

INSTALLATION, APPAIRAGE, ÉTALONNAGE ET DIMENSIONS DES CAPTEURS DE CAP BLUETOOTH I-PILOT ET I-PILOT LINK (2017-2023)

Mis à jour il y a 7 jours

Le capteur de cap active la fonction Jog et n'est pas requis pour les autres fonctions d'i-Pilot ou d'i-Pilot Link. Une fois le capteur de cap appairé et calibré, la fonction Jog d'i-Pilot et d'i-Pilot Link vous permet de déplacer votre bateau par incrément de 1,5 mètre (5 pieds), vers l'avant, vers l'arrière, à gauche et à droite, d'une simple pression sur un bouton de la télécommande i-Pilot ou i-Pilot Link.

Aller à :

- [Considérations relatives au montage](#)
- [Vidéo d'installation du capteur de cap](#)
- [Alimentation du capteur de cap](#)
- [Consommation d'énergie](#)
- [Motifs lumineux du capteur de cap](#)
- [Appairage du capteur de cap au moteur de pêche à la traîne \(navigation GPS avancée, liaison Bluetooth i-Pilot, Bluetooth i-Pilot\)](#)
- [Tutoriel vidéo : appairage d'un capteur de cap avec un moteur de pêche à la traîne](#)
- [Calibrage et correction du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot Link \(2017-2023\)](#)
 - [Calibrage du capteur de cap](#)
 - [Décalage du capteur de cap](#)
- [Calibrage et correction du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot \(2017-2023\)](#)
- [Calibrage du capteur de cap](#)
- [Décalage de cap pour i-Pilot](#)
- [Dimensions du capteur de cap](#)
- Ressources
 - [Instructions du capteur de cap](#)
 - [Manuel d'utilisation d'i-Pilot Link](#)
 - [Guide de référence rapide i-Pilot Link](#)



Bonjour. Besoin d'aide



- [Guide d'utilisation d'i-Pilot Link pour Humminbird SOLIX et APEX](#)
- [Guide d'utilisation d'i-Pilot Link pour Humminbird HELIX](#)
- [Manuel d'utilisation du produit i-Pilot](#)
- [Guide de référence rapide i-Pilot](#)

Considérations relatives au montage

Veuillez consulter la notice du capteur de cap pour les instructions de montage spécifiques.

Le capteur de cap doit être installé sur une surface plane et horizontale, la flèche pointant parallèlement à la quille du bateau. Il ne doit pas être installé à l'envers et doit se trouver à au moins 60 cm (2 pieds) du moteur électrique, de tout objet ferreux et de tout élément susceptible de provoquer des interférences. Pour vérifier si l'emplacement choisi pour le capteur de cap est proche d'un objet ferreux ou d'une source d'interférences, vous pouvez utiliser un compas. Placez le capteur de cap à l'endroit prévu et posez le compas dessus. Si le compas détecte des interférences, l'emplacement ne conviendra pas au capteur de cap.

Le capteur de cap doit avoir une vue dégagée sur la tête du moteur de pêche à la traîne. Si vous hésitez quant à son emplacement, vous pouvez utiliser du ruban adhésif double face sous le capteur et le positionner à l'endroit testé. Une fois le capteur de cap alimenté, vous pouvez tenter de l'appairer avec votre moteur de pêche à la traîne et de le calibrer. En cas d'échec de l'appairage ou du calibrage, l'emplacement ne fonctionnera pas. Si l'appairage et le calibrage réussissent, vous pouvez percer les trous et fixer définitivement le capteur de cap.

Certains pare-brise peuvent empêcher le signal Bluetooth d'atteindre le moteur de pêche à la traîne si le capteur de cap est installé derrière. Si vous prévoyez d'installer le capteur de cap derrière un pare-brise, utilisez la méthode décrite ci-dessus pour tester son emplacement avec du ruban adhésif double face.

Vidéo d'installation du capteur de cap

Cette vidéo vous expliquera les bases de l'installation d'un capteur de cap Minn Kota.

Minn Kota Heading Sensor Puck Install



Alimentation du capteur de cap

Veuillez consulter la notice du capteur de cap pour les instructions d'alimentation spécifiques.

Le capteur de cap nécessite une alimentation 12 V et nous recommandons un fusible en ligne de 1 A. Il consomme un faible courant et, s'il est branché en permanence, il peut décharger la batterie. Vous pouvez le brancher à un interrupteur marche/arrêt pour pouvoir l'éteindre lorsqu'il n'est pas utilisé ou pour un stockage prolongé (comme pendant l'hiver).

- Les câbles d'alimentation 22 AWG du capteur de cap mesurent 12,5 pieds de long.
- **Tension maximale : 16,0 V CC**

Consommation d'énergie

La consommation électrique du capteur de cap en mode veille est inférieure à celle de la fonction mémoire d'une chaîne stéréo ; il n'est donc pas nécessaire de prévoir un interrupteur de déconnexion.

- Pendant la communication active (contrôleur i-Pilot allumé et LED du capteur HDG clignotante), le courant moyen est de 9,9 mA.
- En mode veille (contrôleur i-Pilot désactivé et LED du capteur HDG éteinte), le courant moyen est de 1,6 mA.
- Lors de l'appairage et de la programmation, le capteur de cap consomme entre 15 et 50 mA.

Motifs lumineux du capteur de cap

Le capteur de cap est équipé d'un voyant LED sur le dessus. Ce voyant est soit rouge (sur les anciens modèles), soit bleu (sur les modèles plus récents). Son état indique le fonctionnement du capteur. Le capteur de cap doit être alimenté en 12 volts et nous recommandons l'utilisation d'un fusible en ligne de 1 ampère. Vous pouvez le connecter à un interrupteur ; en cas de coupure de courant, le capteur de cap conserve en mémoire l'appairage avec le moteur de pêche à la traîne, l'étalonnage et le décalage lors du rétablissement du courant.

- **Pas de lumière** - le capteur de cap n'est pas alimenté.
- **Stable** - le capteur de cap est alimenté mais n'est pas encore connecté au moteur de pêche à la traîne.
- **Clignotement deux fois par seconde** - Lorsque le capteur de cap est en mode appariement.
- **Clignotement toutes les 3 secondes** - Lorsque le capteur de cap est alimenté et apparié au moteur de pêche à la traîne

Appairage du capteur de cap au moteur de pêche à la traîne (navigation GPS avancée, liaison Bluetooth i-Pilot, Bluetooth i-Pilot)

Remarque : Les moteurs équipés du système de navigation GPS avancé QUEST intègrent un capteur de cap ; aucun capteur externe n'est donc nécessaire. Vous pouvez ignorer les instructions relatives à la télécommande sans fil ou à l'application One-Boat Network .

Avant de procéder à l'appairage du capteur de cap, assurez-vous qu'il est correctement installé et branché à une source d'alimentation. Vérifiez les séquences de voyants du capteur de cap pour identifier son mode de fonctionnement et confirmer la réussite de l'appairage une fois la procédure terminée.



1. Branchez le capteur de cap à une source d'alimentation et vérifiez que la LED du capteur de cap s'allume pendant 3 secondes puis s'éteint.
2. Mettez le moteur de pêche à la traîne sous tension. Veuillez consulter le manuel d'utilisation du moteur pour obtenir des instructions sur la mise en marche.

3. Appuyez sur le bouton d'appairage du capteur de cap. Vérifiez que la LED indique qu'une tentative d'appairage est en cours.
4. Le plus rapidement possible, maintenez enfoncé le bouton Pair de l'i-Pilot, de l'i-Pilot Link ou du panneau de commande de navigation GPS avancé.
5. Le système i-Pilot, i-Pilot Link ou le panneau de commande de navigation GPS avancé émet un signal sonore lorsque le capteur de cap est correctement apparié.
6. Relâchez le bouton Pair situé sur la tête de commande.
7. Surveillez le capteur de cap pour vous assurer qu'une fois l'appairage réussi, il commence à émettre le motif LED pour un fonctionnement normal.
8. Une fois le capteur de cap associé à i-Pilot, i-Pilot Link ou à la navigation GPS avancée, passez à l'étalonnage du capteur et au décalage du capteur.

REMARQUE : En cas de coupure de courant, le capteur de cap ne perdra pas son appariement avec le système de navigation i-Pilot ou GPS avancé lorsqu'il est mis hors tension.

Tutoriel vidéo : appairage d'un capteur de cap avec un moteur de pêche à la traîne

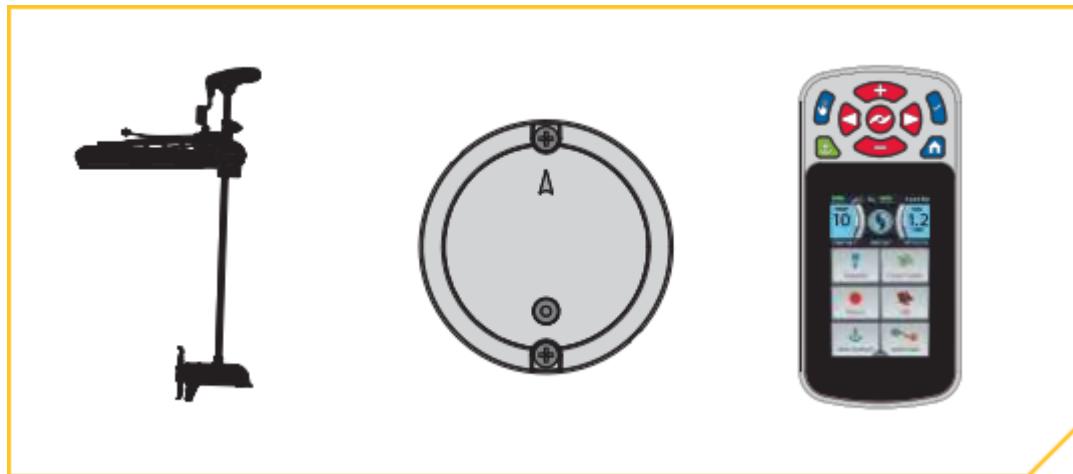
Cette courte vidéo vous montrera comment jumeler votre moteur de pêche à la traîne Minn Kota compatible Bluetooth avec un capteur de cap. Ce capteur de cap intègre une boussole qui détecte le cap de votre bateau et le communique à votre moteur pour activer la fonction Spot-Lock Jog de Minn Kota. Cette fonction vous permet de déplacer votre point de repère Spot-Lock par incrément de 1,5 mètre dans toutes les directions.

How to Pair a Heading Sensor with a Trolling Motor



Calibrage et correction du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot Link (2017-2023)

Le capteur de cap doit être calibré une fois que l'unité et le moteur ont été installés sur le bateau et appariés via une connexion Bluetooth.



Calibrage du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot Link

1. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité, puis dirigez votre bateau vers une zone de l'eau dégagée de tout obstacle.
2. Mettez le moteur de pêche à la traîne en marche conformément aux instructions du manuel d'utilisation. Assurez-vous également que le capteur de cap est alimenté et appairé avec le moteur.
3. Allumez la télécommande de votre système i-Pilot ou i-Pilot Link.
4. Sur la télécommande i-Pilot Link, appuyez sur le bouton Accueil. Faites défiler la zone de contenu avec votre doigt ou à l'aide du bouton de navigation à l'écran pour trouver le bouton Système.
5. Sélectionnez le bouton Système avec votre doigt ou en appuyant sur le bouton OK pour ouvrir le menu Système.



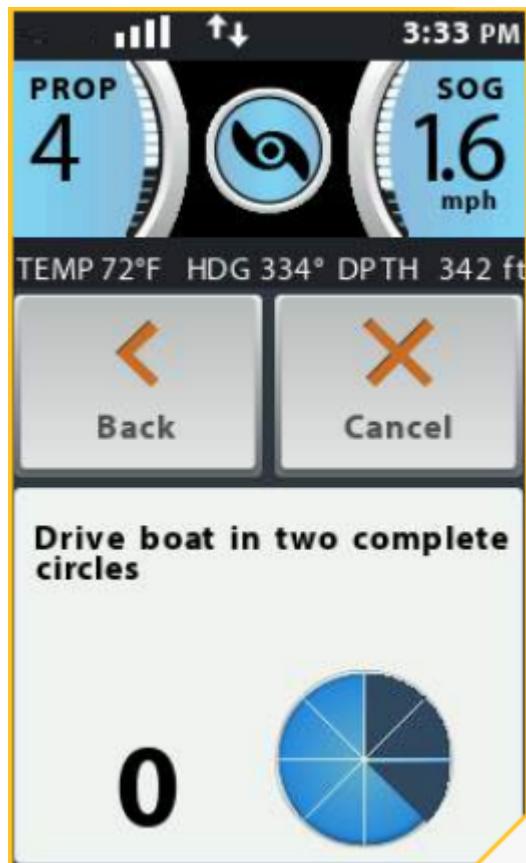
6. Une fois dans le menu Système, faites défiler jusqu'à trouver l'option Étalonnage du capteur et sélectionnez-la.



7. Les options d'étalonnage des capteurs s'affichent. Pour terminer l'étalonnage des capteurs, le bateau doit effectuer deux cercles complets.



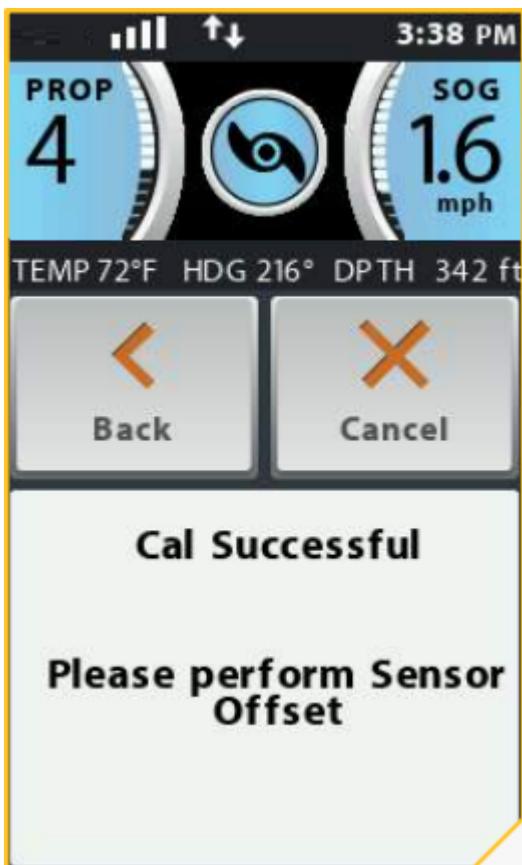
8. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité, puis suivez les instructions à l'écran et effectuez deux cercles complets avec le bateau. Suivez ensuite les instructions affichées et appuyez sur le bouton « Démarrer ».
9. Le cercle situé à droite de l'écran affichera la progression du bateau dans le cercle actuel et se remplira comme un diagramme circulaire au fur et à mesure de sa progression.



10. La partie gauche de l'écran d'affichage contient un compteur qui indique le nombre de cercles complets parcourus par le bateau et qui augmentera de 0 à 1 et 2 au fur et à mesure que les cercles sont complets.



11. Une fois les deux cercles complétés, l'écran affichera « Calcul réussi ». Pour quitter le menu, appuyez sur la touche Retour ou la touche Accueil.



Compensation du capteur de cap avec liaison Bluetooth i-Pilot

1. Sur la télécommande i-Pilot Link, appuyez sur le bouton Accueil.
2. Faites défiler la zone de contenu à l'aide de votre doigt ou du bouton de navigation à l'écran pour trouver le bouton Système.



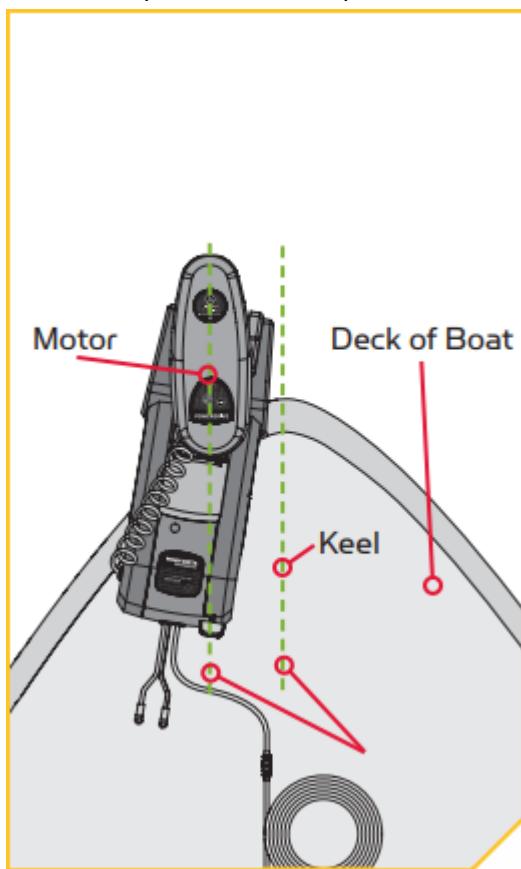
3. Sélectionnez le bouton Système avec votre doigt ou en appuyant sur le bouton OK pour ouvrir le menu Système.



4. Une fois dans le menu Système, faites défiler jusqu'à trouver l'option Décalage du capteur et sélectionnez-la.
5. Les options de décalage du capteur apparaissent.



6. Suivez les instructions à l'écran. Orientez le moteur de manière à ce qu'il soit pointé vers l'avant et parallèle à la quille du bateau.



7. Si le décalage actuel est supérieur à la plage autorisée, il ne peut pas être enregistré.

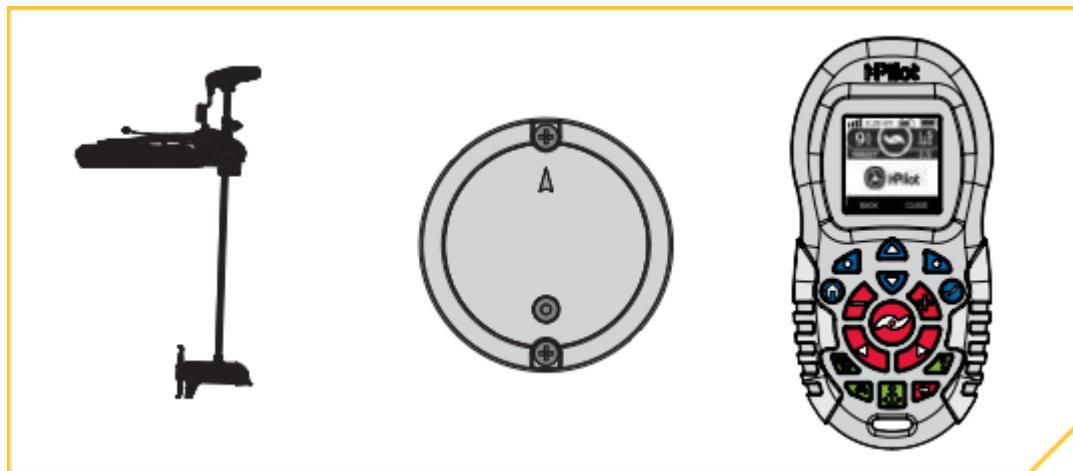
8. Une fois les axes parallèles, sélectionnez le bouton « Réglage ». Le décalage affiché en bas à droite de l'écran sera alors mis à jour. Le décalage du capteur s'ajustera automatiquement. En cas d'erreur, corrigez le décalage pour qu'il reste dans les limites de tolérance.



9. Appuyez sur le bouton Accueil pour quitter le menu.

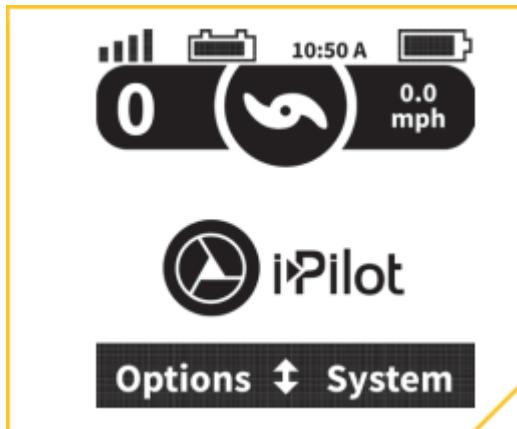
Calibrage et correction du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot (2017-2023)

Le capteur de cap doit être calibré une fois que l'unité et le moteur ont été installés sur le bateau et appariés via une connexion Bluetooth.

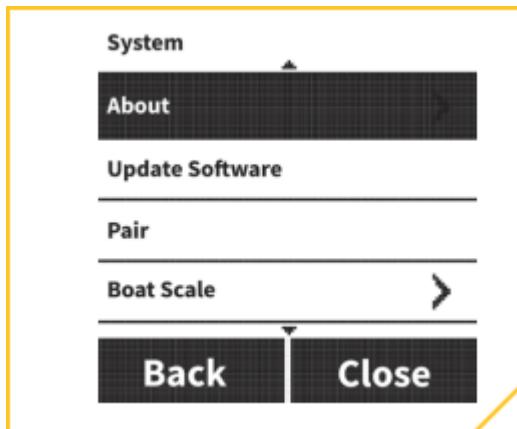


Calibrage du capteur de cap avec Bluetooth i-Pilot

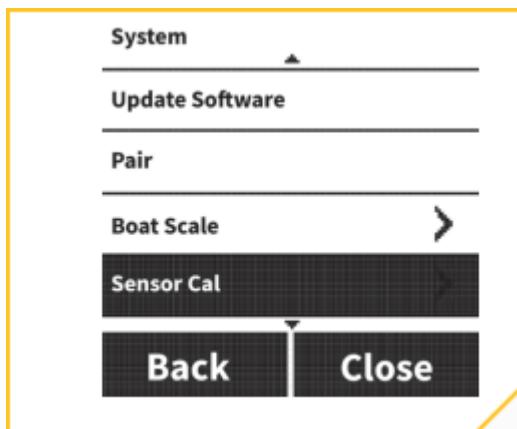
1. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité, puis dirigez votre bateau vers une zone de l'eau dégagée de tout obstacle.
2. Mettez le moteur de pêche à la traîne en marche conformément aux instructions du manuel d'utilisation. Assurez-vous également que le capteur de cap est alimenté et appairé avec le moteur.
3. Allumez la télécommande de votre système i-Pilot.
4. Sur la télécommande i-Pilot, utilisez les boutons Menu Haut et Menu Bas pour trouver le menu Système en bas de l'écran.



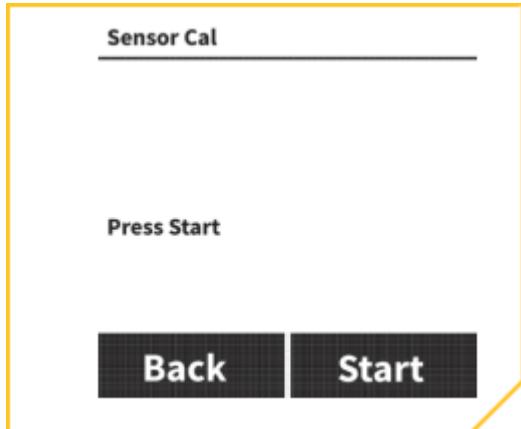
5. Utilisez la touche programmable droite pour sélectionner le menu Système.



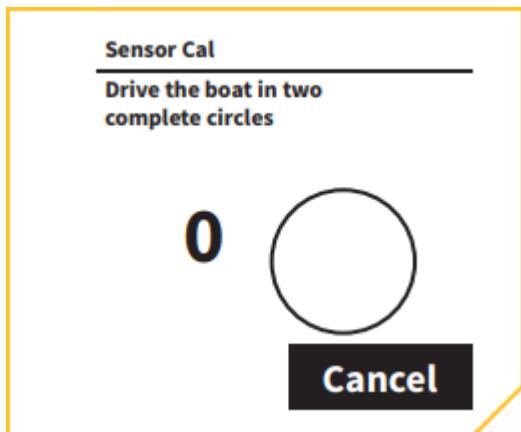
6. Utilisez les boutons Menu Haut et Menu Bas pour trouver le menu Étalonnage du capteur en bas de l'écran. Utilisez le bouton OK pour le sélectionner.



7. L'écran Sensor Cal s'affichera.

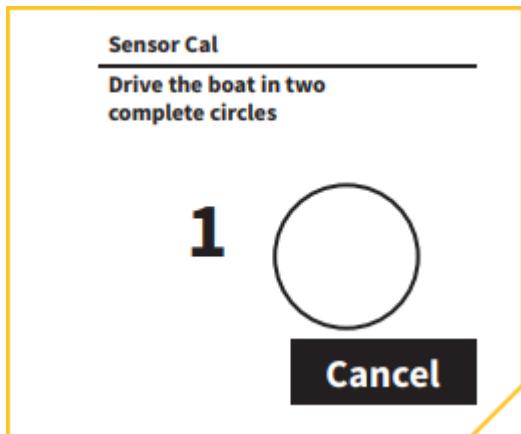


8. Utilisez la touche programmable droite pour sélectionner le menu Démarrer.

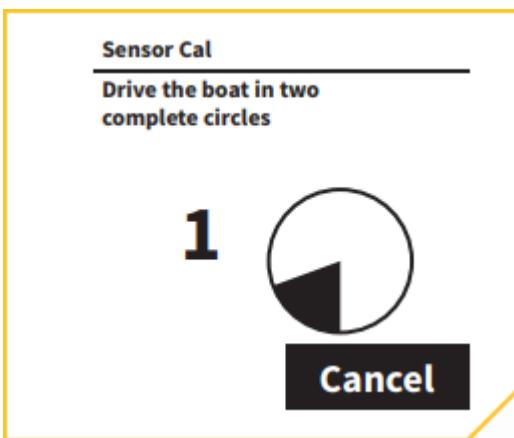


9. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité, puis suivez les instructions affichées à l'écran et effectuez deux cercles complets avec le bateau.

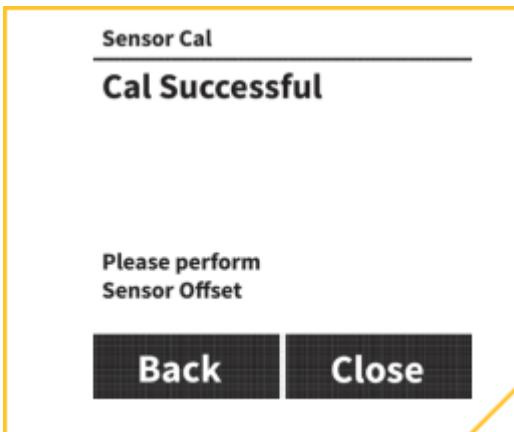
10. La partie gauche de l'écran d'affichage contient un compteur qui indique le nombre de tours complets effectués par le bateau et qui augmentera de 0 à 1 et 2 au fur et à mesure que les cercles sont complets.



11. Le cercle situé à droite de l'écran indiquera la progression du bateau dans le cercle actuel et se remplira comme un diagramme circulaire au fur et à mesure de sa progression.



12. Une fois les deux cercles complets formés, l'écran affichera « Calcul réussi ».

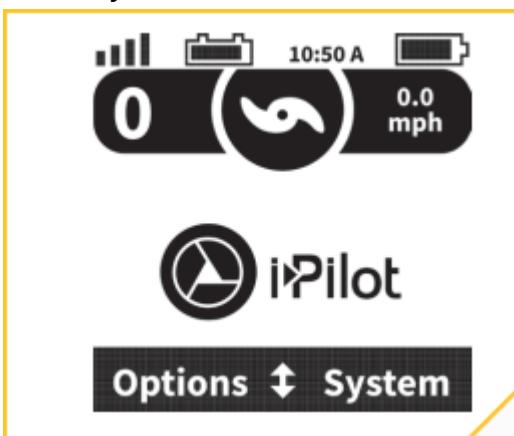


13. Utilisez la touche programmable droite pour sélectionner le menu Fermer.

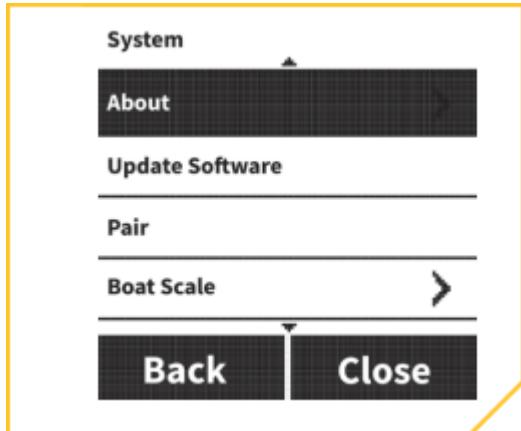
Décalage du cap pour i-Pilot avec Bluetooth i-Pilot

Une fois le capteur de cap calibré, il faut régler le décalage de cap. Ce décalage correspond à la différence entre l'angle de la quille du bateau et l'angle d'inclinaison du capteur par rapport au pont. Lors de l'installation, le capteur a été positionné aussi parallèlement que possible à la quille. Si le bateau et le capteur sont parfaitement parallèles et pointent exactement dans la même direction, le décalage est de 0°. Comme aucune installation n'est jamais parfaite, le décalage de cap peut être ajusté à l'aide de la télécommande i-Pilot pour compenser la différence entre les deux. Ce décalage peut corriger cette différence dans une plage de +30° à -30°.

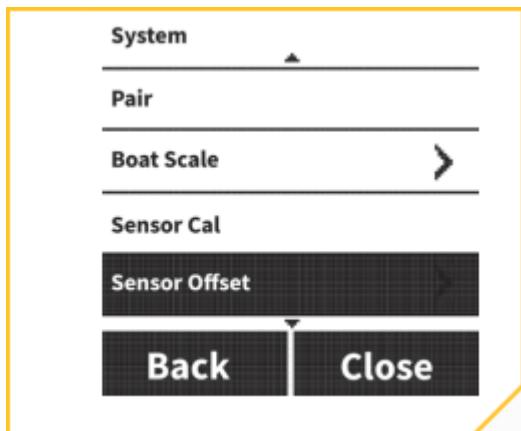
1. Sur la télécommande i-Pilot, utilisez les boutons Menu Haut et Menu Bas pour trouver le menu Système en bas de l'écran.



2. Utilisez la touche programmable droite pour sélectionner le menu Système.

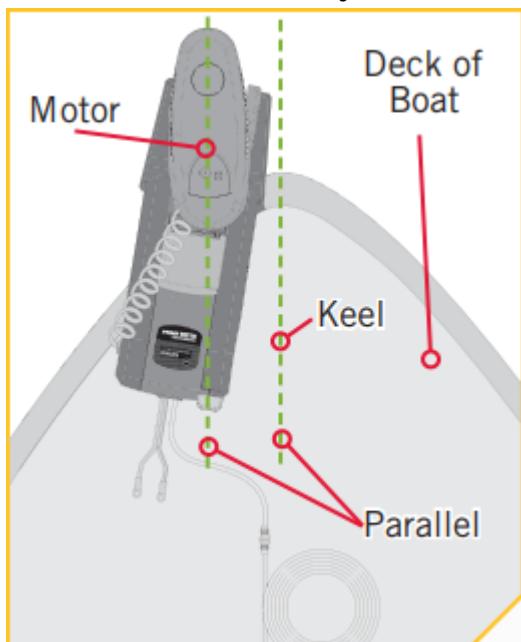


3. Utilisez les boutons Menu Haut et Menu Bas pour trouver le menu Décalage du capteur en bas de l'écran.



4. Utilisez le bouton OK pour le sélectionner. L'écran « Décalage du capteur » s'affichera.

5. Tournez le moteur de façon à ce qu'il soit parallèle à la quille du bateau.



6. Utilisez la touche programmable droite pour sélectionner le menu Réglage. Le décalage du capteur s'ajustera automatiquement.

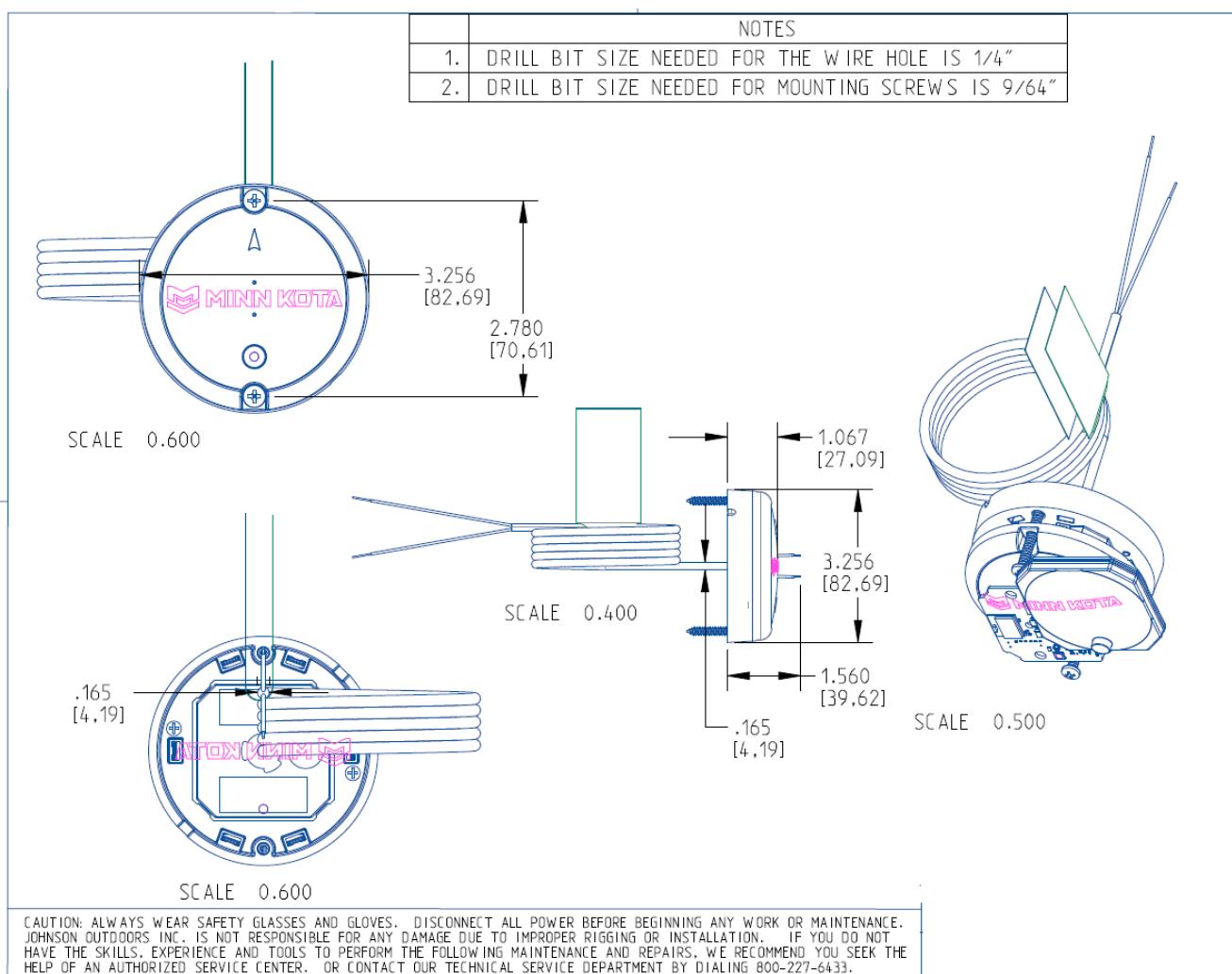
Sensor Offset

**Point the motor
forward and parallel
to the keel, then
press Set**

Offset -9°**Back****Set**

7. Utilisez la touche programmable gauche pour sélectionner Retour, ou appuyez sur le bouton Accueil pour quitter le menu.

Dimensions du capteur de cap



Ressources

- [Instructions du capteur de cap](#)
- [Manuel d'utilisation d'i-Pilot Link](#)
- [Guide de référence rapide i-Pilot Link](#)

- **Guide d'utilisation d'i-Pilot Link pour Humminbird SOLIX et APEX**
- **Guide d'utilisation d'i-Pilot Link pour Humminbird HELIX**
- **Manuel d'utilisation du produit i-Pilot**
- **Guide de référence rapide i-Pilot**

 [Dimensions du capteur de cap.pdf](#)

(400 Ko)