

Software Release:25.2Určeno proHDS® PRO, HDS® LIVE, HDS® Carbon, Elite™ FS, Sonarhub™, S5100, S3100,
produkty:S3100H, StructureScan®3D, ActiveTarget®, ActiveTarget®2Verze Softwaru:25.2 (71.2.22)
Platnost:July 2025

25.2 Verze softwaru 25.2 pro Lowrance® a sonarové moduly

Tato aktualizace softwaru pro multifunkční displeje (MFD) Lowrance a sonarové moduly přináší řadu nových funkcí a vylepšení výkonu, stejně jako opravy chyb. Software je k dispozici ke stažení na webových stránkách <u>Lowrance.com</u> nebo formou bezdrátové aktualizace, pokud je displej připojen k internetu.

Verze softwaru 25.2 zahrnuje:

- Nové funkce pro trollingové motory Lowrance
- Vylepšení pro ActiveTarget[®] a ActiveTarget[®]2
- Integrace funkcí třetích stran:
 - Ovládání digitálních spínacích systémů Yak-Power
 - Vylepšená integrace s produkty Power-Pole[®], včetně podpory Power-Pole OnePump (*vyžaduje aktualizaci softwaru Power-Pole, dostupnou od srpna 2025)

Verze 25.2 je k dispozici pro všechny velikosti displejů Lowrance, včetně modelů HDS PRO®, HDS LIVE®, Elite FS®, HDS Carbon®, a sonarových modulů Sonarhub, S5100, S3100, S3100H, StructureScan3D, ActiveTarget® a ActiveTarget®2.

Nové funkce pro trollingové motory Lowrance®

Verze 25.2 přináší nové možnosti ovládání pro trollingové motory značek Lowrance® a Simrad®*:

- Ukotvení na dálku ("Anchor at a Distance")
- Ukotvení v orbitě ("Anchor Orbit")
- Navigace podle hloubky ("Depth Routing")

*Tyto funkce jsou určeny pro trollingové motory Lowrance Ghost®, Ghost®X, Recon® a Simrad Recon.



Ukotvení na dálku (Anchor at a Distance)

Při výběru kotevního bodu na displeji Lowrance[®] nyní můžete trollingovému motoru zadat pokyn, aby se ukotvil v určité vzdálenosti od vybraného místa – namísto toho, aby se ukotvil přímo nad ním. Ukotvení v dosahu náhozu vám umožní nevyplašit ryby kotvením přímo nad nimi a zároveň poskytne více možností pro prezentaci nástrahy, nejen při vertikálním rybolovu.



Tato funkce bude dostupná pouze v případě, že je k displeji HDS PRO[®] s nainstalovaným softwarem verze 25.2 připojen trollingový motor značky Lowrance.



- 1. Vyberte možnost Ukotvit (Anchor)
- 2. Zvolte Vzdálenost (Distance)
- Vyberte Kurzor nebo Bod zájmu (Waypoint). Zvolte bod zájmu, bude třeba ho vybrat z rozbalovací nabídky. Po výběru kurzoru nebo příslušného bodu zájmu se zobrazí kružnice s rozsahem.

Klepněte do mapy na požadovanou vzdálenostní odchylku od bodu.

 Poté můžete buď ručně upravit hodnotu vzdálenosti, nebo zvolit Ukotvit (Anchor), a loď se začne přesouvat na vybranou kotevní pozici.





Ukotvení v orbitě (Anchor Orbit)

Namísto pouhého ukotvení v blízkosti zvoleného místa aktivuje funkce Orbit trollingový motor tak, aby loď kroužila kolem vybraného bodu. Díky tomu mohou rybáři cílit na lovné místo ze všech stran a snadněji najít ten nejlepší úhel pro nához, který může vyprovokovat záběr.



Tato funkce bude dostupná pouze v případě, že je k displeji HDS PRO[®] s nainstalovaným softwarem verze 25.2 připojen trollingový motor značky Lowrance.

Uživatelé motoru **Ghost®** musí v nastavení autopilota zvolit **režim příjezdu (Arrival Mode)** na **Pohotovostní režim (Standby)**, aby loď po dosažení cílového bodu pokračovala v pohybu po kruhové dráze funkce Anchor Orbit.







- 1. Vyberte možnost Orbit
- 2. Zvolte **Kurzor**, **Bod zájmu (Waypoint)** nebo **Zde (Here)**. Pokud zvolíte bod zájmu, bude třeba ho vybrat z rozbalovací nabídky.
- 3. Klepněte do mapy na požadovanou vzdálenost, ve které má loď kroužit.
- Poté můžete ručně upravit hodnotu vzdálenosti, nebo zvolit směr pohybu Orbit ve směru hodinových ručiček (Clockwise) nebo Orbit proti směru hodinových ručiček (Counterclockwise).
- 5. Když se zobrazí výzva **Spustit autopilota v navigačním režimu (Engage Autopilot in Nav. Mode)**, vyberte **Ano (Yes)**.



Navigace podle hloubky (Depth Routing)

Navigace podle hloubky je výkonný nástroj, který automaticky vytváří trasy pro trollingový motor tak, aby loď plula ve zvoleném hloubkovém rozmezí. Tato funkce umožňuje rybářům soustředit se na samotný rybolov, místo aby museli neustále řešit navigaci. Vaše loď tak bude vždy automaticky v ideální hloubce pro nalezení ryb – bez nutnosti neustálého sledování údajů.



Hloubkový rozsah musí mít minimální rozdíl alespoň 3 stopy (cca 0,9 metru) mezi nejmenší a největší hloubkou. Tato funkce bude dostupná pouze v případě, že je k displeji **HDS PRO**[®] s nainstalovaným softwarem verze **25.2** připojen **trollingový motor značky Lowrance**[®].



- 1. Vyberte možnost Navigace podle hloubky (Depth Routing)
- 2. Nastavte minimální (**Min**) a maximální (**Max**) hloubku. Rozdíl mezi nimi musí být alespoň 3 stopy (cca 0,9 m).
- 3. Po načtení trasy můžete zvolit **Změnit směr (Reverse)** pro změnu směru nebo **Start (Go)** pro zahájení navigace k výchozímu bodu.
- 4. Po zobrazení výzvy **Spustit autopilota v navigačním režimu (Engage Autopilot in Navigační režim)** vyberte **Ano (Yes)**.



Vylepšení ActiveTarget®

Na základě předchozí aktualizace softwaru 25.1 přináší verze 25.2 další vylepšení a aktualizace pro systémy ActiveTarget. Tyto změny vyžadují aktualizaci multifunkčních displejů (MFD) i modulů ActiveTarget.

Novinky ve verzi 25.2:

• Odchylka hloubky u ActiveTargetu (Active Target Depth Offset)

Odchylka hloubky umožňuje uživatelům kompenzovat instalovanou hloubku sondy ActiveTarget pod hladinou vody. Správné nastavení této odchylky zajistí, že rybáři uvidí pohyb návnady na hladinu bez nutnosti naklánět sondu vzhůru.

- Ovládání vzdálenosti zobrazení dozadu (Reverse Range controls)
 Umožňuje přizpůsobit, jak daleko za sondou ActiveTarget se zobrazí obraz na displeji v režimu dopředného pohybu.
- Nové barevné palety
 Přidány byly tři nové barevné palety speciálně navržené k lepší identifikaci ryb ukrytých ve struktuře či trávě.
- Nové ovládání rozsahu na obrazovce (New On-screen Range controls)
 Místo ovládání přiblížení (Zoom) jsou nyní k dispozici ovládací prvky pro nastavení rozsahu zobrazení.

Odchylka hloubky ActiveTarget®

Při instalaci sondy ActiveTarget se sonda nachází pod hladinou vody.

Tato funkce umožňuje uživateli kompenzovat sloupec vody nad sondou, který se dosud na displeji nezobrazoval.

V režimu **Forward** (dopředný pohyb), při správném nastavení odchylky hloubky, je nyní možné zobrazit data vodního sloupce mezi sondou a hladinou, což rozšiřuje viditelnost až k hladině vody.







Odchylka hloubky ActiveTarget® – režimy Forward a Down

Odchylka hloubky se mírně liší v režimu Down (dolů) a Forward (dopředu).



- V režimu Down (dolů):
- Obraz na displeji se nepohybuje.
- Měřítko hloubky (range ruler) vlevo na obrazovce je upraveno podle rozsahu režimu Down plus odchylky hloubky.
- Zobrazená digitální hloubka je udávána od hladiny vody, nikoli od místa umístění sondy.
- V režimu Forward (dopředu):
- Obraz na obrazovce se posune směrem dolů o hodnotu odchylky hloubky, čímž zobrazí odrazy od místa nad sondou až po hladinu vody.
- Měřítko hloubky (range ruler) se nemění.
- Zobrazená digitální hloubka je udávána od hladiny vody, nikoli od místa umístění sondy.



Optimalizace odchylky hloubky v režimu Forward

Pro co nejlepší využití vylepšení odchylky hloubky se doporučuje zajistit, aby byla sonda ActiveTarget[®] správně nastavena v režimu Forward (tj. nebyla pootočena o jeden klik nahoru) a provést obnovení výchozích globálních nastavení. Tím se úhel odchylky (Angle offset) nastaví zpět na hodnotu "0".

Pokud je potřeba, lze úhel odchylky upravit tak, aby co nejpřesněji odpovídal konkrétní sondě a způsobu její instalace, zejména pokud je hřídel (shaft/pole) mírně nakloněná.

Při potřebě nastavení úhlu odchylky se doporučuje najít známé místo s rovným dnem nebo nějaký známý vertikální objekt ve vodním sloupci (např. sloup mola, pilíř mostu apod.) a provádět drobné úpravy úhlu odchylky, dokud objekt na obrazovce nevypadá správně.

Poznámka:

- Úhel odchylky (Angle offset) koriguje drobné odchylky v kalibraci sondy a/nebo úhlu hřídele (shaft/pole) při zapnuté funkci StableView.
- Úhel odchylky koriguje drobné odchylky úhlu hřídele (shaft/pole), když funkce StableView není zapnutá.
- Preferovaná hodnota úhlu odchylky se může mírně lišit v závislosti na tom, zda je funkce StableView zapnutá nebo vypnutá.

ActiveTarget[®] – nastavení zobrazení za sondou v režimu Forward

Tato funkce umožňuje uživateli upravit relativní polohu sondy na obrazovce tak, aby bylo možné buď maximalizovat zobrazení před sondou, nebo zobrazit více prostoru za sondou.

Poznámka:

Ve výchozím nastavení je Reverse Range (zobrazení za sondou) nastaveno na **Auto**. V tomto režimu je vzdálenost zobrazení za sondou přibližně 50 % z rozsahu režimu Down.













ActiveTarget®: NOVÉ barevné palety

Tato aktualizace přináší tři nové barevné palety ActiveTarget pro lepší vizualizaci cílů.





Žádné barevné palety nebyly odstraněny, ale pořadí stávajících palet bylo upraveno:

BOHEMIA MARINE

- Paleta č. 6 je NOVÁ.
 - Původní paleta č. 6 je nyní paletou č. 7.
- Palety č. 8 a č. 9 jsou NOVÉ.
 - Původní palety č. 7 a č. 8 jsou nyní paletami č. 10 a č. 11.

ActiveTarget[®] – ovládání rozsahu na obrazovce

Ovládací prvky na obrazovce byly změněny z funkce přiblížení (Zoom) na ovládání rozsahu (Range).



V režimech Down a Forward:

Funkce přiblížení (Zoom) na obrazovce byly aktualizovány tak, aby nyní ovládaly rozsah v režimu Down (Down Range). (Dříve fungovaly jako tlačítka "+" a "–" pro přibližování nebo oddalování zobrazení sonaru.)



V režimu Scout:

Funkce přiblížení (Zoom) na obrazovce byly aktualizovány tak, aby nyní ovládaly rozsah (Range) tedy současně délku i šířku zobrazení. (Dříve fungovaly jako tlačítka "+" a "-" pro přibližování nebo oddalování zobrazení sonaru.)

Úpravy po aktualizaci

Po aktualizaci na verzi 25.1 nebo 25.2 ze starší verze softwaru může být potřeba upravit nastavení potlačení šumu (Noise Rejection) a/nebo kontrastu (Contrast), aby vzhled zobrazení odpovídal co nejvíce předchozí verzi.



Příklad:

Pokud jste před verzí softwaru 25.1 nebo 25.2 preferovali nastavení potlačení šumu (Noise Rejection) na Low a kontrastu (Contrast) na A+4, doporučuje se začít s nastavením potlačení šumu na Medium a kontrastu na A+1 a odtud provádět jemné úpravy podle potřeby.



Scout Mode

Obnovení globálních nastavení na výchozí hodnoty – návod

Pokud po aktualizaci systém nefunguje podle popisu, doporučuje se provést obnovení globálních nastavení na výchozí hodnoty (Global Settings Restore Defaults).

Ujistěte se, že všechny multifunkční displeje (MFD) připojené přes ethernet k modulům ActiveTarget[®] a všechny systémy ActiveTarget jsou zapnuté.



Stiskněte **Stránky > Nastavení > Systém > Obnovit výchozí nastavení**, odznačte **Lokální nastavení** a ujistěte se, že je zaškrtnuto pouze **Globální nastavení**, poté potvrďte tlačítkem **OK**.

<u>*Obnovení globálních nastavení vrátí všechny dříve nastavené hodnoty odchylky hloubky (Depth Offset),</u> odchylky úhlu (Angle Offset) a odchylky kurzu (Heading Offset) zpět na 0. Po provedení obnovení globálních nastavení bude potřeba tyto odchylky (pokud jsou relevantní) znovu nastavit.



Integrace YAK Power

Tato funkce přidává na multifunkčních displejích Lowrance (MFD) ovládání systému digitálního spínání Yak Power přes Bluetooth pomocí nové ovládací lišty.

Power-Pole®

Zařízení Power-Pole lze nyní ovládat přes bránu C-Monster[®] místo pouze přes Bluetooth:

- 1. Připojení přes bránu je jednodušší než přes Bluetooth
- 2. Plná podpora Power-Pole® Move®
- 3. Integrace s Power-Pole OnePump

Vylepšení integrace Power-Pole[®] Charge[®]:

- 1. Nový barevný kód baterie pro úroveň vybíjení
- 2. Posuvník pro prioritu nabíjení baterie

Integrace Power-Pole® Move®

Všechny trollingové motory Power-Pole Move jsou nyní podporovány s ovládáním přímo na obrazovce z jakéhokoliv displeje Lowrance s nainstalovaným softwarem verze 25.2.

Váš Power-Pole Move musí být připojen k síti N2k prostřednictvím brány Power-Pole C-Monster®.

Po připojení se na displeji Lowrance zobrazí levý boční panel **TROLLING** se všemi dostupnými ovládacími prvky, jako je ukotvení nebo sledování tras.

Instalace zahrnující Power-Pole Move nebo bránu C-Monster budou vyžadovat nadcházející aktualizaci softwaru od Power-Pole, která umožní kompatibilitu se zařízeními Lowrance. Tato aktualizace se očekává ve třetím čtvrtletí roku 2025





Další opravy a vylepšení





Přístup k službě C-MAP Genesis a obchodu C-MAP

Při pokusu o přístup ke službě nahrávání C-MAP Genesis nebo do obchodu C-MAP se uživatelům zobrazí zpráva s instrukcemi, jak nahrát sonarové záznamy z počítače nebo stáhnout mapy do počítače a poté je načíst do displeje Lowrance.

Kvůli technickému problému společnosti C-MAP již není možné tyto funkce provádět přímo na displeji Lowrance.

Opravy chyb:

- Opraven problém, kdy StructureScan3D[®] nemohl být použit jako zdroj teploty
- Opraven problém se slabými sonarovými odrazy při aktivním režimu FishID
- Vylepšení nahrávání Active Target[®], systém automaticky zahajuje nové nahrávání po 1 hodině
- Opraveno zobrazení oznámení "Update being finalized" u HDS PRO®
- Opraven problém u HDS PRO[®], kdy byla frekvence Active Imaging HD downscan nesprávně zobrazena v jiných jazycích než angličtině
- Oprava problému u HDS PRO[®] se SideScan při použití Active Imaging HD s vlastní frekvencí v normálním sonarovém režimu
- U HDS Carbon[®] opravena chyba s chybějícími jazykovými balíčky v verzi 25.1
- U S3100 opraven bug, kdy kanál CH1 nevysílal plným výkonem, pokud byl kanál CH2 pozastaven nebo nepoužíván
- HDS PRO[®] nyní přenáší dotykové příkazy přes USB na monitory třetích stran

Informace o stažení

Nejnovější verzi softwaru si můžete stáhnout na adrese: <u>https://www.lowrance.com/downloads/</u>

MFD software files: EliteFS-25.2-71.1.22-Standard-1.upd HDS_Carbon-25.2-71.1.22-Standard-1.upd HDS_Live-25.2-71.1.22-Standard.upd HDS_PRO-25.2-71.1.22-Standard-1.upd Sonar Module software: ActiveTarget-25.2-71.1.22-Standard-1.riw S3100-25.2-71.1.22-Standard-1.riw S5100-25.2-71.1.22-Standard-1.riw Sonar_Hub-25.2-71.1.22-Standard-1.riw StructureScan3D-25.2-71.1.22-Standard-1.riw

Pro nejlepší výkon se ujistěte, že všechny multifunkční displeje (MFD) i sonarové moduly mají nainstalovanou stejnou verzi softwaru a jsou aktuálně aktualizované.

