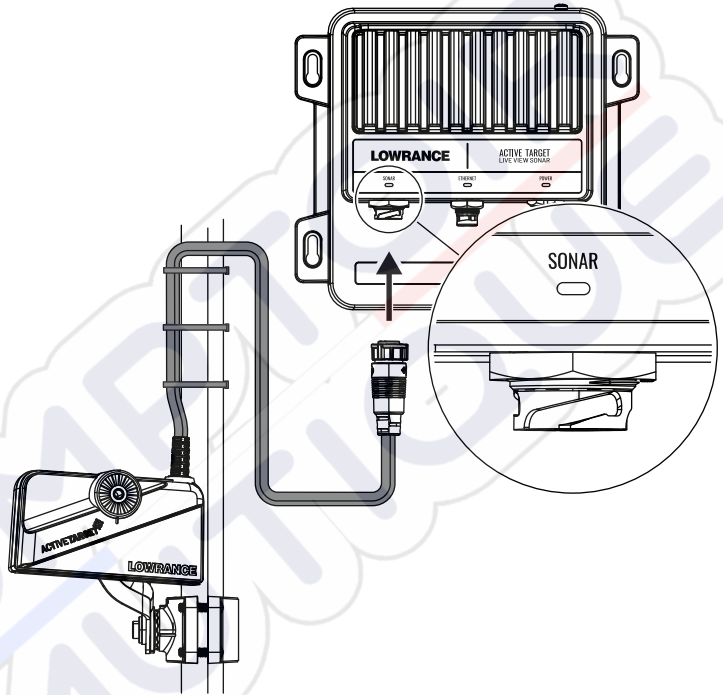


## Transducer

Leave enough slack in the cable so the transducer can be adjusted to all possible orientations (Forward/Down/Scout). There also needs to be enough slack in the cable loop so that the motor shaft can spin all the way around without damaging the cable.

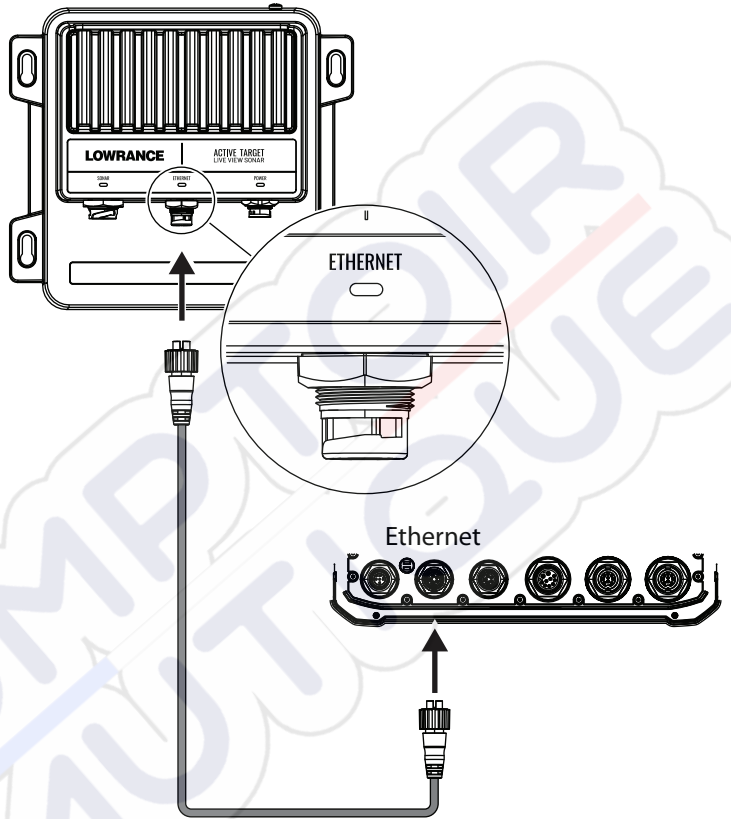
Connect the transducer to the sonar port of the module.

Make sure that the cable is properly supported.



## Ethernet

Connect the Ethernet cable to the Ethernet port of the module. The other end should be connected to your display unit or Ethernet expansion device.



## Power

The unit is designed to be powered by a 12 or 24 V DC system. It is protected against reverse polarity, under voltage, and over voltage (for a limited duration).

A fuse or circuit breaker should be fitted to the positive supply. For recommended fuse rating, refer to “Technical specification” on page 30.

The yellow wire in the power cable is used to control how the unit is turned on and off.

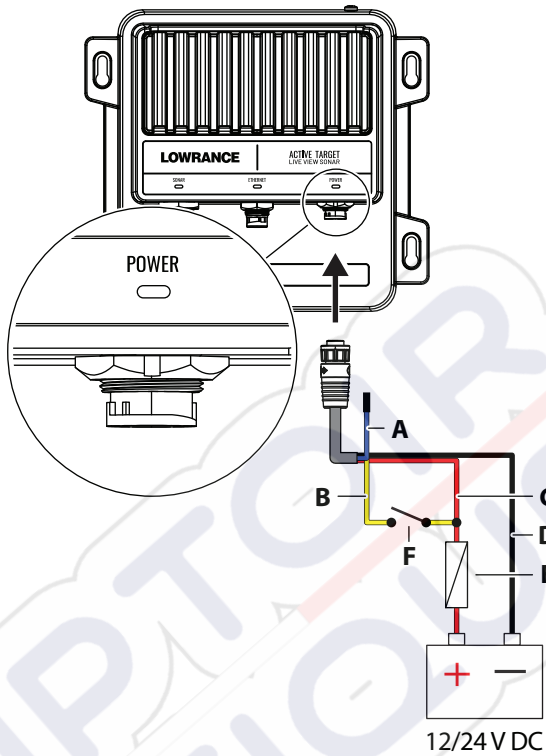
The blue wire should not be used.

**! Warning:** The positive supply wire (red) should always be connected to (+) DC with a fuse or a circuit breaker (closest available to fuse rating).

### Power controlled by external switch

The unit will turn ON/OFF when power is applied/removed.

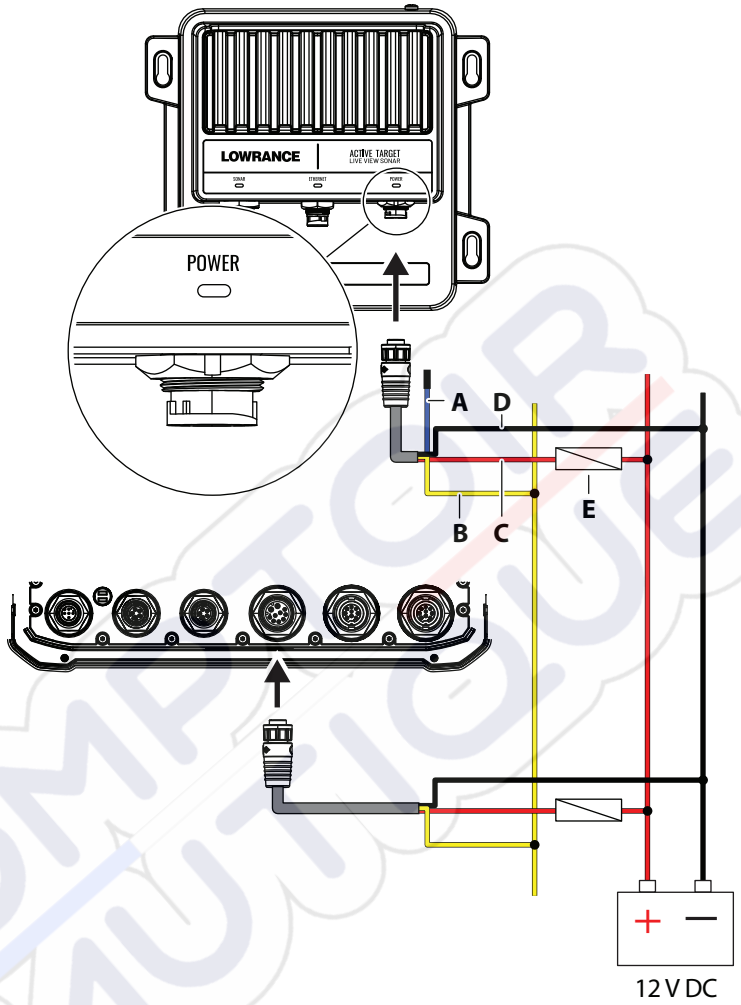
Connect the yellow wire to the red wire via a switch after the fuse.



Key	Description	Color
A	Not used	Blue
B	Accessory wake up	Yellow
C	+ 12/24 V DC	Red
D	DC Negative	Black
E	Fuse	
F	Switch	

### Power controlled by power bus/display unit

The unit will turn ON/OFF when power is applied/removed. By connecting the yellow wire to a display unit's yellow wire, the sonar module will turn on the moment the display unit is powered up.



Key	Description	Color
A	Not used	Blue
B	Accessory wake up	Yellow
C	+ 12V DC	Red
D	DC Negative	Black
E	Fuse	

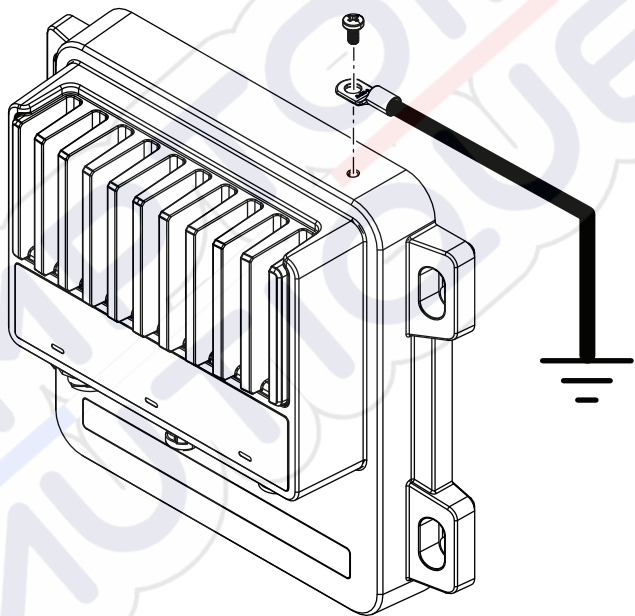
## Grounding

The grounding terminal is DC isolated from power to eliminate the risk of galvanic corrosion.

For installations that suffer from noise issues, the grounding terminal allows for the option to connect to various possible ground points. The grounding point can be the vessel's bonded ground/earth, non bonded RF Ground, or battery minus (DC negative).

It is recommended to use a 4 mm<sup>2</sup> (12 AWG) or thicker wire.

→ **Note:** No DC power will flow through the connected conductor.



## LED indicators

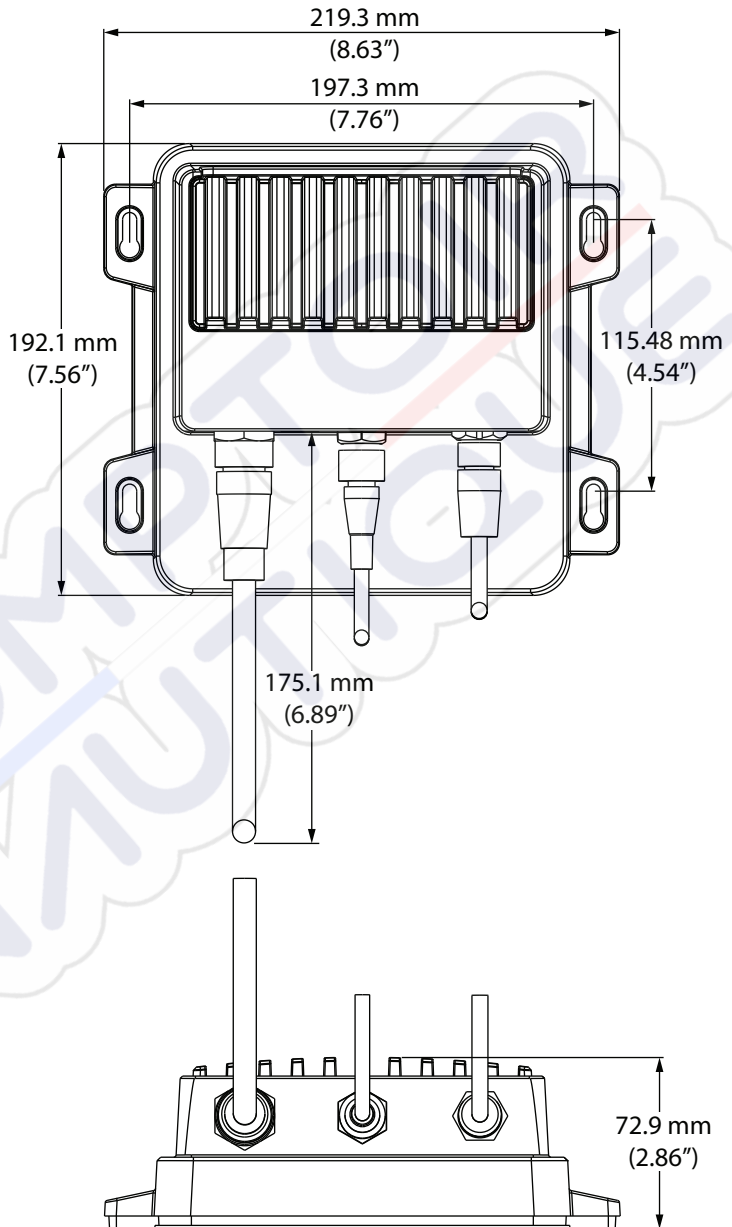
The LEDs on the sonar module indicate the status of the module.

LED	Description
Power	Solid green during power up. When started the led will alternate between green and red.
Ethernet	Flashes when there is network activity.
Transducer	Solid green when active. OFF when deactivate.

# 5

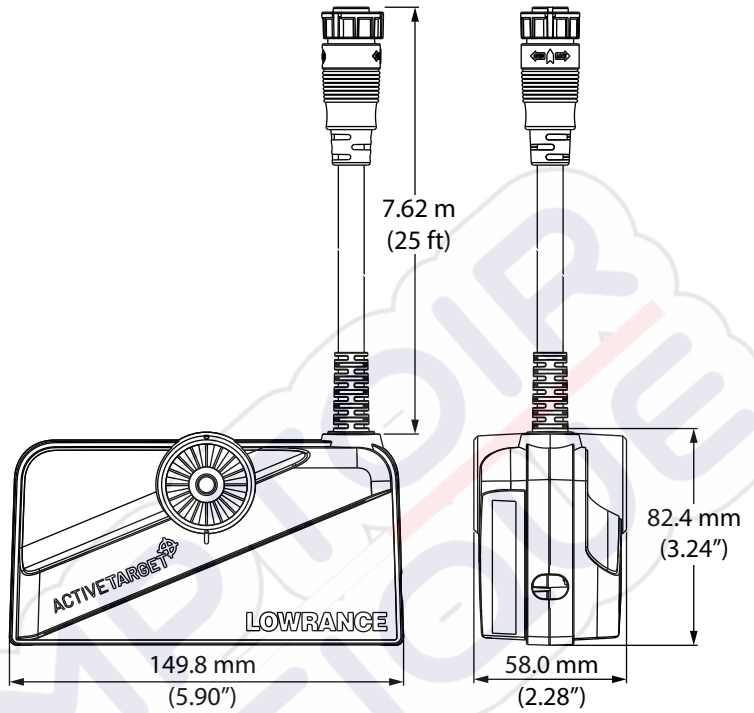
## Dimensional drawings

### Sonar module





# Transducer



# 6

## Technical specification

### Sonar module

<b>Environmental</b>	
Storage temperature	-30°C to +70°C (-22°F to +158°F)
Operating temperature	-15°C to +55°C (5°F to 131°F)
IP class	IP67
<b>Electrical</b>	
Power supply	12/24 V DC
Operating voltage	10.8 V DC - 31.2 V DC
Current drain (maximum)	1.5A at 13.8V
Reverse polarity protection	Yes
Fuse rating	3 A
<b>Physical</b>	
Weight	1.86 kg (4.12 lbs)

## Transducer

<b>Environmental</b>	
Storage temperature	-30°C to +70°C (-22°F to +158°F)
Water temperature for operation	0°C to +35°C (32°F to +95°F)
<b>Physical</b>	
Weight	1.21 kg (2.67 lbs)
Cable length	7.62 m (25 ft)
Mounting options	Trolling motor shaft Trolling motor lower unit Transom mount (sold separately)

**LOWRANCE®**

# ActiveTarget™

**MANUAL DE INSTALACIÓN**  
ESPAÑOL



# Prólogo

---

## Exención de responsabilidad

Dado que Navico mejora continuamente este producto, nos reservamos el derecho de realizar cambios al producto en cualquier momento. Dichos cambios pueden no aparecer recogidos en esta versión del manual. Póngase en contacto con su distribuidor más cercano si necesita más ayuda.

Es responsabilidad exclusiva del propietario instalar y usar el equipo de manera que no cause accidentes ni daños personales o a la propiedad. El usuario de este producto es el único responsable de seguir las medidas de seguridad marítimas.

NAVICO HOLDING AS Y SUS FILIALES, SUCURSALES Y AFILIADOS RECHAZAN TODA RESPONSABILIDAD DERIVADA DEL USO DE CUALQUIER TIPO DE ESTE PRODUCTO QUE PUEDA CAUSAR ACCIDENTES, DAÑOS O QUE PUEDA QUEBRANTAR LA LEY.

Este manual representa el producto tal y como era en el momento de la impresión. Navico Holding AS y sus filiales, sucursales y afiliados se reservan el derecho de modificar sin previo aviso las características técnicas.

## Idioma principal

Este informe, cualquier manual de instrucciones, guías de usuario y otra información relacionada con el producto (Documentación) puede ser traducida a, o ha sido traducida de, otro idioma (Traducción). En caso de conflicto entre cualquier traducción de la Documentación, la versión en lengua inglesa constituirá la versión oficial de la misma.

## Copyright

Copyright © 2021 Navico Holding AS.

## Garantía

La tarjeta de garantía se suministra como un documento aparte. En caso de cualquier duda, consulte el sitio web de la marca de su unidad o sistema:

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Declaraciones de conformidad

### Declaraciones

Las declaraciones de conformidad correspondientes están disponible en:

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

### Europa

Navico declara bajo su única responsabilidad que el producto cumple con los requisitos de:

- La directiva de compatibilidad electromagnética 2014/30/UE de la CE.

### Estados Unidos de América

**! Advertencia:** Se advierte al usuario de que cualquier cambio o modificación que no esté expresamente aprobado por la parte responsable de la conformidad podría invalidar la autorización del usuario de operar el equipo.

### Australia y Nueva Zelanda

Navico declara bajo su única responsabilidad que el producto cumple con los requisitos de:

- Los requisitos de los dispositivos de nivel 2 de la norma de 2017 sobre radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética).

### Marcas registradas

®Registrado en la oficina de patentes, marcas registradas y marcas comerciales (™) de EE. UU. de conformidad con el derecho consuetudinario estadounidense. Visite [www.navico.com/intellectual-property](http://www.navico.com/intellectual-property) para revisar los derechos y las acreditaciones globales de la marca registrada de Navico Holding AS y otras entidades.

- Navico® es una marca comercial registrada de Navico Holding AS.
- Lowrance® es una marca comercial registrada de Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ es una marca comercial de Navico Holding AS.

## Sobre este manual

El texto importante que requiere una atención especial del lector está resaltado del siguiente modo:

→ **Nota:** Usada para atraer la atención del lector hacia un comentario o información importante.

**! Advertencia:** Usada cuando es necesario advertir al personal de que debe actuar con cuidado para evitar lesiones y/o daños a equipos o al personal.

# Contenido

---

## **7 Elementos incluidos**

## **9 Instalación del módulo de sonda**

9 Instrucciones de montaje

10 Instalación

## **11 Instalación del transductor**

11 Montaje en el eje

18 Montaje en el motor

## **22 Cableado**

22 Directrices

23 Descripción general del cableado

24 Transductor

25 Ethernet

26 Alimentación

29 Puesta a tierra

30 Indicadores LED

## **31 Dibujos acotados**

31 Módulo de sonda

32 Transductor

## **33 Especificaciones técnicas**

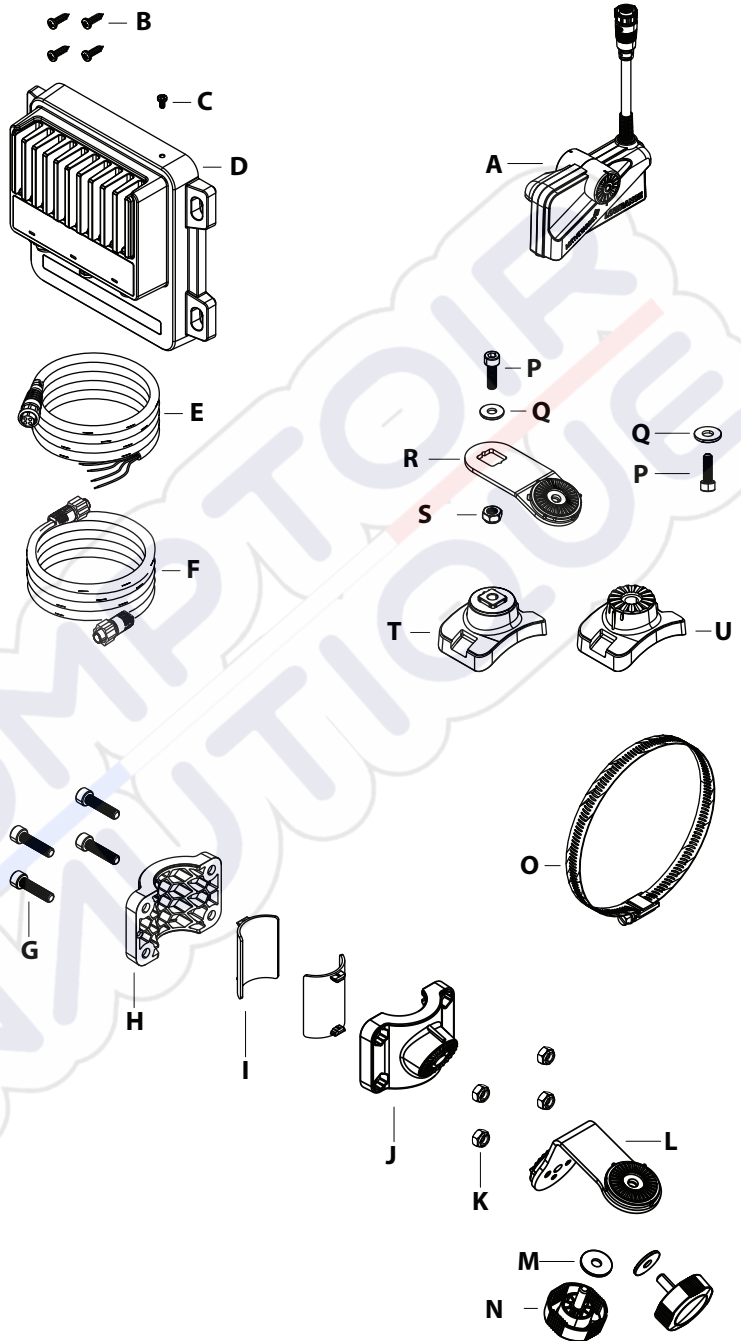
33 Módulo de sonda

34 Transductor



# 1

## Elementos incluidos



- A** Transductor ActiveTarget
- B** Tornillos de montaje del módulo de sonda
- C** Tornillo de puesta a tierra del módulo de sonda M4
- D** Módulo de sonda
- E** Cable Ethernet
- F** Cable de alimentación
- G** 4 tornillos M6x20
- H** Parte trasera del collarín del eje del motor eléctrico (montaje en eje)
- I** 2 piezas de goma para el collarín
- J** Parte delantera del collarín del eje del motor eléctrico (montaje en eje)
- K** 4 tuercas M6
- L** Escuadra de soporte del motor eléctrico (montaje en eje)
- M** 2 arandelas de metal M6
- N** 2 tornillos moleteados del brazo del transductor
- O** Abrazadera
- P** 2 tornillos M6x20
- Q** 2 arandelas de metal M6
- R** Pletina de soporte para posición de reconocimiento en el motor eléctrico (montaje en motor)
- S** Tuerca M6
- T** Soporte de montaje para posición de reconocimiento en el motor eléctrico (montaje en motor)
- U** Soporte de montaje para orientación hacia abajo/hacia delante en el motor eléctrico (montaje en motor)

# 2

## Instalación del módulo de sonda

En este capítulo se explica cómo instalar el módulo de sonda.

### Instrucciones de montaje

Decida con cuidado en qué ubicación va a realizar el montaje, asegúrese de que no hay cables eléctricos u otras piezas ocultos detrás del panel antes de taladrar o cortar. Si se van a realizar cortes u orificios, asegúrese de que se hagan en una posición segura y de que no debiliten la estructura de la embarcación. Si tiene alguna duda, consulte con un constructor de barcos o instalador de electrónica marina cualificados.

No:

- Monte ninguna pieza donde se pueda utilizar como agarre.
- Monte ninguna pieza donde pueda quedar sumergida o expuesta a la humedad.
- Monte ninguna pieza donde pueda interferir con el funcionamiento, el arriado o la recuperación del barco.
- Realice el montaje de forma que la humedad o la condensación puedan seguir los cables y penetrar en el dispositivo.

Sí:

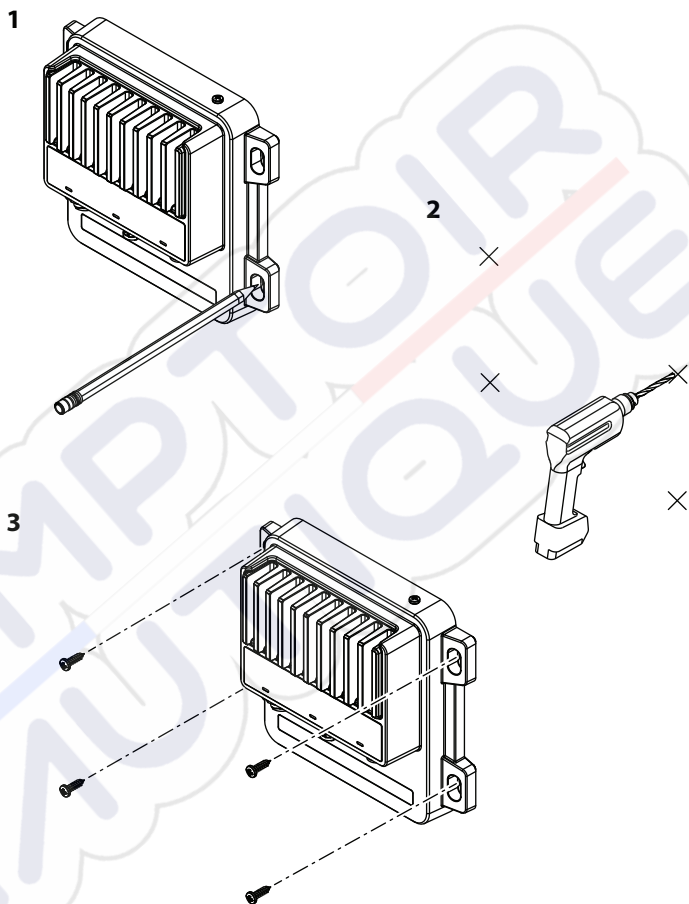
- Tenga en cuenta los requisitos generales de altura y anchura.
- Deje espacio suficiente para conectar todos los cables relevantes.
- Compruebe que sea posible instalar los cables en la ubicación de montaje deseada.

→ **Nota:** El alojamiento debe estar seco y bien ventilado. En alojamientos pequeños, puede ser necesario ajustar la refrigeración forzada.

**! Advertencia:** Una ventilación inadecuada y el posterior sobrecalentamiento del equipo pueden provocar un funcionamiento poco fiable y reducir su vida útil. Exponer el equipo a condiciones que excedan las especificaciones podría invalidar la garantía.

## Instalación

Marque el lugar en el que se deban colocar los tornillos utilizando el módulo como plantilla y perforo los orificios. Asegure el módulo con tornillos que sean adecuados para el material en el que vaya a montarlo.



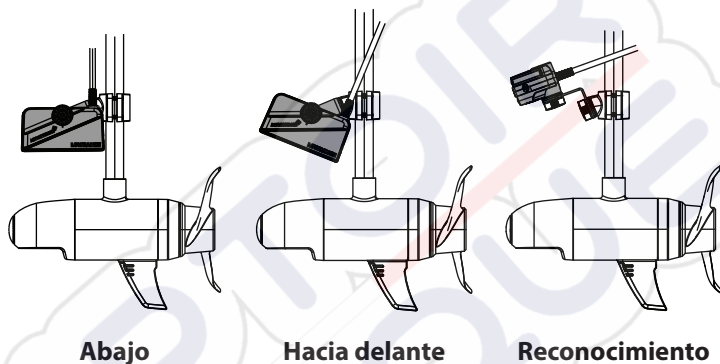
# 3

## Instalación del transductor

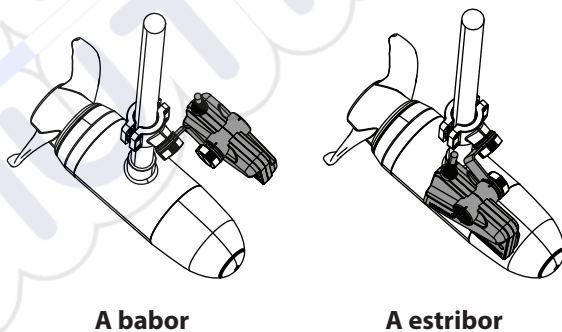
En este capítulo se explica cómo instalar el transductor. Este se puede montar en el eje o en el mismo motor.

### Montaje en el eje

El transductor se puede orientar de tres formas diferentes: hacia abajo, hacia delante o en posición de reconocimiento.



Se puede montar tanto a babor como a estribor del eje.



### Hacia abajo:

Se utiliza en la pesca vertical para ver qué hay bajo el transductor. Observe los movimientos de su cebo y de los peces en tiempo real.

### **Hacia delante:**

Se utiliza para ver peces y estructuras que estén justo delante del transductor. Descubra la profundidad a la que se encuentran los peces y la estructura para apuntar la próxima vez que lance.

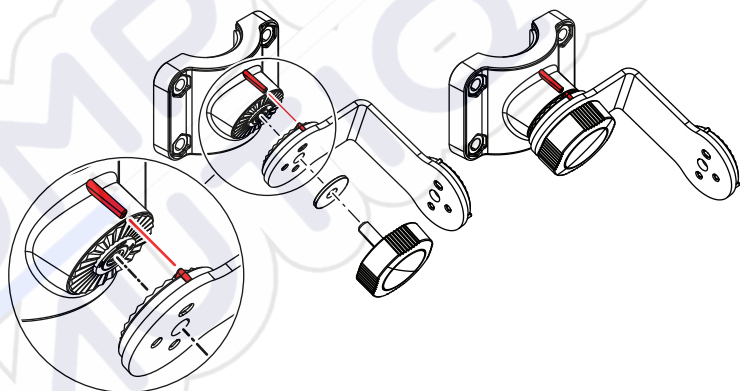
### **En posición de reconocimiento:**

Se utiliza para explorar zonas grandes en busca de peces y estructuras. Busque bancos de peces y descubra la dirección de su próximo lanzamiento.

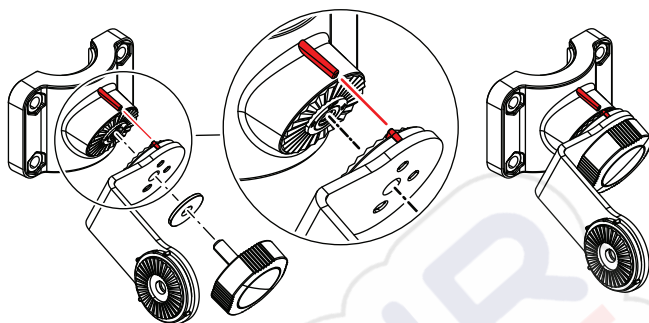
### **Fijación de la escuadra de soporte a la parte delantera del collarín del eje**

Coloque la escuadra de soporte en la posición deseada con respecto al collarín del eje. Una vez instalada, la escuadra se puede utilizar como asa para alinear el collarín del eje con la línea central del motor eléctrico.

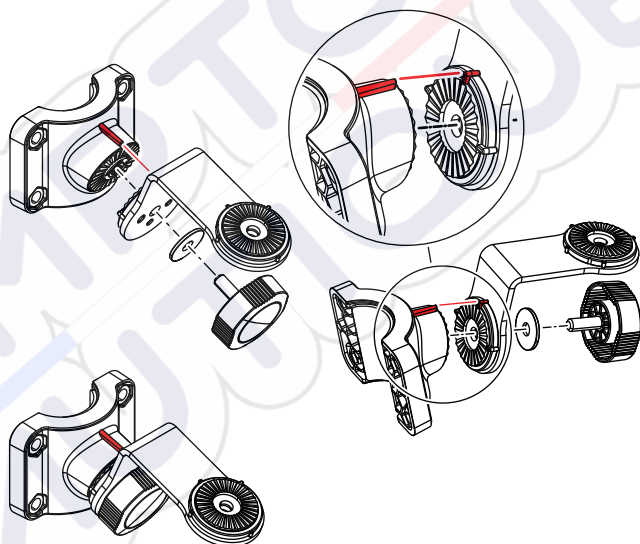
### **A babor: hacia abajo/delante**



A estribor: hacia abajo/delante

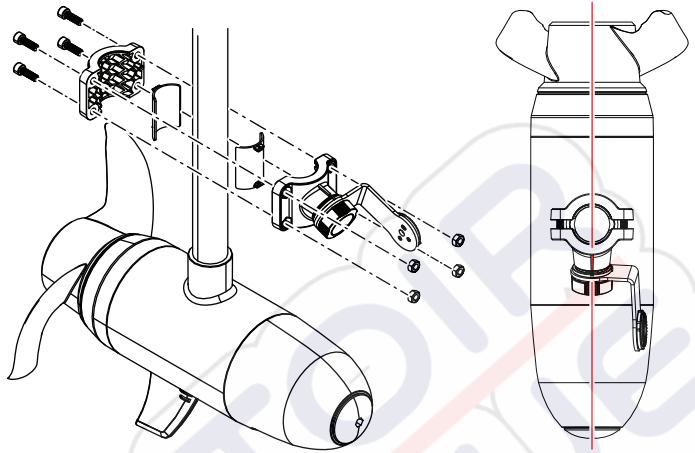


En posición de reconocimiento



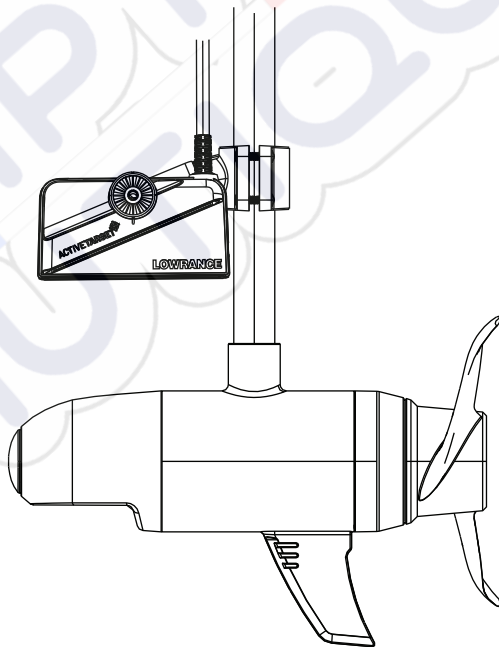
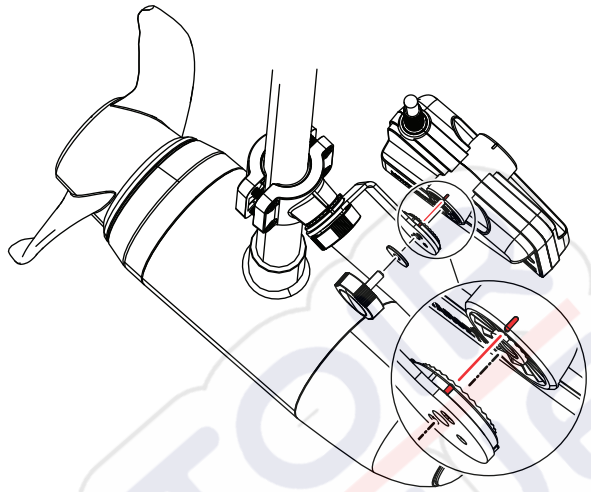
## Alineación y fijación del collarín del eje

Alinee el collarín del eje con la línea central del motor eléctrico.

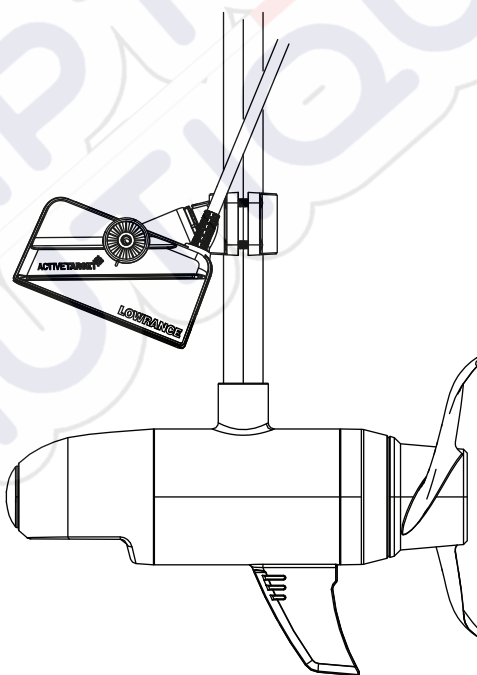
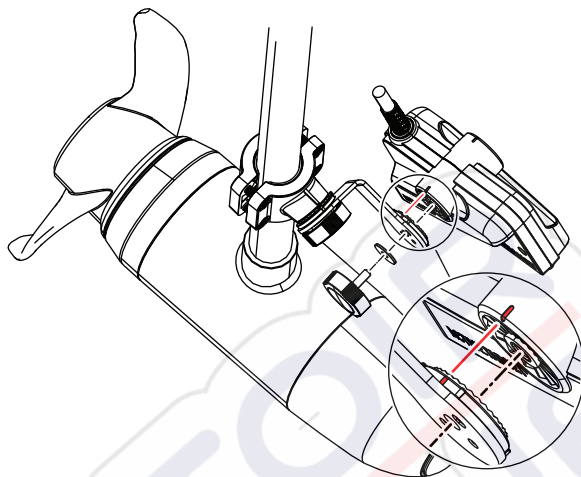




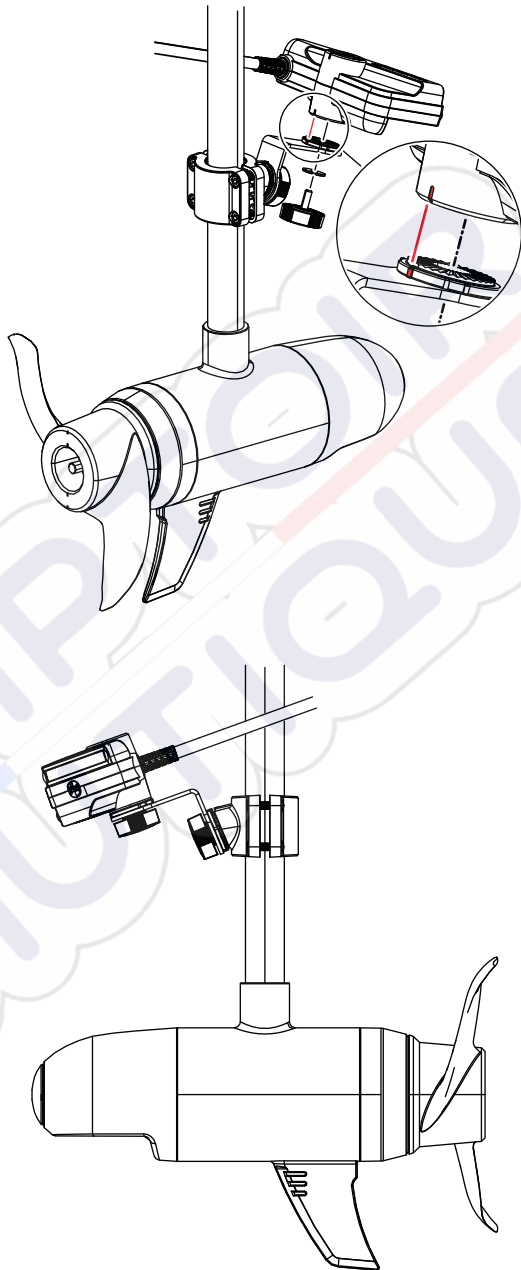
Hacia abajo



## Hacia delante

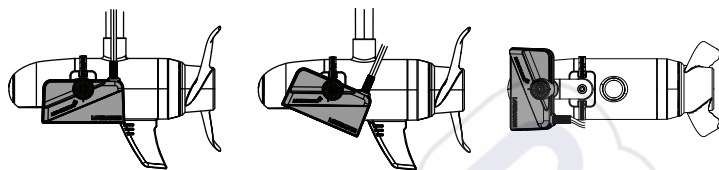


## En posición de reconocimiento



## Montaje en el motor

El transductor se puede orientar de tres formas diferentes en la mayoría de los motores: hacia abajo, hacia delante o en posición de reconocimiento.

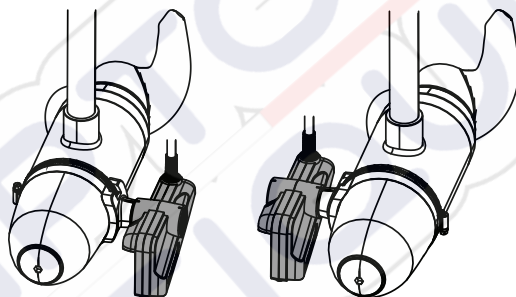


**Abajo**

**Hacia delante**

**Reconocimiento**

Se puede montar tanto a babor como a estribor del eje.



**A babor**

**A estribor**

### Hacia abajo:

Se utiliza en la pesca vertical para ver qué hay bajo el transductor. Observe los movimientos de su cebo y de los peces en tiempo real.

### Hacia delante:

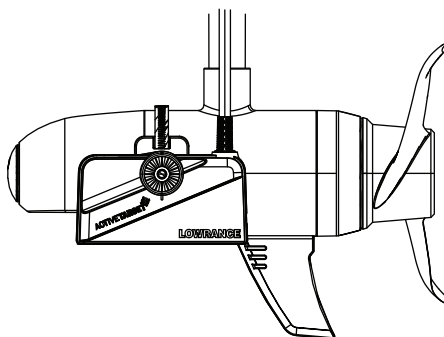
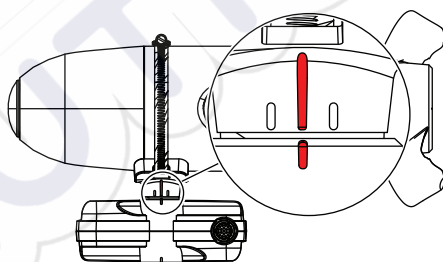
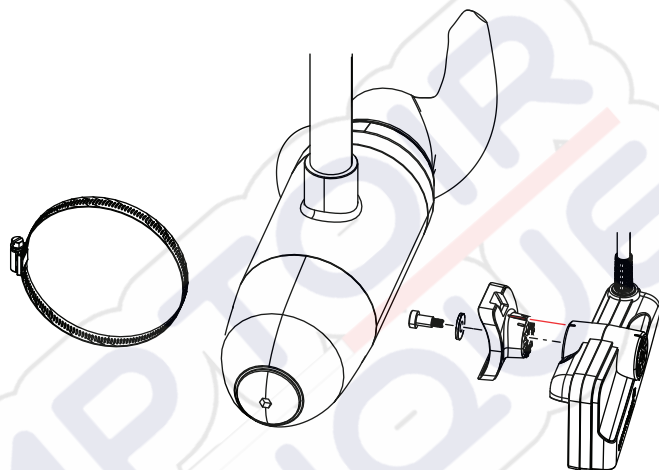
Se utiliza para ver peces y estructuras que estén justo delante del transductor. Descubra la profundidad a la que se encuentran los peces y la estructura para apuntar la próxima vez que lance.

### En posición de reconocimiento:

Se utiliza para explorar zonas grandes en busca de peces y estructuras. Busque bancos de peces y descubra la dirección de su próximo lanzamiento.

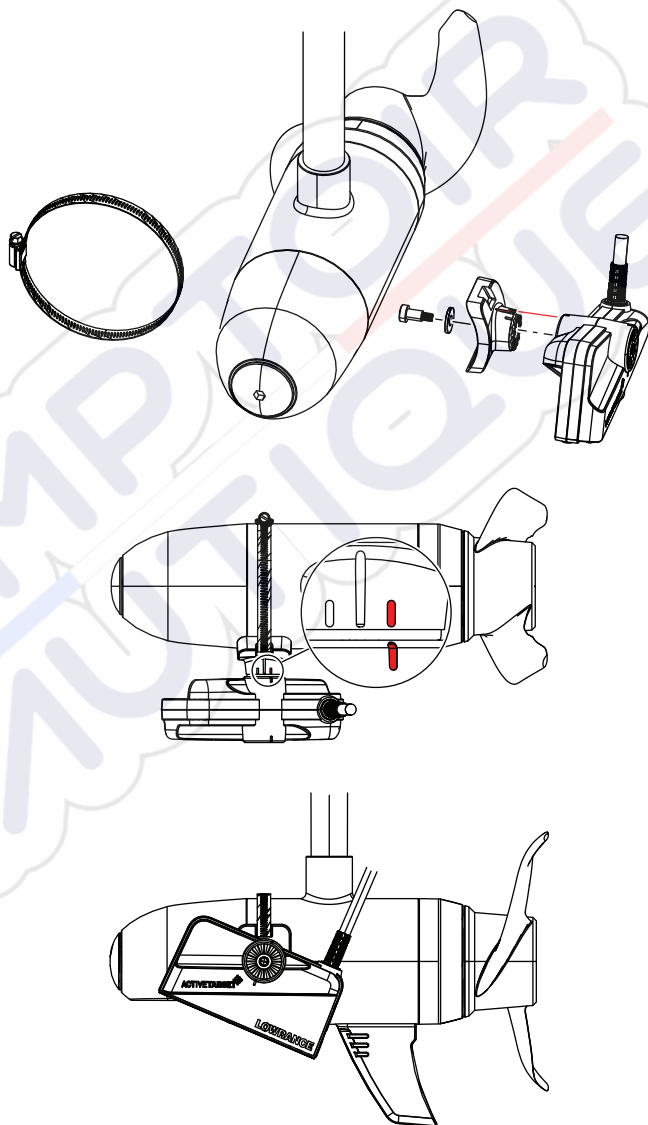
## Hacia abajo

Fije el soporte al transductor. Utilice la abrazadera para asegurar el conjunto al motor. La abrazadera debe estar lo suficientemente apretada como para evitar que el transductor se mueva durante un uso normal. A continuación, oriente el transductor hacia abajo sujetándolo y girándolo con firmeza hasta que las marcas de alineación estén alineadas.



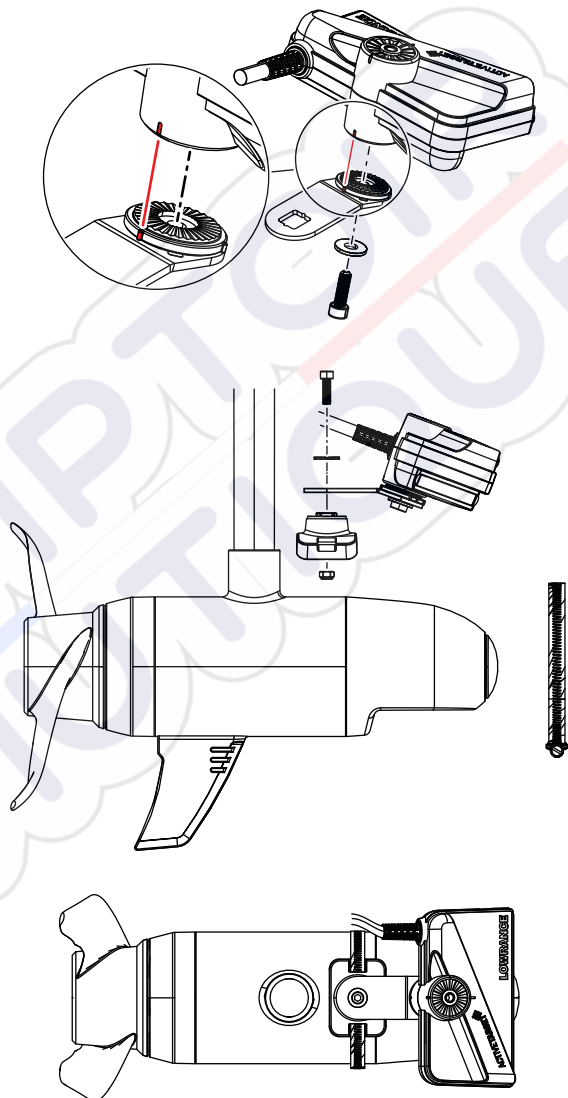
## Hacia delante

Fije el soporte al transductor. Utilice la abrazadera para asegurar el conjunto al motor. La abrazadera debe estar lo suficientemente apretada como para evitar que el transductor se mueva durante un uso normal. A continuación, oriente el transductor hacia delante sujetándolo y girándolo con firmeza hasta que las marcas de alineación estén alineadas.



## En posición de reconocimiento

Fije el transductor a la pletina de soporte de reconocimiento. A continuación, instale el transductor y la pletina en el soporte. Utilice la abrazadera para asegurar el conjunto al motor. La orientación se puede ajustar sujetando y girando el transductor con firmeza hasta que las marcas de alineación estén alineadas.



# 4

## Cableado

---

En este capítulo se explica cómo conectar el sistema de sonda.

### Directrices

No:

- Haga dobleces marcados en los cables.
- Coloque los cables de forma que pueda entrar agua en los conectores.
- Coloque los cables de datos cerca del radar, el transmisor o los cables de alta conducción de corriente o de señal de alta frecuencia.
- Coloque los cables de modo que interfieran en los sistemas mecánicos.
- Coloque los cables sobre bordes o rebabas afilados.

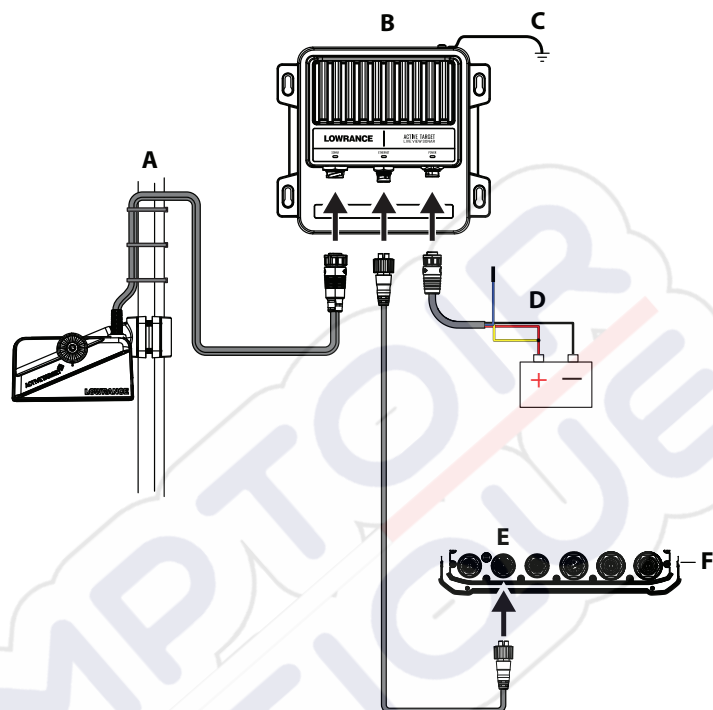
Sí:

- Deje holgura en los cables.
- Fije los cables con bridas para que queden bien asegurados.
- Si extiende o acorta cables, suelde/crimpe y aíse todo el cableado.
- Deje espacio junto a los conectores para poder conectar y desconectar los cables fácilmente.

**! Advertencia:** Antes de comenzar la instalación, asegúrese de cortar la alimentación eléctrica. Si deja la alimentación conectada o se conecta durante la instalación, puede provocar un incendio, una descarga eléctrica u otros daños graves. Asegúrese de que la tensión de la fuente de alimentación es compatible con la unidad.



## Descripción general del cableado



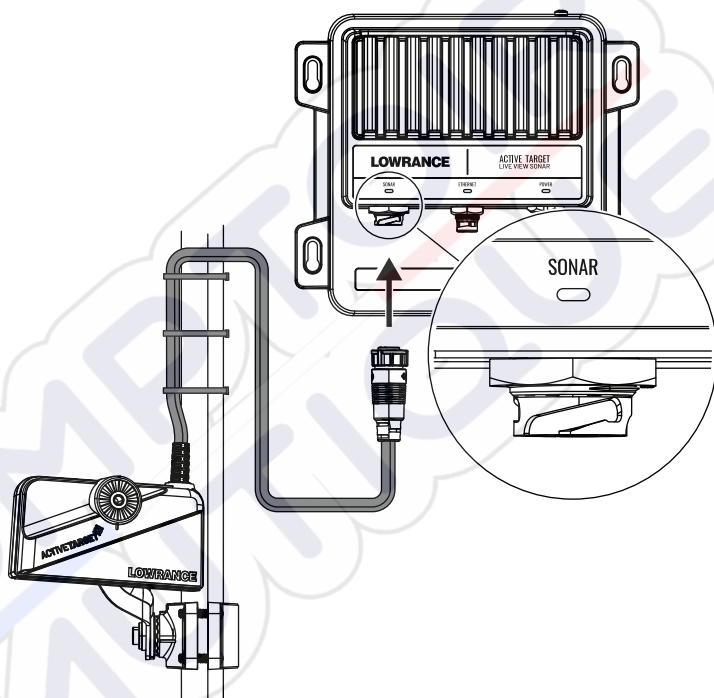
Clave	Descripción
A	Transductor
B	Módulo de sonda
C	Puesta a tierra
D	Batería
E	Ethernet
F	MFD

## Transductor

Deje que el cable tenga la holgura suficiente como para que el transductor pueda ajustarse a todas las orientaciones (hacia delante/hacia abajo/en modo reconocimiento). Asimismo, el cable deberá tener la suficiente holgura como para que el eje del motor pueda girar por completo sin dañar el cable.

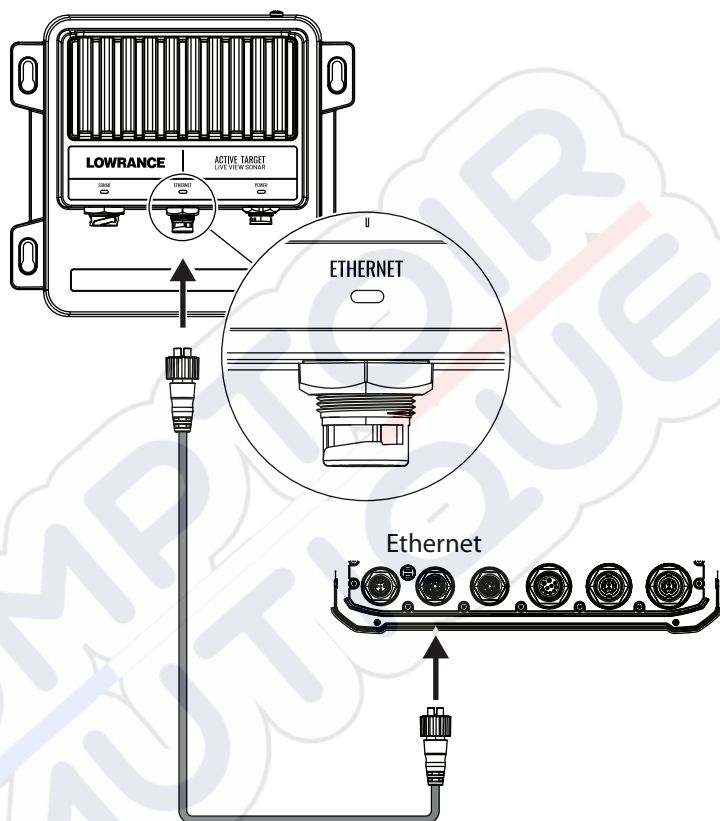
Conecte el transductor al puerto de la sonda del módulo.

Asegúrese de que el cable está bien sujeto.



## Ethernet

Conecte el cable de Ethernet al puerto de Ethernet del módulo. El otro extremo debe estar conectado a la unidad de visualización o al dispositivo de expansión de Ethernet.



## Alimentación

La unidad está diseñada para alimentarse mediante un sistema de 12 o 24 V de CC. Está protegida contra la inversión de polaridad, la subtensión y la sobretensión (durante un tiempo limitado).

Debe instalarse un fusible o un disyuntor en el cable positivo. Para conocer la capacidad recomendada para los fusibles, consulte "Especificaciones técnicas" en la página 33.

El hilo amarillo del cable de alimentación se utiliza para controlar el modo en que la unidad se enciende y apaga.

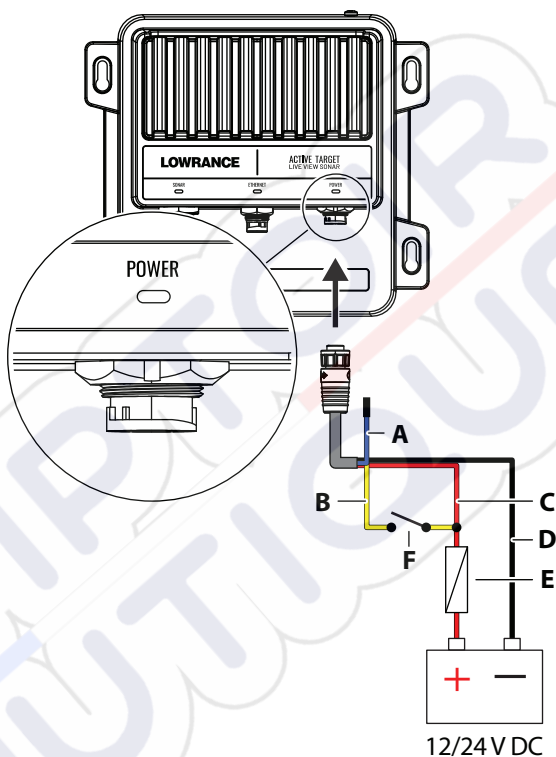
No se debe utilizar el cable azul.

**! Advertencia:** El cable positivo (rojo) debe estar siempre conectado a (+) CC con un fusible o un disyuntor (de una capacidad lo más próxima posible a la del fusible).

## Control de encendido mediante conmutador externo

La unidad se encenderá/apagará cuando se conecte/desconecte la alimentación.

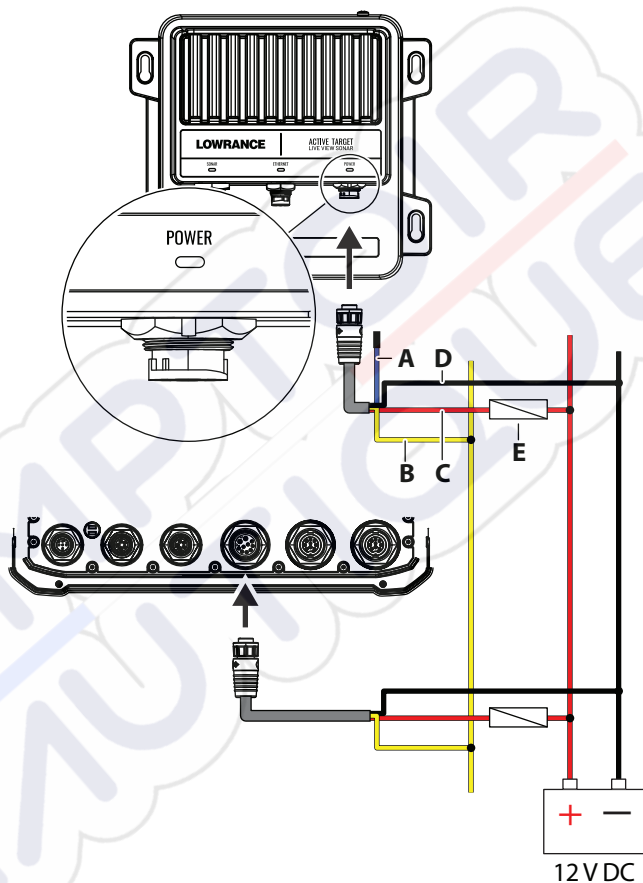
Conecte el cable amarillo al cable rojo por medio de un conmutador después del fusible.



Clave	Descripción	Color
A	No se usa	Azul
B	Activación de accesorios	Amarillo
C	+12/24 V de CC	Rojo
D	CC negativa	Negro
E	Fusible	
F	Conmutador	

## Control de encendido mediante bus de alimentación/ unidad de visualización

La unidad se encenderá/apagará cuando se conecte/desconecte la alimentación. Al conectar el cable amarillo al cable amarillo de una unidad de visualización, el módulo de sonda se encenderá en cuanto esta se encienda.



Clave	Descripción	Color
A	No se usa	Azul
B	Activación de accesorios	Amarillo
C	+12 V de CC	Rojo
D	CC negativa	Negro
E	Fusible	

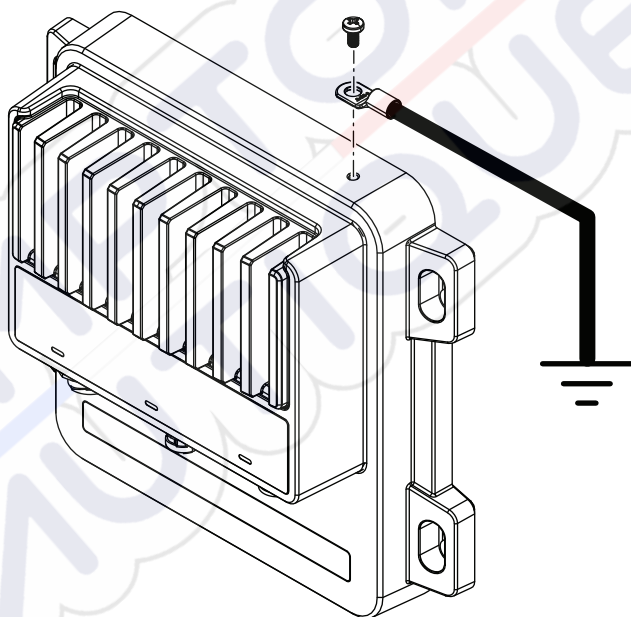
## Puesta a tierra

El borne de puesta a tierra está aislado de la CC de la alimentación para eliminar el riesgo de corrosión galvánica.

En instalaciones que sufran problemas de ruido, el borne de puesta a tierra se puede conectar a varios puntos de puesta a tierra. El punto de puesta a tierra puede ser la conexión a tierra de la embarcación, la puesta a tierra de RF no conectada o el polo negativo de la batería (CC negativo).

Se recomienda utilizar un cable de, como mínimo,  $4 \text{ mm}^2$  (12 AWG) de sección.

→ **Nota:** No pasará corriente de CC por el conductor conectado.



## Indicadores LED

Los LED del módulo de sonda indican el estado del módulo.

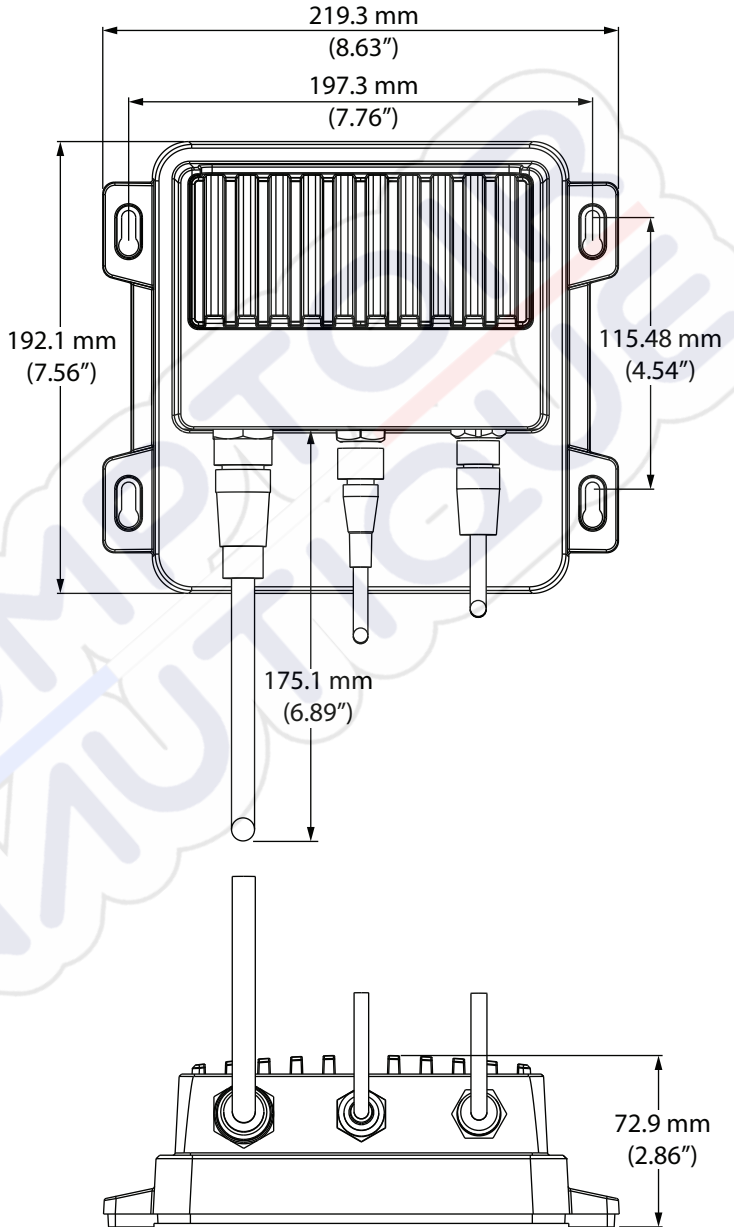
LED	Descripción
Alimentación	Verde fijo mientras está encendido. Al iniciarse, el LED alterna entre verde y rojo.
Ethernet	Parpadea cuando hay actividad de red.
Transductor	Verde fijo cuando está activo. APAGADO cuando está desactivado.



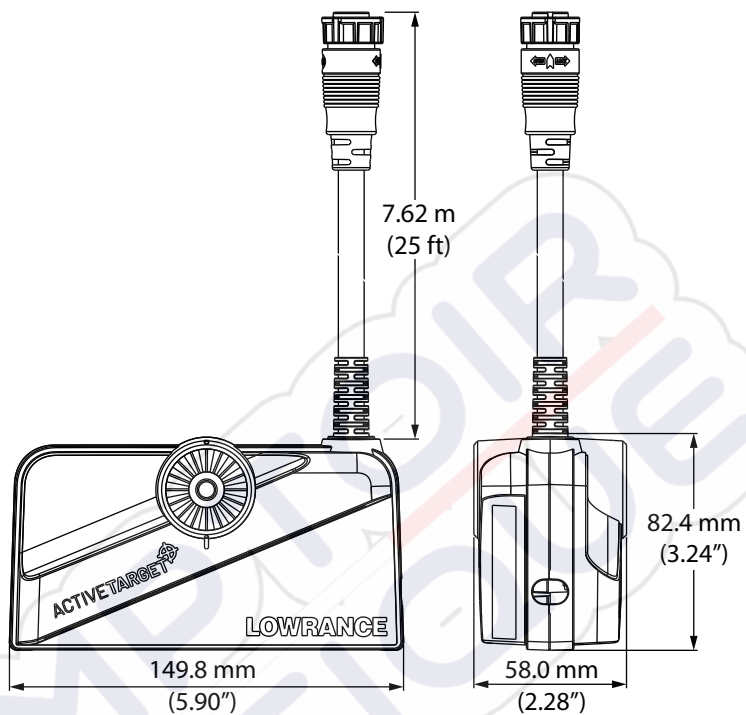
# 5

## Dibujos acotados

### Módulo de sonda



## Transductor



# 6

## Especificaciones técnicas

### Módulo de sonda

<b>Características medioambientales</b>	
Temperatura de almacenamiento	De -30 °C a +70 °C (de -22 °F a +158 °F)
Temperatura de uso	De -15 °C a +55 °C (de 5 °F a 131 °F)
Grado de protección IP	IP67
<b>Características eléctricas</b>	
Fuente de alimentación	12/24 V CC
Tensión de funcionamiento	De 10,8 V CC a 31,2 V CC
Fuga de corriente (máxima)	1,5 A a 13,8 V
Protección de polaridad invertida	Sí
Capacidad del fusible	3 A
<b>Características físicas</b>	
Peso	1,86 kg (4,12 lb)

## Transductor

<b>Características medioambientales</b>	
Temperatura de almacenamiento	De -30 °C a +70 °C (de -22 °F a +158 °F)
Temperatura del agua para el funcionamiento	De 0 °C a +35 °C (de 32 °F a +95 °F)
<b>Características físicas</b>	
Peso	1,21 kg (2,67 lb)
Longitud del cable	7,62 m (25 ft)
Opciones de montaje	Eje del motor eléctrico Unidad inferior del motor eléctrico Soporte para montaje en espejo (se vende por separado)



NAVICO  
COMPTONIA

\*Registrado en la oficina de patentes, marcas registradas y marcas comerciales (™) de EE. UU. de conformidad con el derecho consuetudinario estadounidense.

Visite [www.navico.com/intellectual-property](http://www.navico.com/intellectual-property) para revisar los derechos y las acreditaciones globales de la marca registrada de Navico Holding AS y otras entidades.

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)