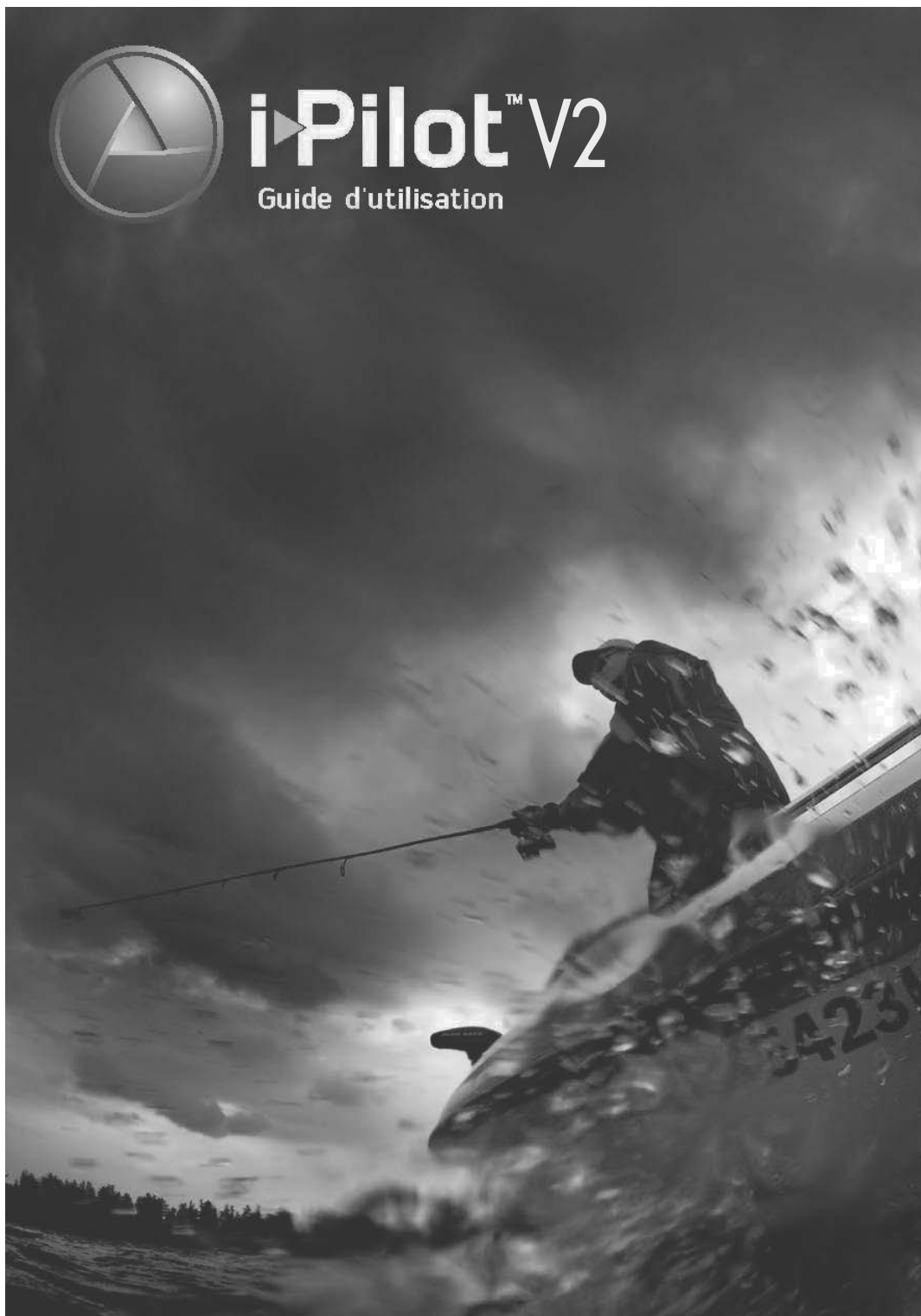




# iPilot™ V2

Guide d'utilisation



# TABLE DES MATIÈRES

<b>Introduction .....</b>	<b>3</b>
<b>Garantie de 2 ans.....</b>	<b>4-5</b>
<b>Installation.....</b>	<b>6-25</b>
Liste de pièces .....	6-9
Préparation pour l'installation.....	10
Installation du contrôleur i-Pilot.....	11-27
Vérification de l'installation.....	28-29
<b>Mise en œuvre .....</b>	<b>30-37</b>
Connaissance de votre télécommande .....	30-32
Connaissance de votre contrôleur i-Pilot .....	33-36
Démarrage du système.....	37
<b>Commande manuelle .....</b>	<b>38-41</b>
<b>Contrôle de moteur GPS.....</b>	<b>42-61</b>
Spot Lock (Verrouillage sur emplacement).....	44-47
Cruise Control (Contrôle de croisière) .....	48-49
AutoPilot/ Advanced AutoPilot (Piloteage Automatique /P A avancé).....	50-55
Track Recording/Playback (Enregistrement/rappel d'itinéraire)...	56-61
<b>Questions souvent demandées .....</b>	<b>62-63</b>
<b>Dépannage .....</b>	<b>64-67</b>
<b>Glossaire.....</b>	<b>68-69</b>
<b>Déclarations de conformité .....</b>	<b>70-71</b>
<b>Carte de garantie.....</b>	<b>72</b>
<b>Accessoires .....</b>	<b>73</b>
<b>Notes .....</b>	<b>74-75</b>

# INTRODUCTION

## Présentation

Merci d'avoir acheté un i-Pilot® de Minn Kota®. Ce système de contrôle révolutionnaire utilise la technologie GPS pour enregistrer et garder des itinéraires et emplacements, qui sont par la suite utilisés pour fournir des niveaux jamais atteints en contrôle de bateau. Ses capacités intuitives et sa commande sans fil aident à positionner précisément votre bateau et à améliorer votre présentation des appâts. i-Pilot fait naviguer votre bateau et le positionne pour vous, afin que vous puissiez vous concentrer sur l'action de pêche.

Ce guide d'utilisation du i-Pilot est divisé en quatre sections principales: Installation, Mise en œuvre, Commande manuelle et Contrôle de moteur GPS. Un guide de référence rapide, étanche et facile à lire, est également inclus en complément du guide d'utilisation, ces deux documents pouvant être gardés sur le bateau pour les avoir sous la main.

Une version française du manuel est disponible en ligne sur [minnkotamotors.com](http://minnkotamotors.com).

## Sécurité et précautions

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre embarcation. Nous avons conçu i-Pilot pour qu'il soit un outil précis et fiable qui améliorera le fonctionnement de votre bateau et augmentera votre faculté à attraper du poisson. Ce produit ne vous dégage pas de votre responsabilité d'une utilisation sans danger du bateau. Vous devez éviter les risques de la navigation et garder en permanence votre attention afin de répondre aux situations dès qu'elles se présentent. Vous devez toujours rester prêt à reprendre la commande manuelle de votre bateau. Apprenez à vous servir du i-Pilot dans une zone exempte de dangers et d'obstacles.

## Garantie et enregistrement

Pour bénéficier de tous les avantages de la garantie de votre produit, veuillez compléter et poster la carte d'enregistrement de garantie. Vous pouvez aussi enregistrer votre produit en ligne sur le site [minnkotamotors.com](http://minnkotamotors.com).

Une installation correcte du i-Pilot sur un propulseur électrique Minn Kota n'annulera pas la garantie du moteur d'origine ou celle de tous accessoires précédemment installés. L'installation d'un i-Pilot ne prolongera pas la garantie d'aucun produit sur lequel il est installé ou avec lequel il fonctionnera.



# GARANTIE LIMITÉE DE DEUX ANS SUR L'ENSEMBLE DU PRODUIT:

Johnson Outdoors Inc. garantit à l'acheteur d'origine que tout l'accessoire i-Pilot System® de l'acheteur est exempt de défauts relatifs aux matériaux et à la main-d'œuvre qui apparaîtraient dans les deux (2) ans après la date de l'achat. Johnson Outdoors Inc., à son choix, réparera ou remplacera, sans frais, toutes pièces trouvées défectueuses pendant la durée de cette garantie. Cette réparation ou ce remplacement sera le seul recours de l'acheteur dans l'exercice de cette garantie.

Cette garantie limitée ne s'applique pas à un i-Pilot Systems qui serait utilisé commercialement, et ne couvre pas non plus usure et détérioration normales, défauts d'aspect n'affectant pas le fonctionnement, ou dommages dus à accidents, abus, altération, modification, mésusage, ou soins et entretien inappropriés. **DES DOMMAGES CAUSÉS PAR L'UTILISATION DE PIÈCES DE RECHANGE DE SOURCE EXTÉRIEURE, NE RÉPONDANT PAS AUX SPÉCIFICATIONS DE CONCEPTION DES PIÈCES D'ORIGINE, NE SERONT PAS COUVERTS PAR CETTE GARANTIE.** Le coût des pièces pour entretien normal ou remplacement qui ne sont pas défectueuses est à la charge de l'acheteur.

Pour exercer le service de garantie aux USA, la pièce présumée défectueuse et la preuve de l'achat d'origine (incluant la date de cet achat) devront être présentées à un centre de service Minn Kota agréé, ou au centre de service de l'usine Minn Kota, à Mankato, Minnesota. Tous les frais encourus pour interventions de service, transport ou transport/expédition vers/depuis le centre de service agréé ou l'usine de Minn Kota, la main-d'œuvre pour retirer, enlever, installer ou régler à nouveau des produits démontés pour le service sous garantie, ou tous autres coûts similaires, sont uniquement à la charge de l'acheteur. Les systèmes i-Pilot achetés en dehors des USA (ou leurs pièces) devront être renvoyés avec port payé à l'avance, accompagnés de la preuve d'achat (incluant date d'achat et numéro de série), à n'importe quel centre de service Minn Kota agréé dans le pays de l'achat. L'obtention de service dans le cadre de la garantie peut être convenu en contactant un centre de service Minn Kota agréé, listé sur la fiche incluse, ou en contactant directement l'usine au 1-800-227-6433, 1-507-345-4623, ou par télécopie au 1-800-527-4464.

Remarque: Ne renvoyez pas votre i-Pilot ou des pièces à votre revendeur. Il n'est pas autorisé à le réparer ou à les remplacer.

IL N'Y A PAS DE GARANTIES EXPLICITES AUTRES QUE CETTE GARANTIE LIMITÉE. EN AUCUN CAS DE QUELCONQUES GARANTIES IMPLICITES, INCLUANT TOUTES GARANTIES DE VALEUR MARCHANDE OU D'ADÉQUATION À UNE FINALITÉ PARTICULIÈRE, NE POURRONT SE

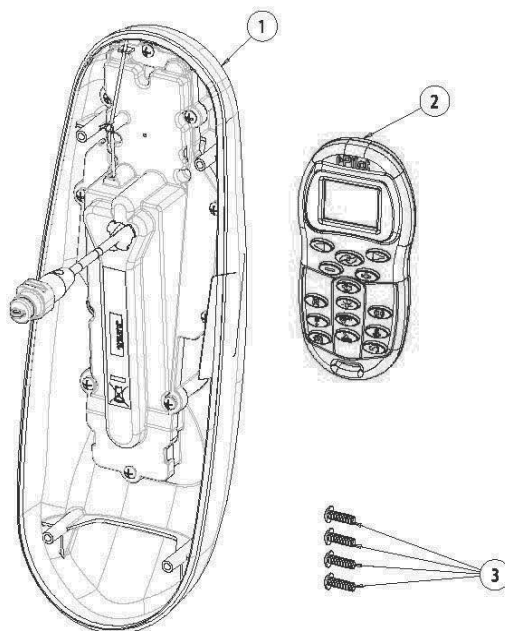
PROLONGER AU-DELÀ DE DEUX ANS APRÈS LA DATE D'ACHAT D'ORIGINE.  
EN AUCUN CAS JOHNSON OUTDOORS MARINE ELECTRONICS L.L.C. NE SERA  
TENU POUR RESPONSABLE POUR DES DOMMAGES ACCESSOIRES,  
CONSÉCUTIFS OU SPÉCIAUX.

Certaines provinces ne permettent pas de limitations sur la durée d'une garantie implicite, ou d'exclusion ou de limitation de dommages accessoires ou consécutifs, de ce fait les limitations et/ou exclusions exposées précédemment peuvent ne pas s'appliquer dans votre cas. Cette garantie vous donne des droits légaux spécifiques, et vous pouvez aussi avoir d'autres droits légaux qui varient d'une province à l'autre.

“AVERTISSEMENT: Ce produit contient certains produits chimiques reconnus par l'État de Californie comme étant cancérigènes et/ou affectant le système reproductif.”



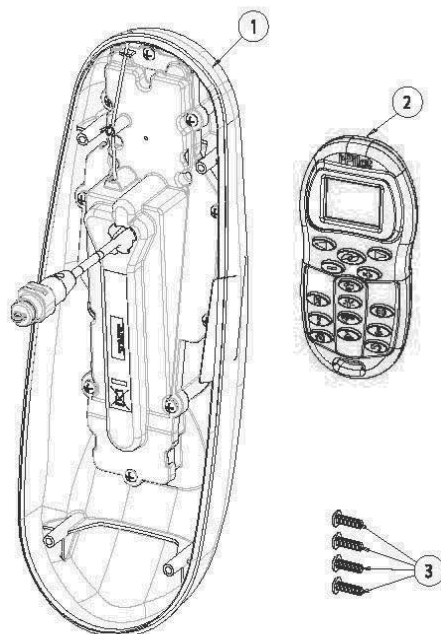
## LISTE DE PIÈCES DU TERROVA



ITEM #	PART NUMBER	DESCRIPTION	QTY
1	2990270	CONTRÔLEUR I-PILOT, TERROVA	1
2	2994170	TELECOMMANDE POUR I-PILOT	1
3	2372100	VIS, #8-18 X 5/8" INOX	4

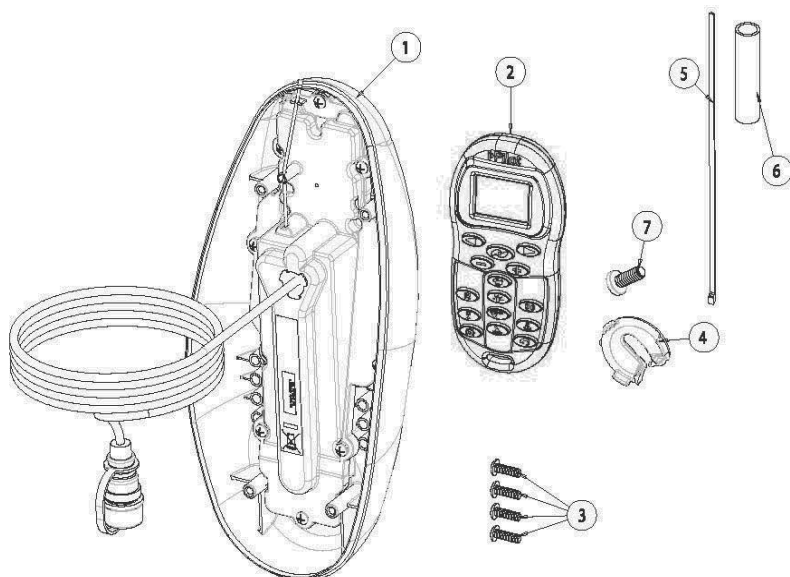
# INSTALLATION

## Liste de pièces du Riptide ST



ITEM #	PART NUMBER	DESCRIPTION	QTY
1	2990271	CONTRÔLEUR I-PILOT, RIPTIDE ST	1
2	2994170	TELECOMMANDE POUR I-PILOT	1
3	2372100	VIS, #8-18 X 5/8" INOX	4

# LISTE DE PIÈCES DU POWERDRIVE V2

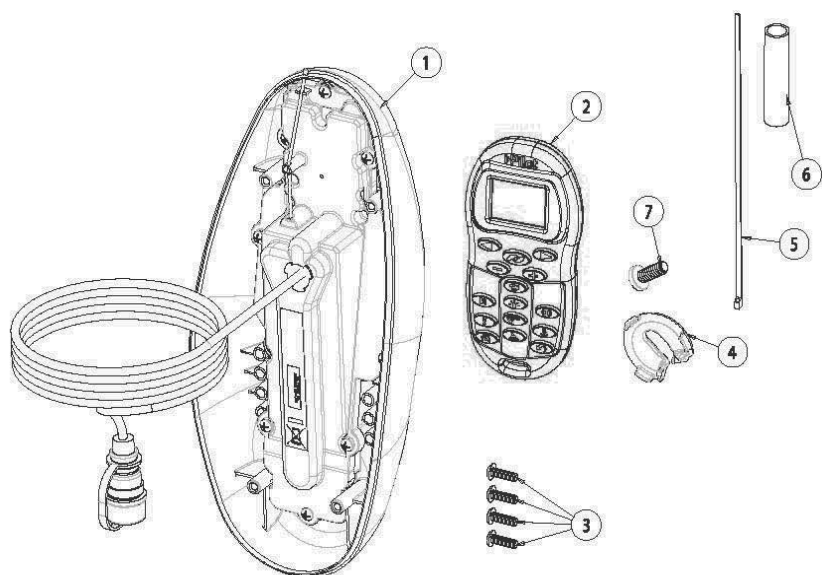


ITEM #	PART NUMBER	DESCRIPTION	QTY
1	2990272	CONTROLLEUR I-PILOT, POWERDRIVE V2	1
2	2994170	TELECOMMANDE POUR I-PILOT	1
3	2372100	VIS, #8-18 X 5/8" INOX	4
4	2224704	BOUCHON INSERT, NOIR F	1
5	2376312	ATTACHE, NYLON	5
6	2375403	REVÊT. ADHESIF THERMORETRACTABLE	4
7	2303430	VIS - 1/4 - 20 X 5/8 - AUTOTARAUDEUSE ZP	2



# INSTALLATION

## Liste de pièces du RIPTIDE SP



ITEM #	PART NUMBER	DESCRIPTION	QTY
1	2990273	CONTRÔLEUR I-PILOT, RIPTIDE SP	1
2	2994170	TELECOMMANDE POUR I-PILOT	1
3	2372100	VIS, #8-18 X 5/8" INOX	4
4	2224705	BOUCHON INSERT, BLANC FENDU	1
5	2376312	ATTACHE, NYLON	5
6	2375403	REVÊT. ADHESIF THERMORETRACTABLE	10
7	2332104	VIS - 1/4 - 20 X 5/8 INOX	2

# PRÉPARATION POUR L'INSTALLATION

## Préparation pour l'installation

Outils qui vous seront nécessaires durant l'installation de l'iPilot V2 pour :

### Terrova et Riptide ST

- Tournevis à pointe Phillips

### PowerDrive V2

- Tournevis à pointe Phillips
- Pincès à becs fins
- Couteau universel

### Riptide SP

- Tournevis à pointe Phillips
- Pincès à becs fins
- Couteau universel
- Pistolet thermique ou autre source de chaleur pour installer le thermo rétractable



Avant d'installer un i-Pilot V2 sur votre moteur, assurez-vous que le propulseur électrique est bien installé sur votre bateau. Trouvez un lieu propre et sec pour effectuer cette installation.

Précaution importante: débranchez toute alimentation vers le propulseur électrique avant l'installation. Non seulement cela vous protégera, mais aussi pour éviter des dommages au matériel électronique sensible que vous allez installer.

Lisez bien l'ensemble du processus d'installation avant de la commencer.

Si vous avez besoin d'aide, ou désirez plus d'informations sur l'installation du i-Pilot, veuillez aller en ligne sur minnkotamotors.com où vous trouverez une vidéo vous guidant pas à pas pour l'installation.



## INSTALLATION DU CONTRÔLEUR I-PILOT V2

Pour les propulseurs électriques Power-Drive V2 et Riptide SP, allez en page 13.

### Installation du i-Pilot sur moteurs Terrova et Riptide ST

*\*I-Pilot va surpasser toute la fonctionnalité de **CoPilot** (Copilotage). La commande à distance **CoPilot** (Copilotage) ne fonctionne plus avec un i-Pilot.*

*\*La pédale de commande de Terrova reste pleinement fonctionnelle et supportée quand un i-Pilot est correctement installé.*

1. Coupez toute alimentation vers le propulseur électrique.
2. Ôtez les vis du couvercle du boîtier de commande en utilisant un tournevis à pointe Phillips (Figure 1) et enlevez le couvercle.
3. Si le propulseur électrique comporte la capacité **AutoPilot** (Pilote automatique), débranchez la carte de commande **AutoPilot** (Pilote automatique) et enlevez-la du boîtier de commande (Figures 2 et 3).



FIGURE 1



FIGURE 2



FIGURE 3



FIGURE 4



FIGURE 5

4. Branchez le connecteur du contrôleur i-Pilot sur le connecteur d'accessoire comme montré (Figure 4). Veillez à orienter correctement le connecteur avant l'emboîtement. Il y aura un double cliquètement et l'extrémité jaune sera complètement couverte quand l'installation est correcte.

Assurez-vous que le connecteur est bien aligné (Figure 5).

Vérifiez qu'il est bien mis en place comme montré (Figure 5).

5. Placez le contrôleur i-Pilot à l'emplacement où il y avait le couvercle du boîtier de commande et fixez-le avec les vis #8 fournies. Ne serrez pas ces vis trop fortement (Figure 6).
6. Votre i-Pilot est maintenant installé. Passez à la page 28 pour vérifier votre installation.



## Installation de l'i-Pilot sur moteurs PowerDrive V2 et Riptide SP

*\*Remarque: Une fois qu'un i-Pilot est installé, la pédale de commande du PowerDrive V2 ne peut plus être utilisée sauf si i-Pilot est complètement désinstallé.*

1. Coupez toute alimentation vers le propulseur électrique.
2. Si un **CoPilot (Copilotage)** était installé, il faut l'enlever comme suit :
  - a. Débranchez le connecteur de moteur et le connecteur de pédale de commande du **CoPilot (Copilotage)** (Figure 7).
  - b. Enlevez le récepteur **CoPilot (Copilotage)** du moteur en ôtant les deux vis de montage. Ne remettez pas ces vis car les plaques latérales seront enlevées à l'étape 13 de cette installation (Figure 8).



FIGURE 6



FIGURE 7



FIGURE 8



FIGURE 9

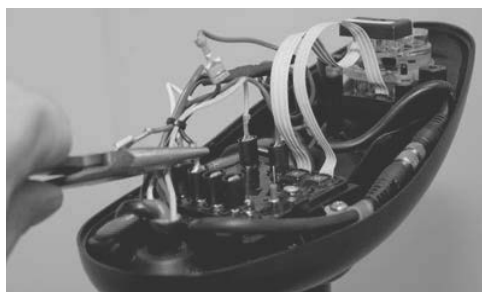


FIGURE 10

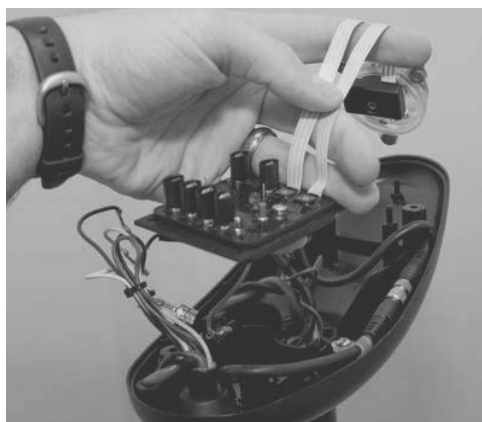


FIGURE 11

3. Ôtez les vis du couvercle du boîtier de commande en utilisant un tournevis à pointe Phillips (Figure 9), et enlevez le couvercle
4. Si le propulseur électrique comporte la capacité **AutoPilot (Pilote automatique)**, elle doit être enlevée comme suit:
  - a. Débranchez tous les six connecteurs du contrôleur **AutoPilot (Pilote automatique)**, en utilisant la pince à becs fins et un couteau universel afin d'ôter toute isolation par thermo rétractable qui pourrait exister (Figure 10).
  - b. Sortez le contrôleur **AutoPilot (Pilote automatique)** de la tête du propulseur électrique (Figure 11).

5. Enlevez l'œillet en tirant en arrière le cordon enroulé de serre-câble et en appuyant sur l'œillet jusqu'à ce qu'il sorte en sautant (Figure 12).
6. Passez en revue les câbles dans la tête de propulseur électrique.
  - a. Si un câble de Sonar est présent, il faut le faire passer autour du périmètre du boîtier de commande comme montré. Le fil de masse de Sonar doit aussi être disposé comme montré (Figure 13).
  - b. Les fils d'alimentation de moteur doivent aussi être disposés comme montré (Figure 13).

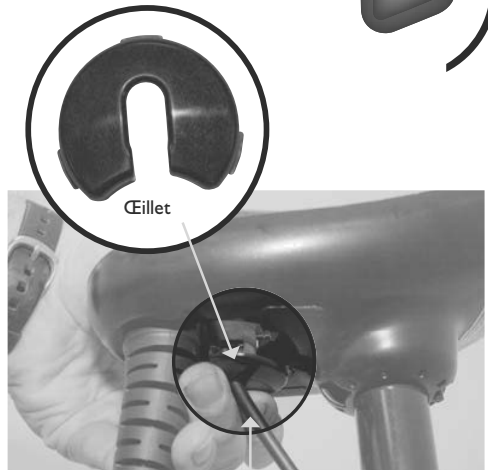


FIGURE 12 Câble de sonar (Moteurs avec Universal Sonar uniquement)

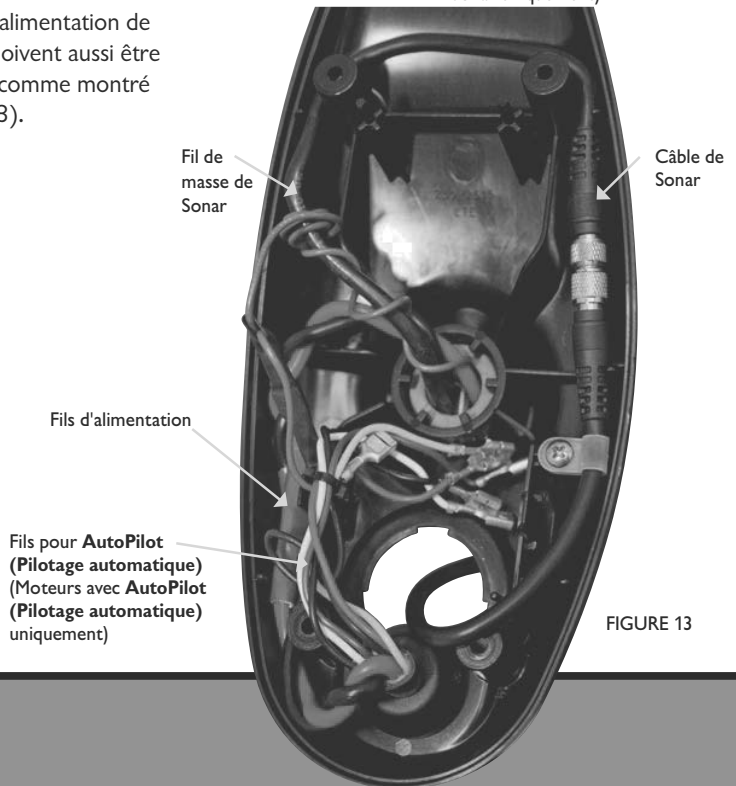


FIGURE 13

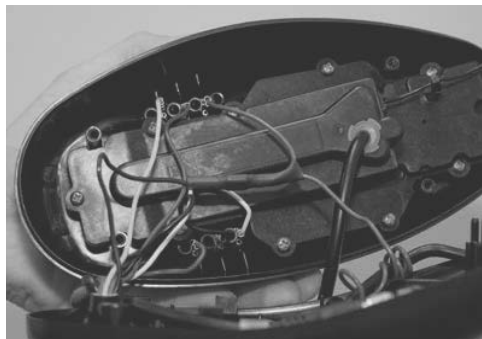


FIGURE 14 Insertions des fils d'AutoPilot (Pilote automatique) dans les maintiens de terminaisons.



FIGURE 15



FIGURE 16 Isolation et fermeture des six fils d'AutoPilot (Pilote automatique) sur moteurs Riptide SP avec le thermo rétractable fourni.

7. Si l'accessoire **AutoPilot (Pilote automatique)** a été ôté, isolez les connecteurs pour **AutoPilot (Pilote automatique)** libérés comme suit:
  - a. Pour les moteurs PowerDrive V2: À l'aide de la pince à becs fins, poussez tous les six connecteurs d'**AutoPilot (Pilote automatique)**, qui avaient été débranchés à l'étape 4, dans les maintiens de terminaisons situés sur le côté inférieur du contrôleur i-Pilot (Figure 14).

**IMPORTANT:** Tirez sur chaque fil pour vous assurer qu'il est bien fixé. Des fils libres peuvent causer des dommages au contrôleur i-Pilot et à tout le moteur.

Les connecteurs d'**AutoPilot (Pilote automatique)** doivent être placés dans les maintiens exactement comme c'est montré (Figure 15).





- b. Pour moteurs Riptide SP:  
Placez une isolation par thermo rétractable fourni dans le sachet de montage sur les bouts des six connecteurs d'**AutoPilot (Pilote automatique)** libres comme montré (Figure 16). Utilisez une attache rapide pour réunir tous ces connecteurs. Coupez l'excédent d'attache et placez le faisceau de connecteurs au milieu du boîtier de commande comme montré (Figure 17).
8. Faites passer le câble du contrôleur i-Pilot au travers le trou à œillet et au travers du centre de cordon enroulé (Figure 18).

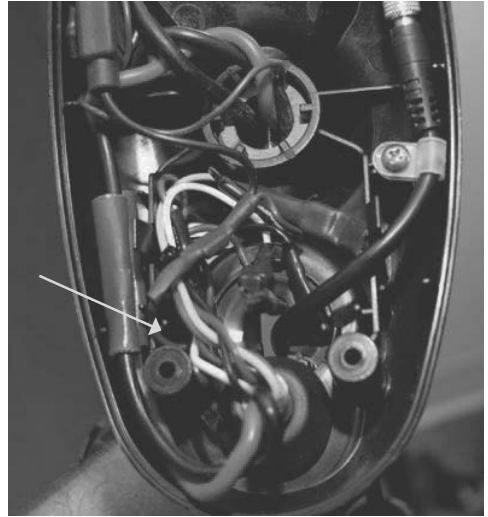


FIGURE 17 Placement des fils d'**AutoPilot (Pilote automatique)** isolés au centre du fond de boîtier de commande comme montré.



FIGURE 18



FIGURE 19



FIGURE 20



FIGURE 21

9. Installez un nouvel œillet livré avec i-Pilot en l'encliquetant dans le trou situé sur l'avant du cordon enroulé de serre-câble. Le contrôleur i-Pilot doit être placé dans l'échancrure de traversée de l'œillet (Figure 19).
10. Placez le contrôleur i-Pilot là où le couvercle du boîtier de commande était installé. Ressortez tout excédent de câble du contrôleur du boîtier de commande en le tirant doucement (Figure 20).
11. Fixez le couvercle avec les vis #8 fournies. Ne serrez pas trop ces vis (Figure 21).



12. Attachez le câble du contrôleur i-Pilot sur le cordon de l'enroulement du moteur aux trois emplacements montrés, en utilisant les attaches rapides fournies (Figure 22) Coupez l'excédent d'attaches en utilisant le couteau universel. Ne pas fixer le câble entraînerait des dommages possibles au câblage durant le fonctionnement.
13. Enlevez les plaques latérales de gauche et de droite du propulseur électrique en desserrant les quatre vis de tôle, à l'aide du tournevis à pointe Phillips (Figure 23).



FIGURE 22



FIGURE 23



FIGURE 24

14. Enlevez le carter central en poussant sur ses deux côtés et en le soulevant en même temps. Cela va exposer la carte de commande principale et son câblage (Figure 24).

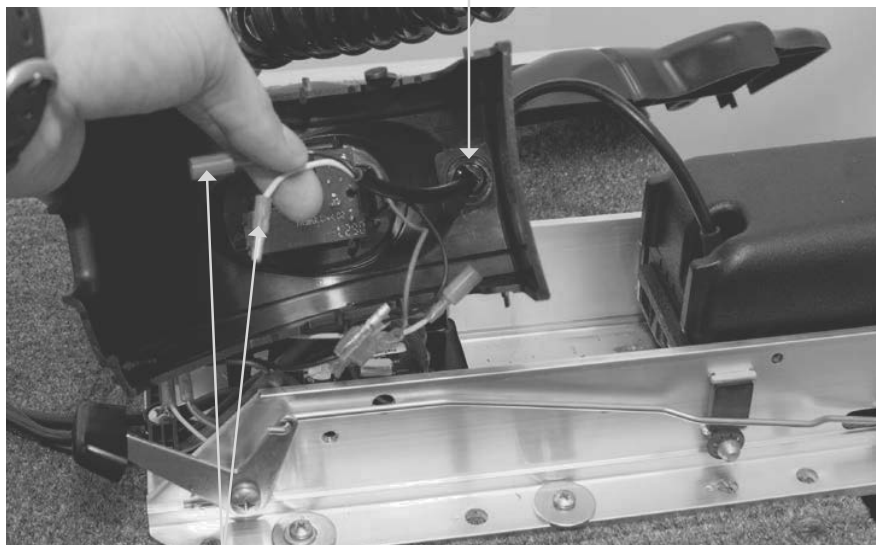


FIGURE 25

Entrée du câble de direction au travers du carter central

Débranchement des deux fils en enlevant leur thermo rétractable et en les tirant.



15. Le câble de moteur de direction passe au travers du haut du carter central enlevé à l'étape 14. Ce câble est composé de deux fils, un blanc et un noir. Débranchez-les en les retirant de leur connexion (Figure 25). Les moteurs Riptide SP auront ces connexions recouvertes par du thermo rétractable qu'il faudra enlever avec un couteau universel.
16. Enlevez le serre-câble qui est fixé sur le socle du moteur et installez le câble de direction du contrôleur i-Pilot dans la fente ouverte du serre-câble Figure 26).

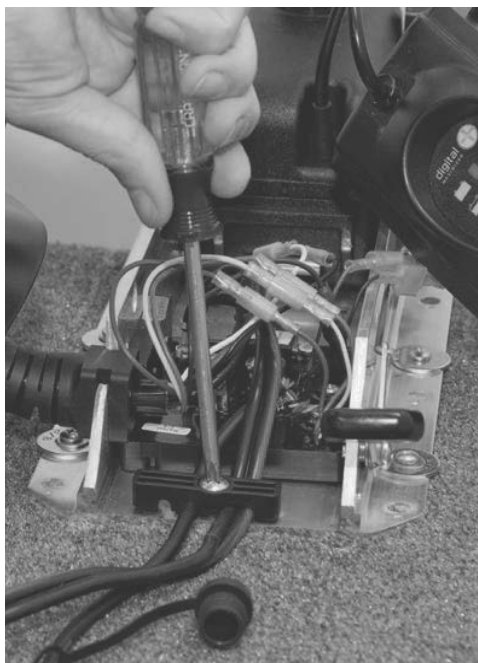
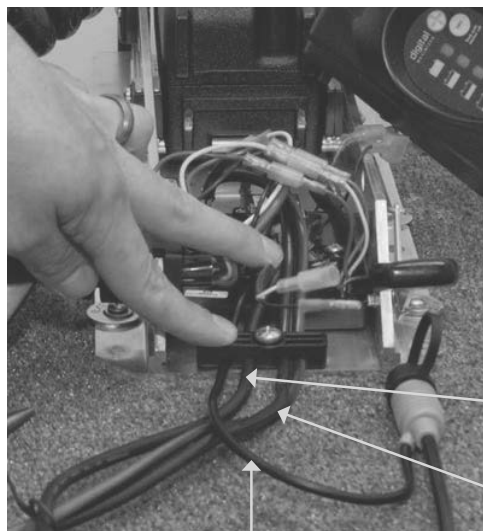


FIGURE 26

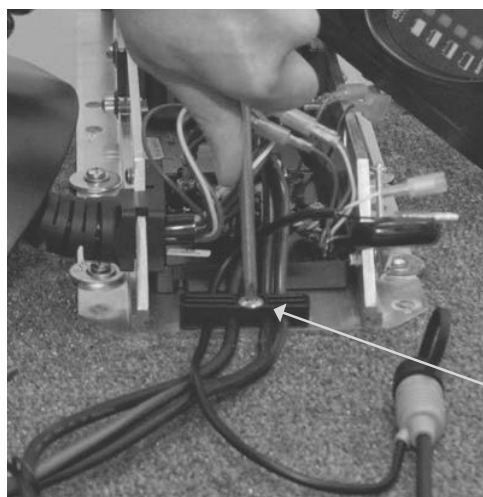


Câble de direction  
du contrôleur i-Pilot

17. Remettez en place le serre-câble comme montré. Le câble de direction du contrôleur i-Pilot doit pouvoir coulisser librement dans le serre-câble quand il a été bien installé (Figures 27 et 28).

Câble de pédale  
de commande

Câble d'alimentation  
du moteur



Remise en place de la  
vis du serre-câble.

FIGURES 27 et 28



18. Glissez quatre segments d'isolation par thermo rétractable sur chaque côté des fils qui ont été débranchés à l'étape 15 (Figure 29).

Glissez du thermo rétractable sur les fils du moteur de direction.

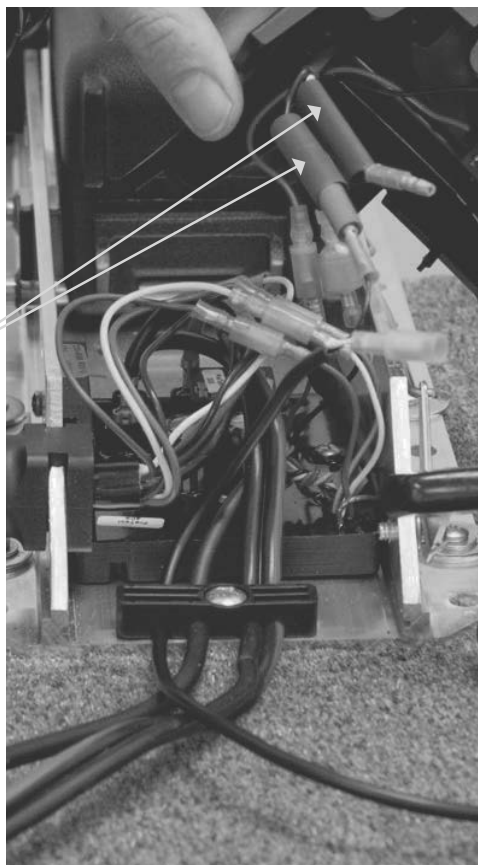


FIGURE 29



FIGURE 30

19. Branchez les fils blanc et noir du câble de contrôleur i-Pilot sur les câbles blanc et noir respectivement (blanc avec blanc, noir avec noir) du moteur de direction (Figure 30).

Connexion des fils  
de direction :  
blanc avec blanc  
noir avec noir





20. Complétez l'installation en positionnant le thermo rétractable par dessus les connexions et en le faisant rétrécir, en utilisant un pistolet thermique ou une autre source de chauffage, en prenant garde de ne pas surchauffer des fils ou des pièces.

**Connexions scellées avec thermo rétractable.**

**IMPORTANT: NE SURCHAUFFEZ PAS FILS OU PIÈCES ENVIRONNANTES QUAND VOUS FAITES RESSERRER LE THERMO RÉTRACTABLE!**

21. Remettez en place le carter central sur la carte de commande en l'enfonçant jusqu'à ce que ses pattes latérales se verrouillent en place. Le câble de direction du nouveau contrôleur i-Pilot doit sortir par le trou prévu au centre et en bas du carter central (Figure 31).



FIGURE 31



FIGURE 32



FIGURE 33



22. Remettez en place les deux plaques latérales en utilisant un tournevis à pointe Phillips. Si un **Co-Pilot (Copilotage)** était installé, utilisez les vis neuves 1/4-20 X 5/8" Phillips fournies (Figure 32).
23. Si une pédale de commande est branchée au propulseur électrique, il faut la débrancher. Une fois que i-Pilot a été installé cette pédale de commande ne peut plus être utilisée, sauf si i-Pilot est totalement désinstallé.
24. Branchez le câble du contrôleur i-Pilot sur le connecteur de la pédale de commande, en vous assurant que la bague du connecteur est bien serrée (Figure 33).

**IMPORTANT: NE mettez PAS de graisse pour diélectrique ou un quelconque type de lubrifiant dans le connecteur.**

25. Votre i-Pilot est maintenant installé.






## VÉRIFICATION DE L'INSTALLATION

Il est important de vérifier l'installation de votre i-Pilot avant d'aller sur l'eau. Si cela ne peut pas être fait, il est fortement recommandé que la vérification du système soit effectuée un jour de calme avec un moteur amovible opérationnel comme mesure de remplacement pour actionner votre bateau.

Pour vérifier que l'i-Pilot fonctionne correctement avant de prendre la mer, suivez ces étapes:

1. Le propulseur électrique doit être bien installé et monté sur l'étrave d'un bateau.
2. Le bateau et son propulseur électrique doivent être situés à l'extérieur et avoir une vue directe sur le ciel afin de capter les signaux GPS de satellites.
3. Vérifiez que toutes obstructions éventuelles sont loin du propulseur dans toutes les directions que ce soit en positions arrimée ou déployée.
4. Branchez l'alimentation du propulseur électrique.
5. Déployez le moteur de façon à ce que son arbre soit complètement vertical
6. i-Pilot va émettre trois signaux sonores longs au démarrage.
7. Actionnez n'importe quel bouton sur la télécommande de l'i-Pilot.
8. La télécommande de l'i-Pilot va s'activer, sur l'afficheur LCD la vitesse du propulseur et l'icône de l'antenne GPS vont s'afficher. Il ne faudra pas plus de deux minutes pour obtenir une force de signal GPS d'au moins une barre.



9. Quand l'i-Pilot est alimenté, il commence à collecter des informations des satellites sur sa position. Un niveau minimum de signal des satellites doit être atteint avant que toutes les fonctionnalités du i-Pilot ne soient disponibles. Ce niveau minimum correspond à une barre sur l'icône de signal GPS. Au démarrage initial, seules les fonctions manuelles sont disponibles.
10. Vérifiez toutes les fonctions manuelles en appuyant sur     et .
11. Si vous rencontrez des problèmes quelconques avec l'une des étapes qui précèdent, ou ne pouviez pas obtenir un signal GPS des satellites, référez-vous à la section sur le dépannage qui commence en page 64.



# CONNAISSANCE DE VOTRE TÉLÉCOMMANDE

## Disposition

La télécommande du i-Pilot est divisée en quatre sections : **Manual Control (Commande manuelle)**, **Tracks (Itinéraires)**, **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**, et **Cruise control/AutoPilot (Contrôle de croisière/Pilotage automatique)**. Les boutons de la section (rouge) **Manual Control (Commande manuelle)** de la télécommande n'ont pas besoin de signal GPS pour fonctionner, et vous donnent le contrôle immédiat et complet sur les fonctions de direction, vitesse et propulsion, de façon similaire à un **CoPilot (Copilotage)**. Tous les autres boutons nécessitent une force de signal GPDS minimale d'une barre pour pouvoir fonctionner. Les boutons situés dans la section (bleue) **Tracks (Itinéraires)** sont utilisés pour enregistrer un itinéraire et le reproduire ensuite. Les boutons sont situés dans leur section spécifique, de **Spot Locks (Verrouillage sur emplacement)** (jaune) ou de **Cruise control/AutoPilot (Contrôle de croisière/Pilotage automatique)** (verte).

## Construction



La télécommande est étanche et flotte sur l'eau.

## Portée


La portée de la télécommande sera fortement réduite si elle est utilisée près d'un objet métallique ou montée dessus, qu'il soit en aluminium ou en acier. Il est également recommandé que l'extrémité frontale de la télécommande ne soit pas masquée durant son utilisation.

## Durée de pile

La durée de service de la pile de télécommande dépend de la fréquence de son utilisation, elle est particulièrement sensible à la fréquence à laquelle le rétro-éclairage de l'afficheur LCD est utilisé.

Quand la pile de télécommande devient faiblement chargée,  s'affichera dessus. Le bouton de rétro-éclairage **Backlight (rétro-éclairage)** sera à désactiver quand  est affiché, pour économiser de l'énergie au niveau de la pile.

## Alimentation

Quand un bouton est appuyé sur la télécommande, il la met automatiquement en marche. Pour l'arrêter, appuyez sur  et maintenez l'appui pendant trois secondes. La télécommande se coupe elle-même automatiquement trente minutes après le dernier appui sur un bouton si un contrôleur i-Pilot est activé et dans la plage permettant la transmission. La télécommande se coupe après seulement trois secondes si le contrôleur i-Pilot est désactivé ou hors de la plage permettant la transmission.

# MISE EN ŒUVRE



## MANUAL CONTROL (COMMANDE MANUELLE)



**Steer Left**  
(Virage à gauche)



**Steer Right**  
(Virage à droite)



**Prop On/off**  
(M/A de propulsion)



**Speed down**  
(Ralentissement)



**Speed up**  
(Accélération)



**High Speed Bypass**  
(Forçage sur grande vitesse)  
Fait passer directement la vitesse de moteur de sa valeur actuelle au maximum de 10



**Backlight**  
(Rétro-éclairage)  
Active pendant 6 secondes le rétro-éclairage de l'afficheur LCD



## TRACKS (ITINÉRAIRES)



**Track to End**  
(Itinéraire vers l'arrivée)  
Navigue jusqu'au point le plus proche d'un itinéraire déjà enregistré puis le suit jusqu'à son arrivée



**Track to Start**  
(Itinéraire vers le départ)  
Navigue jusqu'au point le plus proche d'un itinéraire déjà enregistré puis le suit jusqu'à son départ



**Track Record**  
(Enregistrement d'itinéraire)  
Démarré et arrêté l'enregistrement d'un itinéraire dans un emplacement mémoire sélectionné



**Record Pause/Escape**  
(Pause/reprise d'enregistrement)  
Arrête momentanément l'enregistrement d'un itinéraire et le fait repartir sur nouvel appui



## SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)



**Spot Lock** (Verrouillage sur emplacement)  
Active la fonction et enregistre l'emplacement en mémoire



**Spot Lock Recall**  
(Rappel de verrouillage sur emplacement)  
Rappelle les coordonnées d'un emplacement enregistré en mémoire et active la fonction



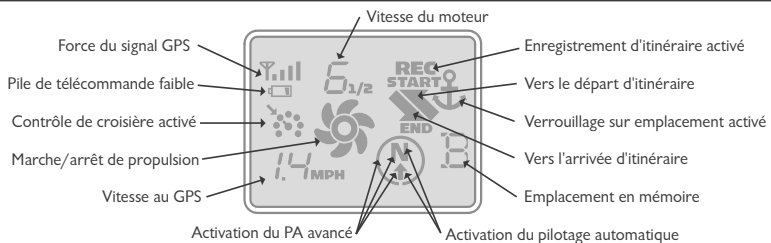
## CRUISE CONTROL / AUTOPILOT (CONTRÔLE DE CROISIÈRE/PILOTAGE AUTOMATIQUE)



**Advanced AutoPilot and AutoPilot** (Pilotage automatique avancé et pilotage automatique standard)  
Active/désactive le PA avancé sur une seule pression Active le pilotage automatique si maintenu pendant 2 secondes



**Cruise control** (Contrôle de croisière)  
Active/désactive le contrôle de croisière en utilisant la vitesse GPS actuelle comme consigne



## Remplacement de pile de télécommande

*\*REMARQUE : Les piles de marque Panasonic ne conviennent pas sur la télécommande de l'i-PilotV2*

1. Assurez-vous que vos mains sont propres, sèches et sans charge statique (déchargez votre électricité statique en touchant un objet métallique qui est à la masse). *\*\*L'électricité statique peut endommager la carte de circuit.*
2. La télécommande étant retournée, ouvrir le boîtier (Fig. B)
3. Enlevez l'ancienne batterie et remplacez-la par une pile bouton CR2400 (Fig. A)
4. Assurez-vous que le joint d'étanchéité est correctement placé
5. Remettez en place le capot de protection, le boîtier est correctement refermé quand la flèche est alignée sur l'icone du cadenas en position fermé (Fig. C)

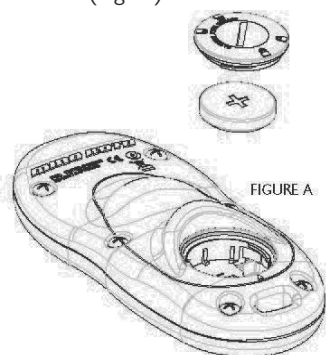


FIGURE A

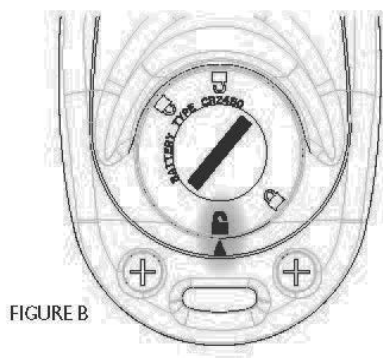


FIGURE B

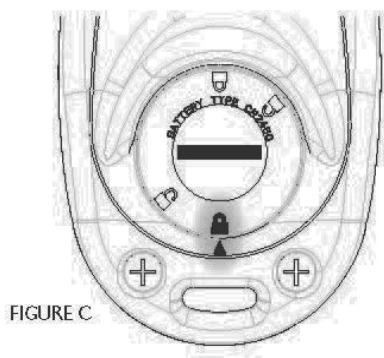


FIGURE C





## CONNAISSANCE DE VOTRE CONTRÔLEUR I-PILOT V2

### Construction

Le contrôleur i-Pilot contient un compas numérique très sensible, où tous les signaux à distance GPS de satellite et de i-Pilot sont reçus. Il est très important que le contrôleur soit en vue directe du ciel dans toutes les directions, et soit en ligne visuelle directe avec la télécommande pour une performance optimale. Toute la partie électronique à l'intérieur du boîtier de contrôleur est complètement scellée.





### Reconnaissance de télécommande

La télécommande de l'i-Pilot est acquise à l'avance par le contrôleur à partir de l'usine. Le dessus du contrôleur comporte un bouton unique de reconnaissance permettant d'allouer des télécommandes supplémentaires au système. Afin d'enregistrer d'autres télécommandes:

1. Mettez sous tension le propulseur électrique pour pêcher à la traîne
2. Poussez et maintenez enfoncé le bouton de reconnaissance. Une tonalité fixe se fera entendre pendant l'appui sur ce bouton.
3. Tout en maintenant le bouton de reconnaissance enfoncé, actionnez n'importe quel bouton sur la télécommande à ajouter. Trois modulations sonores courtes seront émises quand la nouvelle télécommande sera enregistrée.

Une télécommande ne peut être reconnue que par un contrôleur en même temps. Un contrôleur peut avoir enregistré un nombre illimité de télécommandes.

## Modes audio

Le contrôleur i-Pilot comporte aussi un émetteur sonore interne qui peut être programmé pour fonctionner dans deux modes audio différents. Il est programmé en usine pour le Mode audio 1. Pour autoriser des modes audio différents, maintenez appuyés en même temps  et  pendant trois secondes. Pour une explication sur chaque mode audio et les sons qu'ils génèrent, voyez le tableau ci-dessous:

CONDITION ÉTANT LA CAUSE	MODE AUDIO	SÉQUENCE AUDIO
Démarrage	Modes 1 et 2	4 bips courts
Propulsion manuelle activée	Mode 2	Bip unique
Propulsion manuelle désactivée	Mode 2	Double bip
Vitesse + (quand la vitesse est inférieure au max.)	Mode 2	Bip unique
Vitesse - (quand la vitesse est supérieure à 0)	Mode 2	Bip unique
Forçage à grande vitesse activé	Mode 2	Bip unique
Forçage à grande vitesse désactivé	Mode 2	Double bip
Bouton actionné pour une de ces causes (activation ou désactivation): Enregistrement, Pause, Vers le départ d'itinéraire, Vers l'arrivée d'itinéraire, Pilotage automatique, Contrôle de croisière, Verrouillage sur emplacement, Appel d'emplacement mémorisé	Mode 2	Bip unique
Déplacement de plus d'un quart de mile depuis le dernier point d'itinéraire en étant en mode de Pause d'enregistrement	Mode 2	Erreur
Quand la force du signal GPS tombe à l'absence de barre en étant en mode piloté par GPS	Mode 2	Erreur



CONDITION ÉTANT LA CAUSE	MODE AUDIO	SÉQUENCE AUDIO
Tentative d'activation d'une possibilité GPS alors qu'aucune barre de force de signal n'est apparente	Mode 2	Erreur
Tentative de retrouver itinéraire ou emplacement mémorisé quand le bateau est au-delà de la distance minimum	Mode 2	Erreur
Le bouton MOM (action momentanée du moteur) de la pédale de commande est enfoncé et un appui sur un bouton de télécommande essaye de le surpasser	Mode 2	Erreur
Fin d'itinéraire atteinte pendant un suivi d'enregistrement (en conjonction avec annulation du mode et arrêt de propulsion)	Mode 2	Haut-Bas, Haut-Bas, Haut-Bas
Commutation sur Mode audio 1	Modes 1 et 2	Bip unique
Commutation sur Mode audio 2	Modes 1 et 2	Double bip
Bouton de reconnaissance enfoncé	Modes 1 et 2	Tonalité continue
Reconnaissance bien enregistrée	Modes 1 et 2	4 bips longs

## Alimentation

Le contrôleur i-Pilot sera en marche dès que le propulseur électrique sera sous tension. Pour les moteurs Terrova et Riptide ST, cela se produit quand le voyant vert de système prêt est allumé. Pour les moteurs PowerDrive V2 et Riptide cela se produit aussitôt qu'ils sont connectés à l'alimentation électrique.

*\* Pour cette raison il est très important de débrancher un moteur PowerDrive V2 ou Riptide SP de son alimentation électrique quand il n'est pas utilisé, sinon cela va continuer de tirer sur la batterie*

## Précision

La précision et la réactivité avec lesquelles l'i-Pilot contrôle votre bateau dépendent de nombreux paramètres. Juste quelques-unes des variables et leurs effets généraux sont donnés ci-dessous pour expliquer le comportement du système:

VARIABLE	EFFET
Ratio entre poussée du moteur et poids du bateau	Une poussée trop forte pour un bateau trop petit peut amener une surcompensation du i-Pilot. Une faible puissance sur un gros bateau peut donner une réponse lente du i-Pilot.
Vent	Trop de vent et/ou de courant peuvent diminuer la précision de positionnement du i-Pilot.
Force du signal GPS	Plus le nombre de barres de force GPS sera élevé, meilleure sera la précision.
Niveau de charge de la batterie du propulseur électrique	Une batterie à pleine charge donnera la meilleure performance.



## Démarrage du système

Une fois vérifiée l'installation de l'i-Pilot, il est temps de démarrer en l'utilisant sur l'eau. Suivez ces règles simples chaque fois que vous alimentez votre propulseur électrique pour un bon fonctionnement:

1. Connectez l'alimentation du propulseur électrique.
2. Déployez le propulseur dans l'eau.
3. Actionnez n'importe quel bouton de votre télécommande. Son affiche LCD va montrer la vitesse de propulsion et la force du signal GPS.
4. Vous êtes maintenant à même d'utiliser toutes les fonctions manuelles:



5. Une fois que l'i-Pilot aura obtenu un signal GPS d'une barre en force au minimum, tout le reste des fonctions devient disponible.


## FONCTIONS DES COMMANDES MANUELLES



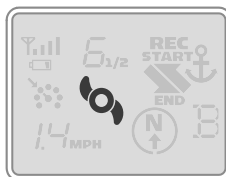
Cette section décrit toutes les fonctions de **Manual Control (Commande manuelle)** du i-Pilot. Une commande manuelle est une commande pour laquelle l'opérateur a le plein contrôle de la fonctionnalité, comme orienter manuellement le propulseur dans la direction voulue ou régler manuellement la vitesse de propulsion au niveau voulu. Aucune de ces fonctions ne nécessite un signal GPS.

*Comment . . . mettre le moteur en marche/arrêt ?*

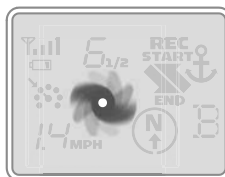
### Marche/arrêt du moteur

Pour mettre le moteur en marche ou pour l'arrêter, appuyez sur .

L'icône de propulseur sur l'affichage LCD sera présente si le propulseur est activé, absente s'il est désactivé. Quand il est activé, l'icône reste fixe si la vitesse du propulseur est nulle, mais commencera à tourner dès que la vitesse sera au-dessus de zéro.



Propulseur activé



Vitesse de propulsion supérieure à zéro



L'appui sur le bouton **MOM** (action momentanée) ou **CON** (action continue) sur la pédale de commande va changer le réglage de vitesse pour le niveau de vitesse commandé au pied.



# MANUAL CONTROL (COMMANDE MANUELLE)



*Comment . . . contrôler la vitesse du moteur?*

## Contrôle de vitesse du moteur

### Augmentation de la vitesse du moteur

Pour aller plus vite, appuyez sur  de la télécommande. Chaque appui sur  va augmenter la vitesse du moteur de 1/2 jusqu'à une vitesse maximum de 10.

### Diminution de la vitesse du moteur

Pour aller moins vite, appuyez sur  de la télécommande. Chaque appui sur  va diminuer la vitesse du moteur de 1/2 jusqu'à une vitesse minimum de 0.

L'afficheur LCD de la télécommande va montrer le réglage actuel de vitesse du moteur. Cette indication ne doit pas être confondue avec la vitesse de déplacement au GPS qui est également affichée sur la télécommande.



Vitesse du moteur



Vitesse au GPS



Quand le bouton MOM (action momentanée) est appuyé sur la pédale de commande, tous les changements de vitesse et de propulsion venant de la télécommande de l'i-Pilot restent ignorés.

**Comment . . . diriger le propulseur ?**

**Commande de direction du moteur**

**Steer Left (Virage à gauche)**

Pour orienter la propulsion du moteur vers la gauche, appuyez sur .

**Steer Right (Virage à droite)**

Pour orienter la propulsion du moteur vers la droite, appuyez sur .

Si un bouton de changement de direction est maintenu appuyé pendant plus de six à huit secondes, le pilotage va s'arrêter pour éviter que cordon spiralé ne s'enroule sur le moteur.







**Comment . . . activer le forçage à grande vitesse ?**

## Fonctionnement du High Speed Bypass (Forçage sur grande vitesse)

### Activation

L'appui sur  va porter immédiatement la vitesse du moteur à son maximum.


### Désactivation

Un nouvel appui sur  va ramener la vitesse du moteur à son niveau précédent.

*\*Remarque : La fonction de **High Speed Bypass (Forçage sur grande vitesse)** n'a pas d'action d'activation ou désactivation sur le propulseur.*

**Comment . . . activer le rétro-éclairage de l'afficheur LCD ?**

## Bouton de Backlight (Rétro-éclairage) de l'afficheur LCD

Pour activer le Backlight (rétro-éclairage) de l'afficheur LCD, appuyez sur .

Ce rétro-éclairage va se désactiver de lui-même huit secondes après le dernier appui sur un bouton, afin d'économiser l'énergie de la pile.

# EXPLICATION DU FONCTIONNEMENT DU SYSTÈME I-PILOT V2

## Navigation

i-Pilot utilise les signaux GPS ainsi que les données du compas numérique pour connaître la position actuelle, la position cible et la direction dans laquelle le propulseur est orienté. Comme i-Pilot dépend des signaux GPS de satellites pour la navigation, un niveau de signal GPS d'une barre au moins est nécessaire pour que les commandes de navigation par GPS soient activées. Les meilleurs résultats sont obtenus quand on peut obtenir des signaux GPS de niveau quatre barres.



En d'autres termes, i-Pilot mémorise et crée des points afin de faire naviguer automatiquement votre bateau. i-Pilot utilise aussi une méthode de navigation par GPS appelée par cercles d'arrivée. Ces cercles imaginaires permettent à l'i-Pilot de réaliser quand il a dérivé depuis un point et quand il est bien arrivé sur un point. La taille de ces cercles d'arrivée dépend de la force des signaux GPS reçus, plus les signaux seront forts plus le ciblage sera pointu dans des cercles d'arrivée plus petits.

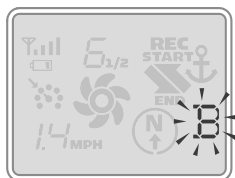
## Tracks (Itinéraires)

Les itinéraires sont composés de nombreux points qu' i-Pilot a gardés en mémoire pendant qu'il enregistre initialement un itinéraire. La distance entre ces points varie en fonction de la force des signaux GPS et la vitesse lors de l'enregistrement de l'itinéraire initial. Quand un itinéraire est rappelé pour utilisation, i-Pilot se sert des points et cercles d'arrivée enregistrés, pour naviguer en suivant l'itinéraire.



## Mémoire

i-Pilot possède la capacité de conserver jusqu'à trois itinéraires différents (chacun faisant deux miles de long) et trois emplacements indépendants pour du **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**. Ces emplacements sont gardés en mémoire même quand le système n'est plus alimenté. Les zones en mémoire pour stocker les données de **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** et **Track (Itinéraire)** sont séparées les unes des autres, et il n'y a pas de risque d'écrasement mutuel. Les secteurs en mémoire sont identifiés sur l'afficheur LCD de la télécommande avec une icône indiquant A, B, C, D, E ou F. Quand l'icône de mémoire clignote, un secteur différent peut être sélectionné en appuyant sur  ou .



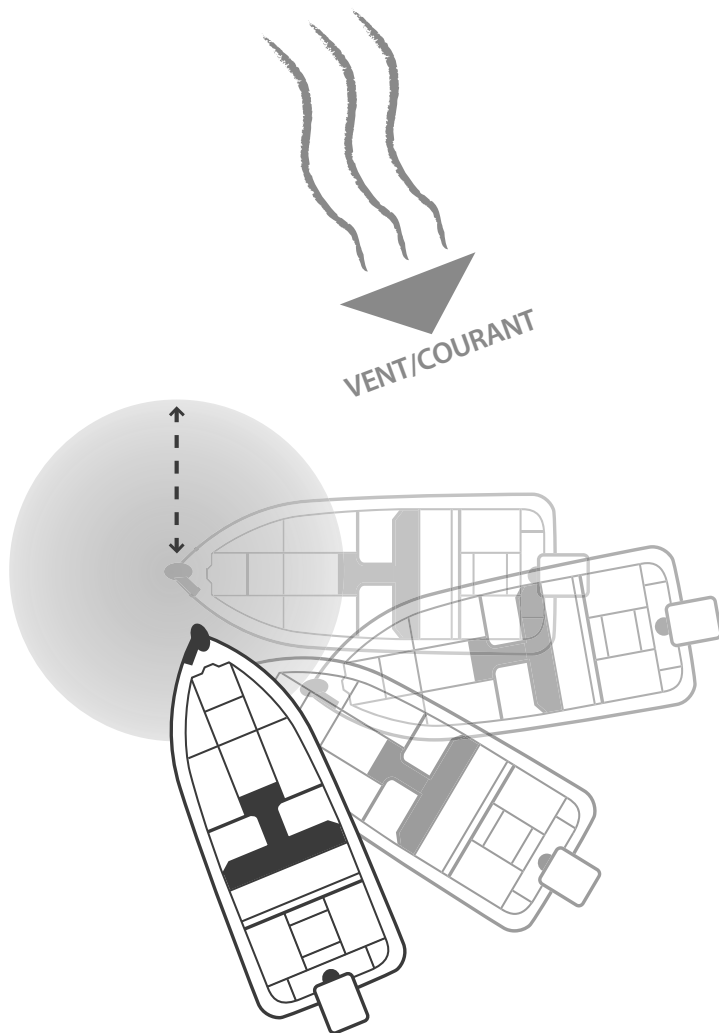
## FONCTIONNEMENT DU VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT







### Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)

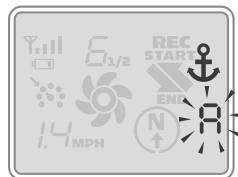
Ce mode utilise un seul point qui sert de référence pour l'emplacement où vous voulez aller et rester. Ce point précis est enregistré et gardé dans l'un des trois secteurs de mémoire quand le bouton de **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** est actionné. Autour de ce point précis, i-Pilot utilise un cercle d'arrivée pour déterminer vitesse et direction de propulsion. Si i-Pilot voit qu'il est dans ce cercle, il passe la vitesse du moteur à zéro. Si i-Pilot voit qu'il est ressorti de ce cercle, il contrôle la vitesse du moteur pour essayer de ramener le bateau dedans.

# SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)



## ► ACTIVATION DE SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)

1. Appuyez sur la touche  de la télécommande.
2. L'icône de secteur mémoire va clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande pendant trois secondes, ce qui vous permet de choisir le secteur mémoire voulu en appuyant sur  ou . Un nouvel appui sur  ou une attente pendant trois secondes confirment ce secteur de mémoire.



## ► DÉSACTIVATION DE SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)

1. Pour désactiver le mode de **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**, appuyez sur n'importe lequel de ces touches:







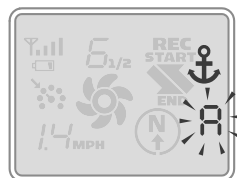
L'appui sur n'importe lequel des touches de la pédale de commande va désactiver le Spot Lock (Verrouillage sur emplacement).

# SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)




## ► RÉENCLENCHEMENT D'EMPLACEMENT DÉJÀ ENREGISTRÉ AVEC SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)

1. Naviguez manuellement pour amener le bateau à un quart de mile de l'emplacement sauvegardé dans le mode **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**. Pour des raisons de sécurité, votre i-Pilot ne réenclenchera pas le **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** s'il en est à plus d'un quart de mile.
2. Appuyez sur  de la télécommande.
3. L'icône de secteur mémoire va clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande pendant trois secondes, ce qui vous permet de choisir le secteur mémoire voulu en appuyant sur  ou . Un nouvel appui sur  ou une attente pendant trois secondes confirment ce secteur de mémoire.



## ► SORTIE DE SPOT LOCK (VERROUILLAGE SUR EMPLACEMENT)

1. Si le bouton de **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** a été accidentellement actionné, appuyez sur  ou n'importe quel bouton de navigation manuelle pendant trois secondes pour annuler la fonction.

## Utilisation de Spot Lock (Verrouillage sur emplacement) avec d'autres fonctions du i-Pilot

Comme le **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** prend le contrôle complet du moteur, on ne peut pas l'utiliser en même temps que d'autres fonctions de l'i-Pilot.



Le bouton **MOM (Action momentanée sur le moteur)** sur la pédale de commande ne fonctionnera pas quand les fonctions **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** et **Spot Lock Recall (Rappel de verrouillage sur emplacement)** sont activées.

## FONCTIONNEMENT DE CRUISE CONTROL (CONTRÔLE DE CROISIÈRE)



### **Cruise Control (Contrôle de croisière)**

(Fonctionnalité avancée) i-Pilot contrôle automatiquement la vitesse du moteur pour maintenir une vitesse constante au GPS.







Régler la vitesse du moteur ou actionner le bouton **CON** (Action continue sur le moteur) sur la pédale de commande va désactiver Cruise Control (Contrôle de croisière).



# CRUISE CONTROL (CONTRÔLE DE CROISIÈRE)



## ► ENGAGEMENT DE CRUISE CONTROL (CONTRÔLE DE CROISIÈRE)



1. Appuyez sur  de la télécommande.
2. La vitesse GPS actuelle va clignoter, montrant votre vitesse réelle ainsi que la vitesse GPS visée sur l'afficheur LCD de la télécommande pendant trois secondes.
3. Appuyez sur  ou  pour augmenter ou diminuer l'objectif de vitesse, ou appuyez de nouveau sur  pour engager immédiatement la fonction **Cruise Control (Contrôle de croisière)**.



## ► DÉSENGAGEMENT DE CRUISE CONTROL (CONTRÔLE DE CROISIÈRE)

1. L'appui sur  va désengager **Cruise control (Contrôle de croisière)**.

## ► AJUSTEMENT DE L'OBJECTIF DE VITESSE AVEC CRUISE CONTROL (CONTRÔLE DE CROISIÈRE) DÉJÀ ENGAGÉ

1. Avec **Cruise Control (Contrôle de croisière)** engagé, appuyez sur  ou  pour ajuster la vitesse à atteindre par incréments de 0,1 mile par heure.

## Utilisation de Cruise Control (Contrôle de croisière) avec d'autres fonctions de l'i-Pilot V2

Vous pouvez utiliser **Cruise Control (Contrôle de croisière)** en conjugaison avec **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)**, **AutoPilot (Pilote automatique standard)**, **Track Recording (Enregistrement d'itinéraire)** et **Track Playback (Rappel d'itinéraire)**.

# FONCTIONNEMENT DE L'AUTOPILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE)

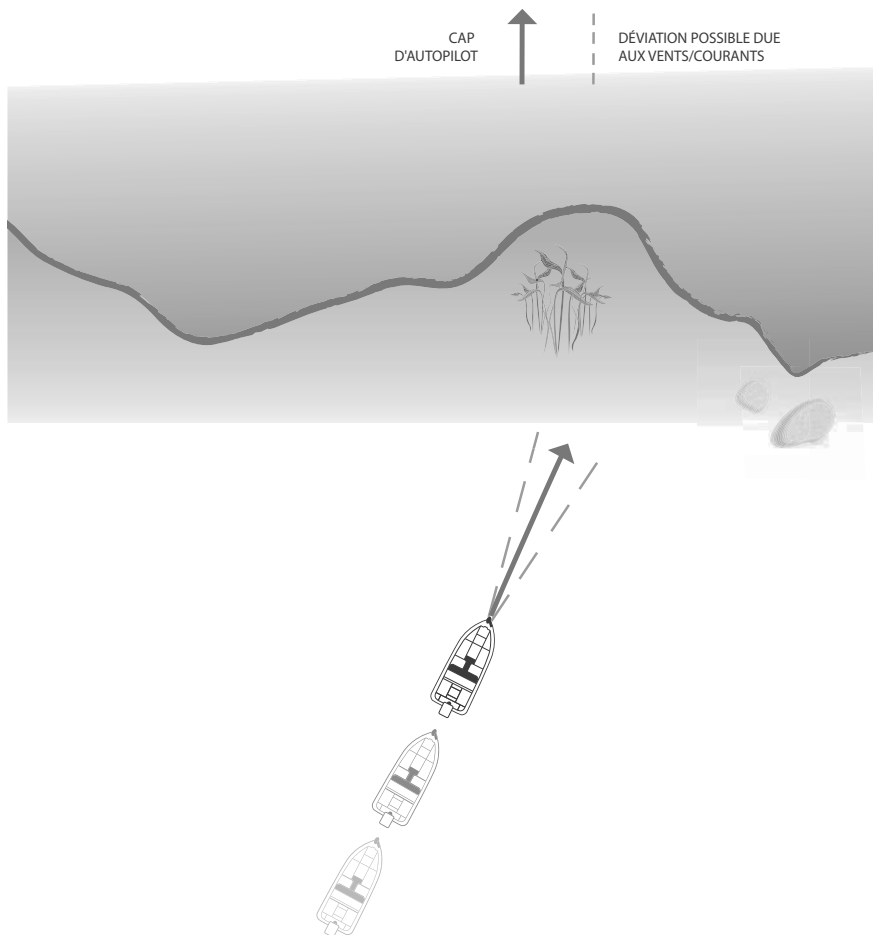


Deux versions différentes de l'**AutoPilot** (**Pilotage Automatique**) sont disponibles, **Advanced AutoPilot** (**Pilotage automatique avancé**) et **AutoPilot** (**Pilotage automatique standard**). Il y a des différences sur la façon de contrôler votre bateau entre ces deux versions.

## **AutoPilot (Pilotage automatique standard)**

**AutoPilot (Pilotage automatique standard)** utilise un compas interne pour fournir un verrouillage de cap. Quand **AutoPilot (Pilotage automatique standard)** est activé, il maintient le moteur pointé dans la direction de son compas. Si une correction de direction manuelle est apportée, **AutoPilot (Pilotage automatique standard)** se bloque sur le nouveau cap du compas sur lequel le bateau avait été orienté. Cette méthode de maintien de cap ne prend pas en compte les forces extérieures comme vent latéral ou courants, qui peuvent provoquer une dérive latérale.

# AUTOPILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE STANDARD)



# FONCTIONNEMENT D'ADVANCED AUTOPILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE AVANCÉ)



## Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)

**Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)** non seulement utilise le maintien de cap par compas, mais aussi des données de signaux GPS pour effectuer la correction pour vents et courants latéraux ou autres forces extérieures, afin de maintenir le bateau sur une trajectoire droite. Quand la fonction **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)** est activée, elle génère un jeu de points GPS en ligne droite suivant le cap voulu. i-Pilot navigue alors pour rejoindre successivement ces points GPS. Quand l'utilisateur modifie le cap, une nouvelle ligne de points GPS est générée allant dans la nouvelle direction.

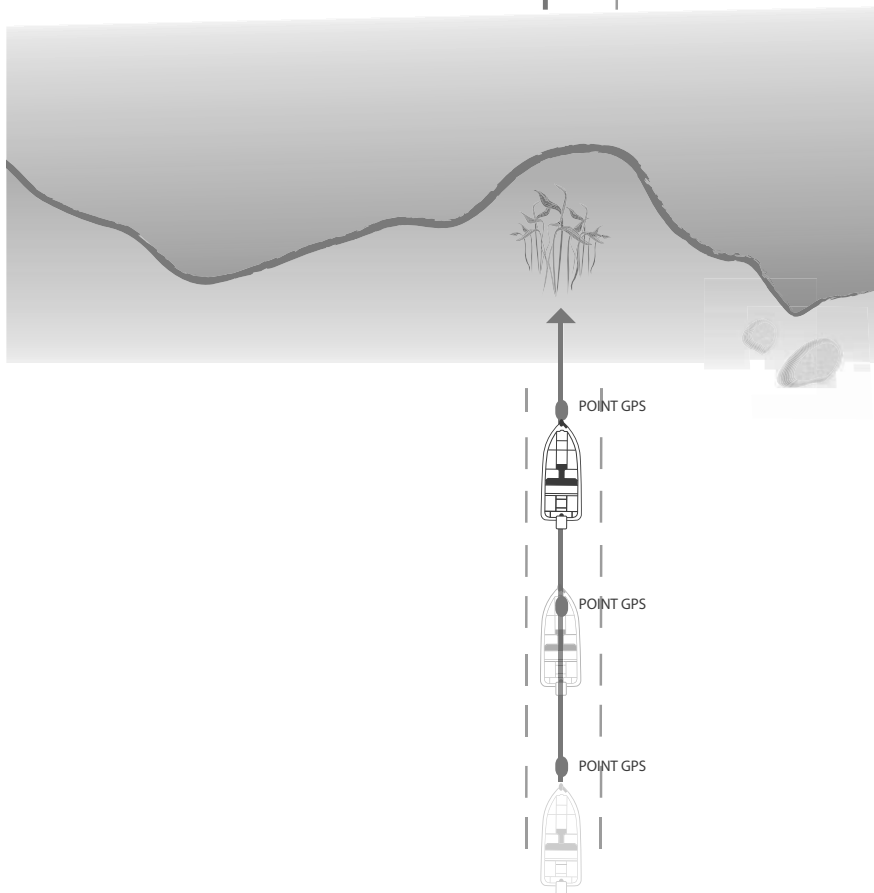
# ADVANCED AUTOPILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE AVANCÉ)





CAP D'ADVANCED  
AUTOPILOT



DÉVIATION POSSIBLE DUE  
AUX VENTS/COURANTS



## ► ENGAGEMENT D'ADVANCED AUTO PILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE AVANCÉ) ET AUTO PILOT (PILOTAGE AUTOMATIQUE STANDARD)

1. Pour engager la fonction **Advanced** **AutoPilot** (Pilote automatique avancé), appuyez sur  une fois. Pour engager **AutoPilot** (Pilote automatique avancé), appuyez sur  et maintenez la touche enfoncée deux secondes.



Advanced AutoPilot  
(Pilote automatique avancé)

2. L'icône respective d'**Advanced AutoPilot** (Pilote automatique avancé) ou **AutoPilot** (Pilote automatique standard) apparaîtra sur l'afficheur LCD de la télécommande.



AutoPilot  
(Pilote automatique standard)

3. Pour ajuster le cap voulu, orientez manuellement le moteur sur le nouveau cap, et i-Pilot se calera sur ce nouveau cap.

## Utilisation d'Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé) et AutoPilot (Pilote automatique standard) avec d'autres fonctions du i-Pilot

**Advanced AutoPilot** (Pilote automatique avancé) et **AutoPilot** (Pilote automatique standard) peuvent être utilisés en combinaison avec **Cruise Control** (Contrôle de croisière) et pendant l'enregistrement d'un itinéraire.



**Advanced AutoPilot** (Pilote automatique avancé) peut être activé en appuyant sur le bouton de PA de la pédale de commande.



## Quel type de pilotage automatique utiliser et quand?

Compte tenu de tous les paramètres extérieurs, il est difficile de répondre à cette question. Les deux fonctions, standard et avancée, ont leurs propres avantages en fonction du type de pêche pratiquée et de la présentation des appâts voulue.

**Advanced AutoPilot (Pilotage automatique avancé)** va maintenir le bateau en ligne quasiment droite dans toutes les conditions. Si des conditions vraiment extrêmes se présentent, comme des vents ou courants très forts, le propulseur électrique peut ne pas avoir assez de puissance pour bien contrôler le bateau. Dans ces cas il vaut mieux utiliser plutôt **AutoPilot (Pilotage automatique standard)** et laisser le bateau suivre vent ou courant si le moteur n'est pas assez puissant pour lutter contre.

**AutoPilot (Pilotage automatique standard)** vous aide à maintenir un cap constant mais n'apporte pas de compensation pour la dérive par vents et courants.

**Advanced AutoPilot (Pilotage automatique avancé)** comme **AutoPilot (Pilotage automatique standard)** sont des outils valables que le pêcheur peut utiliser pour une présentation sûre et précise de ses appâts. Nous recommandons fortement d'aller sur l'eau et d'essayer ces deux fonctionnalités dans diverses situations de pêche et applications. Avec de l'expérience et du temps, vous saurez quel type de pilotage automatique convient le mieux dans une situation donnée.



**AutoPilot (Pilotage automatique standard) ne peut pas être activé en appuyant sur le bouton de PA de la pédale de commande.**

# FONCTIONNEMENT DE TRACK RECORDING (ENREGISTREMENT D'ITINÉRAIRE) ET TRACK PLAYBACK (RAPPEL D'ITINÉRAIRE)

## Track Recording and Playback (Enregistrement et rappel d'itinéraires)



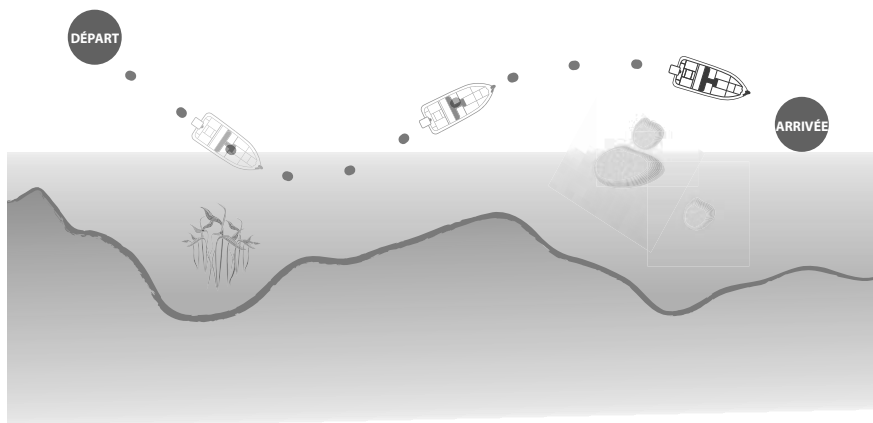
Quand le bouton **Track Record (Enregistrement d'itinéraire)** est appuyé, i-Pilot commence à enregistrer les données de position GPS pour former les points successifs de l'itinéraire. La distance entre ces points varie en fonction de la vitesse du bateau et de la force des signaux GPS. Le tout premier point enregistré de l'itinéraire est appelé le départ. Le dernier point est appelé l'arrivée. i-Pilot considère un itinéraire enregistré comme une série de points constitutifs. Quand le bouton **Track to Start (Vers le départ de l'itinéraire)** ou **Track to End (Vers l'arrivée de l'itinéraire)** est appuyé, i-Pilot va naviguer jusqu'au point le plus proche de l'itinéraire sélectionné. Une fois qu'il l'a atteint, il suivra alors les points de cet itinéraire menant soit vers son départ soit vers son arrivée selon le bouton qui avait été actionné. Une fois que le bateau est arrivé à destination, i-Pilot sort automatique de la fonction **Track to Start (Itinéraire vers le départ)** ou **Track to End (Itinéraire vers l'arrivée)**. Durant la répétition d'un itinéraire enregistré, i-Pilot prend



# TRACK RECORDING/PLAYBACK (ENREGISTREMENT/RAPPEL D'ITINÉRAIRE)

R










ITINÉRAIRE ENREGISTRÉ



le contrôle de toutes les fonctions de direction. La vitesse reste contrôlable manuellement, et on peut aussi utiliser la fonction **Cruise Control (Contrôle de croisière)**. La vitesse du moteur doit être réglée assez haut de façon à pouvoir rester sur l'itinéraire malgré vent, courant ou autres forces extérieures.





i-Pilot peut aussi exécuter une pause durant l'enregistrement d'un itinéraire. Dans ce cas, i-Pilot arrête temporairement d'enregistrer de nouveaux points d'itinéraire. Quand l'enregistrement d'itinéraire est relancé, i-Pilot enregistre de nouveaux points d'itinéraire. En fonction de la nature de la cause ayant provoqué la pause, il peut y avoir un gros écart entre les deux points d'itinéraire encadrant la pause, ou bien leur chevauchement. Cela peut causer une commande de direction du moteur erratique, il est donc très important de savoir à quel endroit le bouton de pause a été actionné et de reprendre l'enregistrement juste après cet emplacement. Si durant la pause la distance de séparation a dépassé un quart de mile, l'enregistrement est automatiquement arrêté.

## ► ENREGISTREMENT D'UN ITINÉRAIRE

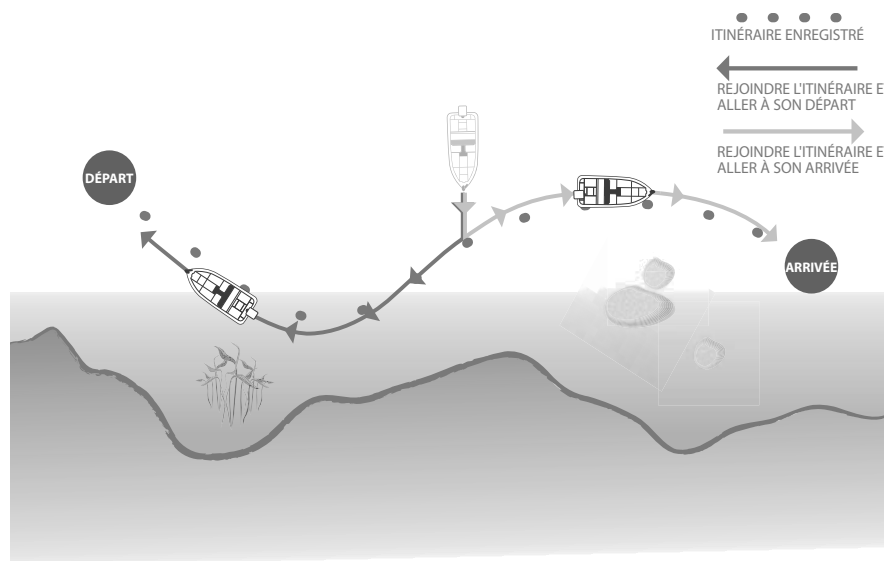
1. Appuyez sur  de la télécommande.
2. L'icône de secteur mémoire va clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande pendant trois secondes, ce qui vous permet de choisir le secteur mémoire voulu en appuyant sur  ou . Un nouvel appui sur  ou une attente pendant trois secondes confirment ce secteur de mémoire.
3. L'icône REC (Enregistrement) va apparaître à l'afficheur LCD de la télécommande.  
Vous serez alors sur le point de départ du futur itinéraire.
4. Faites naviguer le bateau sur trajet ou parcours voulu. Les fonctions de **AutoPilot (Pilote automatique standard)** ou de **Cruise Control (Contrôle de croisière)** peuvent être utilisées durant l'enregistrement d'un itinéraire.
5. Appuyez de nouveau sur  de la télécommande pour arrêter l'enregistrement. L'enregistrement s'arrêtera automatiquement de lui-même si la distance limite de deux miles est atteinte pour l'itinéraire, ou si l'un des boutons suivants est appuyé:    ou .



## ► PAUSE ET REPRISE DE L'ENREGISTREMENT

1. Durant un enregistrement vous pouvez appuyer sur la touche .
2. L'icône REC (Enregistrement) va clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande.
3. i-Pilot a maintenant effectué une pause dans l'enregistrement de l'itinéraire.
4. Si le bateau se déplace de plus de un quart de mile de l'endroit de l'appui sur  pause, l'itinéraire enregistré se terminera et sera sauvegardé dans l'emplacement mémoire précédemment sélectionné.
5. Quand vous êtes prêt à reprendre l'enregistrement, amenez le bateau juste après l'endroit  où vous aviez commencé la pause. Sinon vous risquez des actions erratiques à ce niveau au moment de la répétition ultérieure de cet itinéraire.
6. Appuyez sur .
7. L'icône REC (Enregistrement) va cesser de clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande.
8. i-Pilot a maintenant repris l'enregistrement et ajoute des points à l'itinéraire qui avait été interrompu par la pause.







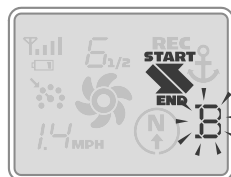


**CONSEILS**  
pour i-Pilot





**Vous pouvez commuter entre Track to Start (Itinéraire vers le départ) et Track to End (Itinéraire vers l'arrivée). Ce va-et-vient dans les deux directions opposées vous permet de vous concentrer sur des sections productives de l'itinéraire.**

## ► RÉPÉTITION D'UN ITINÉRAIRE TRACK TO START / TRACK TO END (VERS LE DÉPART/VERS L'ARRIVÉE DE L'ITINÉRAIRE)

1. Amenez manuellement le bateau à moins d'un quart de mile d'une partie d'un itinéraire enregistré. Pour des raisons de sécurité, i-Pilot ne s'accrochera pas sur un itinéraire en mémoire qui serait à plus de un quart de mile de distance.
2. Appuyez sur  ou  de la télécommande.
3. L'icône de secteur mémoire va clignoter sur l'afficheur LCD de la télécommande pendant trois secondes, ce qui vous permet de choisir le secteur mémoire voulu en appuyant sur  ou . Un nouvel appui sur le bouton actionné à l'étape 2 ou une attente pendant trois secondes confirment ce secteur de mémoire.
4. Réglez la vitesse du moteur au niveau voulu pour automatiquement rejoindre l'itinéraire puis le suivre dans le sens choisi.



## ► SORTIE DES FONCTIONS RECORD (ENREGISTREMENT), TRACK TO END (ITINÉRAIRE VERS LE DÉPART) ET TRACK TO START (ITINÉRAIRE VERS L'ARRIVÉE)

1. Si   ou  est actionné accidentellement, appuyez sur  pendant trois secondes sur la télécommande pour annuler la commande involontaire.



Changer la direction vers la gauche ou la droite, ou bien actionner Advanced AutoPilot (Pilotage automatique avancé) avec la pédale de commande, va désactiver la fonction Track to Start (Itinéraire vers le départ) ou Track to End (Itinéraire vers l'arrivée) en cours.

## QUESTIONS SOUVENT DEMANDÉES

**Q. Est-ce que i-Pilot enregistre la vitesse à laquelle je navigue pendant son enregistrement d'un itinéraire?**

R. Non. i-Pilot n'enregistre que les emplacements successifs durant l'enregistrement d'un itinéraire. C'est au choix de l'utilisateur de régler la vitesse manuellement ou avec **Cruise Control (Contrôle de croisière)**.

**Q. Pourquoi l'icône de force de signaux GPS ne montre pas toujours quatre barres?**

R. La force d'un signal GPS subit diverses influences, en particulier: Qualité de la vue dégagée du ciel par i-Pilot (spécialement dans le Sud), présence d'une falaise près du bateau, emplacement géographique particulier.

**Q. i-Pilot est-il compatible avec un CoPilot (Copilotage)?**

R. Non. Aucun des composants n'est compatible d'un système à l'autre.

**Q. La télécommande flotte-elle?**

R. Oui.

**Q. En mettant ma télécommande en marche, l'indicateur de pile faible s'affiche avec toutes les autres icônes, est-ce que ma pile doit être changée?**

R. Pas nécessairement. Au premier démarrage de la télécommande, toutes les icônes s'affichent automatiquement pendant une courte période. Le but est de permettre à l'utilisateur de voir toutes les icônes possibles.

**Q. Sur quelle longueur puis-je enregistrer un itinéraire?**

R. Chaque emplacement individuel d'enregistrement d'itinéraire (A, B, C, D, E ou F) peut contenir un itinéraire faisant jusqu'à deux miles de long.

**Q. Est-ce que je peux utiliser plusieurs télécommandes avec mon i-Pilot?**

R. Oui, vous pouvez utiliser un nombre illimité de télécommandes simultanément. N'oubliez pas de faire assimiler chaque nouvelle télécommande par le contrôleur i-Pilot.

**Q. Pourquoi mon écran d'afficheur LCD montre-t-il des taches sombres quand je porte mes lunettes de soleil?**

R. Les lunettes de soleil polarisées affectent beaucoup l'apparence de l'affichage à cristaux liquides pour la vision humaine.

**Q. Puis-je contrôler la vitesse avec laquelle i-Pilot me ramène sur mon emplacement de pêche quand j'utilise la fonction Spot Lock Recall (Rappel d'emplacement mémorisé)?**

R. Non, **Spot Lock (Verrouillage d'emplacement)** et **Spot Lock Recall (Rappel d'emplacement mémorisé)** sont des fonctions entièrement automatiques qui contrôlent entièrement direction et vitesse du moteur.

**Q. Où puis-je acheter des télécommandes supplémentaires?**

R. Votre revendeur Minn Kota local devrait avoir des télécommandes disponibles.

**Q. Si j'arrête ma télécommande, est-ce que i-Pilot continue de fonctionner?**

R. Oui. Le contrôleur i-Pilot va poursuivre son fonctionnement dans son mode actuel jusqu'à ce que l'utilisateur effectue un changement, soit par une télécommande soit par la pédale de commande (Terrova seulement).

**Q. Où sont mémorisés les trois itinéraires et les emplacements du Spot Lock (verrouillage d'emplacement) enregistrés?**

R. Dans le contrôleur i-Pilot.

# DÉPANNAGE

## Dépannage général

- Problème:** Le moteur effectue des corrections de cap erratiques dans les modes **AutoPilot (Pilote automatique)**, **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)** ou **Track to Start/End (Itinéraire vers départ/arrivée)**.
- Solution:** Assurez-vous de garder tous les objets métalliques ferreux à distance du contrôleur i-Pilot car ils pourraient avoir un impact sur son compas interne. De tels objets peuvent être ancres, membrures métalliques, etc.
- Problème:** Quand un bouton est actionné sur la télécommande le moteur ne répond pas toujours.
- Solutions:** Vérifiez si l'indicateur de niveau de pile faible est activé. Si c'est le cas changez la pile de la télécommande. Vérifiez s'il y a des obstacles entre la télécommande et le moteur.
- Problème:** J'appuie sur un bouton de la télécommande et il ne se passe rien.
- Solution:** La pile de la télécommande peut être à plat. Si elle vient d'être remplacée, ouvrez le boîtier de télécommande et vérifiez que tous ses composants internes ont bien été remis en place.
- Problème:** J'appuie sur un bouton de la télécommande et toutes les icônes apparaissent pendant quelques secondes puis s'éteignent.
- Solutions:** Vérifiez que le moteur est alimenté (pour le Terrova et le Riptide ST, il faut aussi que le voyant de système prêt soit allumé). Recommencez le processus de reconnaissance de la télécommande (voir cette procédure en page 33).
- Problème:** i-Pilot ne me permet pas d'activer certaines fonctions comme: **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)**, **Record (Enregistrement)**, **Track to Start/End (Itinéraire vers départ/arrivée)** ou **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**.
- Solution:** Vérifiez que l'icône de force des signaux GPS montre au moins une barre. S'il n'y a aucune barre i-Pilot ne permettra pas d'activer l'ensemble des fonctions basées sur le guidage GPS.



**Problème:** **Backlight (rétro-éclairage) de l'afficheur LCD ne s'active pas.**

**Solution:** Vérifiez si l'indicateur de niveau de pile faible est activé. Le rétro-éclairage est désactivé quand un faible niveau d'énergie de pile résiduelle est détecté. Remplacez la pile.

**Solution:** Le **Backlight (rétro-éclairage)** ne fonctionne pas sur la télécommande si elle n'est pas en communication avec le contrôleur i-Pilot.

## Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)

**Problème:** Il semble que le bateau ne s'approche pas assez près de l'emplacement enregistré en mode Spot Lock (Verrouillage sur emplacement).

**Solution:** Vérifiez que les batteries du propulseur électrique sont assez chargées.

**Solution:** Vérifiez qu'il n'y a pas d'herbes sur le propulseur.

**Solution:** Dans des conditions de vents et courants forts, le bateau aura tendance à s'arrêter un peu trop loin sous le vent par rapport à l'emplacement voulu. Verrouillez de nouveau l'emplacement en remontant un peu plus haut que sa position contre le vent, en prévision d'une légère dérive dans le sens du vent.

## Cruise Control (Contrôle de croisière)

**Problème:** La vitesse au GPS affichée sur la télécommande est différente de celle que m'indique mon autre système GPS.

**Solution:** Si vous utilisez la fonction **Cruise Control (Contrôle de croisière)** en mode **Advanced AutoPilot (Pilotage automatique avancé)** ou **Track to Start/End (Itinéraire vers départ/arrivée)**, i-Pilot calcule la vitesse actuelle relative à la direction de trajet voulue, qui peut différer de la vitesse absolue indiquée par un autre GPS non spécialisé.

**Problème:** **Cruise Control ne maintient pas la vitesse de consigne d'assez près.**

**Solution:** Vérifiez que les batteries du propulseur électrique sont assez chargées.

## AutoPilot (Pilote automatique)

**Problème:** Quand vous fonctionnez sous **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)** sous fort vent, il y a pas mal de mouvements de va-et-vient du bateau.

**Solution:** Tandis que **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)** va maintenir le bon cap pour votre bateau, cela peut se faire au dépend de corrections continues de ce cap pour le ramener sur l'objectif. Dans ces conditions climatiques extrêmes vous feriez mieux d'utiliser du pilote **AutoPilot (Pilote automatique standard)** et d'effectuer manuellement la correction de l'effet du vent.

**Problème:** J'actionne et je relâche le bouton **Advanced AutoPilot (Pilote automatique avancé)** et le système passe en mode **AutoPilot (Pilote automatique standard)** à la place.

**Solution:** Si l'indicateur de force des signaux GPS ne montre aucune barre (nécessaire pour du pilote avancé), alors votre commande de passage en pilote automatique avancé va automatiquement activer l'alternative possible en pilote standard **AutoPilot (Pilote automatique standard)**, ce qui vous évite d'avoir à maintenir deux ou trois secondes l'appui sur ce bouton comme quand il y a un bon niveau de signaux GPS.

## Track Record and Playback (Enregistrement/rappel d'itinéraire)

**Problème:** Dans le mode **Track to Start/End (Itinéraire vers départ/arrivée)** le propulseur est soudainement stoppé.

**Solution:** Vérifiez que vous n'avez pas accidentellement activé une autre fonction automatique telle que **AutoPilot (Pilote automatique standard)** ou **Spot Lock (Verrouillage sur emplacement)**.

**Solution:** Quand le point d'arrivée (ou de départ) de l'itinéraire est atteint durant sa reproduction, i-Pilot va automatiquement couper le moteur tout en sortant du mode de fonctionnement **Track to Start/End (Itinéraire vers départ/arrivée)**.

**Problème:** En étant en mode **Track Record (Enregistrement d'itinéraire)**, l'enregistrement cesse

**Solution:** Vous pouvez avoir atteint la limite de longueur de deux miles d'enregistrement d'itinéraire.

## **Terrova/Riptide ST:**

**Problème:** L'appui sur un bouton de télécommande fait que toutes les icônes apparaissent pendant quelques secondes puis s'éteignent.

**Solution:** Assurez-vous que le moteur est déployé et que le voyant de système prêt sur le moteur est allumé.

**Solution:** Vérifiez que le contrôleur i-Pilot est bien connecté.

**Solution:** Essayez de relancer le processus de reconnaissance de télécommande par le contrôleur.

**Solution:** Coupez et rétablissez l'alimentation du moteur en le repliant et en le redéployant, en vérifiant alors que le voyant de système prêt s'éteint puis se rallume bien.

## **PowerDrive V2 /Riptide SP:**

**Problème:** L'appui sur un bouton de télécommande fait que toutes les icônes apparaissent pendant quelques secondes puis s'éteignent.

**Solution:** Vérifiez que le contrôleur i-Pilot est bien connecté dans le connecteur de pédale de commande sur le moteur.

**Solution:** Essayez de relancer le processus de reconnaissance de télécommande par le contrôleur.

**Solution:** Coupez et rétablissez l'alimentation du moteur.

**Problème:** La direction fonctionne mal ou pas du tout.

**Solution:** Vérifiez que les fils de direction venant du câble de i-Pilot sont correctement connectés sur le câble à deux fils venant du carter de direction.

## GLOSSAIRE

**Connecteur d'accessoire:** Ce connecteur d'accessoire est un petit connecteur scellé utilisé sur la famille de moteurs Terrova et Riptide ST. Il permet une installation étanche rapide de tous les Minn Kota pour Terrova et Riptide ST.

**Carter central :** Ce carter central en plastique est placé au centre du montage de propulseur électrique. Il recouvre et protège les composants électriques et mécaniques de l'environnement. Il doit être enlevé temporairement des moteurs PowerDrive V2 et Riptide SP durant l'installation d'un i-Pilot.

**CoPilot (Copilotage):** Co-Pilot est un accessoire de contrôle de moteur sans fil de Minn Kota disponible pour la ligne complète de moteurs Terrova, PowerDrive V2, Riptide ST et Riptide SP. Cet accessoire permet un ajustement sans fil de toutes les fonctions de contrôle de base du moteur. L'accessoire Co-Pilot doit être enlevé d'un moteur PowerDrive V2 ou Riptide SP au moment de l'installation d'un i-Pilot. Et tout accessoire Co-Pilot installé sur un moteur Terrova ou Riptide ST sera électriquement désactivé une fois i-Pilot installé.

**Couvercle de boîtier de commande:** Le couvercle de boîtier de commande est un couvercle en plastique installé sur le dessus de la tête de moteur. Il protège de l'environnement le câblage et les composants à l'intérieur. Cette pièce est remplacée par la pose d'un contrôleur i-Pilot.

**GPS:** GPS est un acronyme pour Global Positioning System (Système mondial de localisation). GPS fournit une position précise d'emplacement (latitude, longitude, altitude) pratiquement partout sur terre au moyen de la technologie des satellites et de receveurs personnels au sol ou sur mer. Une série de satellites géosynchrones émettent un signal individuel vers la terre une fois par seconde. Un récepteur GPS, comme celui utilisé dans i-Pilot, reçoit ces signaux des satellites en vue et est à même d'en déduire sa position à partir de très faibles différences temporelles entre chacun des signaux reçus, et la connaissance par le receveur de la position relative de chacun des satellites émetteurs.

**Vitesse au GP:** C'est la vitesse calculée par les changements d'emplacement géographiques du bateau dans un laps de temps donné en utilisant les données GPS.

**Contrôleur i-Pilot:** Le contrôleur i-Pilot fait partie du système i-Pilot. Ce contrôleur contient le receveur GPS, le compas et électronique afin de piloter la navigation avec le propulseur électrique. Le contrôleur comporte un couvercle de boîtier de commande du moteur complètement scellé et étanche. Le contrôleur prend la place du couvercle de boîtier de commande existant et du contrôleur **AutoPilot (Pilotage automatique)** s'il y en avait un d'installé.

**Câble de contrôleur i-Pilot:** Sur les versions pour PowerDrive V2 et Riptide SP i-Pilot, il existe un câble sur le bas du côté du contrôleur i-Pilot. Ce câble est conçu pour connecter le câble d'arrivée de la pédale de commande du moteur, afin d'établir un raccordement étanche.

**Connecteur de contrôleur i-Pilot:** Sur les versions pour Terrova et Riptide ST i-Pilot, il existe un connecteur sur le bas du côté du contrôleur i-Pilot. Ce connecteur est conçu pour se raccorder au connecteur d'un accessoire afin d'établir un raccordement étanche.

**Vitesse de moteur:** C'est la vitesse de rotation du propulseur, allant de 0 à 10, réglable par incréments de 1/2.

**PowerDrive V2:** Le PowerDrive V2 est le dernier sorti de la famille des moteurs de propulsion électrique montés sur étrave de Minn Kota. Ce moteur peut être identifié par le nom PowerDrive V2 indiqué sur le côté du montage du moteur.

**Riptide SP:** Le Riptide SP constitue la dernière famille des moteurs de propulsion électrique pour eau de mer montés sur étrave de Minn Kota. Ce moteur peut être identifié par le nom Riptide SP indiqué sur le côté du montage du moteur.

**Riptide ST:** Le Riptide ST fait partie de la dernière famille des moteurs de propulsion électrique pour eau de mer montés sur étrave de Minn Kota. Ce moteur peut être identifié par le nom Riptide ST indiqué sur le côté du montage du moteur.

**Plaques latérales:** Il y a des plaques latérales de chaque côté du montage de propulseur électrique. Elles recouvrent et protègent les composants mécaniques et électriques de l'environnement. Ces plaques sont temporairement enlevées des moteurs PowerDrive V2 et Riptide SP durant l'installation d'un i-Pilot.

**Terrova :** Le Terrova fait partie de la dernière famille des moteurs de propulsion électrique montés sur étrave de Minn Kota. Ce moteur peut être identifié par le nom Terrova indiqué sur le côté du montage du moteur.

**Arrivée d'itinéraire:** C'est le tout dernier point d'un itinéraire enregistré, pris au moment où le mode de **Track Record (Enregistrement d'itinéraire)** s'est terminé.

**Départ d'itinéraire:** C'est le tout premier point d'un itinéraire enregistré, pris au moment où le bouton de mode **Track Record (Enregistrement d'itinéraire)** a été appuyé à l'enregistrement.

# DÉCLARATIONS DE CONFORMITÉ



## ENVIRONMENTAL COMPLIANCE STATEMENT:

It is the intention of Johnson Outdoors Inc. to be a responsible corporate citizen, operating in compliance with known and applicable environmental regulations and a good neighbor in the communities where we make or sell our products.

## WEEE Directive:

EU Directive 2002/96/EC "Waste of Electrical and Electronic Equipment Directive (WEEE)" impacts most distributors, sellers and manufacturers of consumer electronics in the European Union. The WEEE Directive requires the producer of consumer electronics to take responsibility for the management of waste from their products to achieve environmentally responsible disposal during the product life cycle. WEEE compliance may not be required in your location for electrical and electronic equipment (EEE), nor may it be required for EEE designed and intended as fixed or temporary installation in transportation vehicles such as automobiles, aircraft and boats. In some European Union member states, these vehicles are considered outside of the scope of the Directive, and EEE for those applications can be considered excluded from the WEEE Directive requirement. This symbol (WEEE wheeled bin) on product indicates the product must not be disposed of with other household refuse. It must be disposed of and collected for recycling and recovery of waste EEE. Johnson Outdoors Inc. will mark all EEE products in accordance with the WEEE Directive. It is our goal to comply in the collection, treatment, recovery and environmentally sound disposal of those products; however, these requirements do vary within European Union member states. For more information about where you should dispose of your waste equipment for recycling and recovery and/or your European Union member state requirements, please contact your dealer or distributor from which your product was purchased.

## FEATURES CAR ACTÉRISTIQUES

### DÉCLARATION DE CONFORMITÉ ENVIRONNEMENTALE :

Johnson Outdoors Inc. a l'intention d'être une corporation responsable, fonctionnant en conformité avec les règlements environnementaux connus et applicables, et d'agir en tant que bon voisin dans les communautés où nous fabriquons ou vendons nos produits.

### Directive WEEE :

La Directive 2002/96/EC de l'Union européenne traitant des déchets d'équipement électriques et électroniques, soit "Waste of Electrical and Electronic Equipment (WEEE)", affecte la plupart des distributeurs, vendeurs et fabricants de produits électroniques dans l'Union européenne. La directive WEEE demande que le fabricant de produits électroniques se charge de la gestion des déchets provenant de leurs produits afin de s'en débarrasser d'une manière responsable par rapport à l'environnement au cours du cycle de vie du produit. Respecter la directive WEEE peut ne pas être exigé où vous vous trouvez en ce qui concerne l'équipement électrique et électronique (EEE), comme ne pas être exigé pour l'équipement électrique et électronique conçu et destiné à des installations temporaires ou permanentes dans les véhicules de transport comme les automobiles, avions et bateaux. Dans quelques pays membres de l'Union

européenne, ces véhicules sont considérés comme au-delà des limites de la directive et l'équipement électrique et électronique pour ces applications peut être considéré exclus des exigences de la directive WEEE. Ce symbole (roue WEEE) sur un produit indique que le produit ne doit pas être jeté parmi les déchets domestiques. Il doit être mis au rebut et ramassé pour le recyclage et la récupération de déchet d'équipement électrique et électronique. Johnson Outdoors Inc marquera tout équipement électrique et électronique selon la directive WEEE. Nous avons pour but de respecter le ramassage, le traitement, la récupération et la mise au rebut raisonnable par rapport à l'environnement de ces produits ; néanmoins, ces exigences varient parmi les pays membres de l'Union européenne. Pour plus de renseignements sur où mettre au rebut les déchets de votre équipement afin de les recycler ou les récupérer et/ou sur les exigences de votre pays membre de l'Union européenne, veuillez contacter le concessionnaire ou distributeur de qui vous avez acheté le produit.

**Identification CFC :**

**Télécommande T62-IPREM**

**Contrôleur T62-IPCON**

**Identification Industrie Canada :**

**Télécommande 4397A-IPREM**

**Contrôleur 4397A-IPCON**

**Déclaration de conformité CFC**

Cet équipement a été testé et trouvé en conformité avec les limites pour un appareil numérique de Classe B, d'après la Partie 5 des réglementations CFC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie en radiofréquence, et s'il n'est pas installé et utilisé en suivant les instructions, peut causer une interférence nuisible aux communications radio. Cependant il n'y a pas de garantie d'absence d'interférence pour une installation particulière. Si cet équipement cause bien une interférence nuisible à la réception radiophonique ou télévisuelle, ce qui peut être déterminé en arrêtant et remettant en marche l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger cette interférence en prenant une de ces mesures:

- Réorientation ou relocalisation de l'équipement.
- Augmentation de la séparation entre équipement et receveur perturbé.
- Consultation du revendeur ou d'un technicien expert en radio ou TV pour de l'aide.

**Déclaration de conformité Industrie Canada**

Le terme "IC" avant les numéros de certification/enregistrement signifie seulement que les spécifications techniques d'Industrie Canada ont été satisfaites.





## DURÉE DE CHARGE RÉDUITE DE MOITIÉ AVEC LA MOITIÉ DU POIDS.

Quand les batteries lâchent, la plupart des pêcheurs accusent la surutilisation. Mais un chargement incorrect provoque la défaillance des batteries plus que tout autre facteur. Notre conception de chargeurs toute nouvelle, à haute fréquence avec microprocesseur numérique, est plus compacte, jusqu'à 50% plus légère, et étudiée techniquement pour prolonger la durée de service des batteries en les chargeant jusqu'à 50% plus vite. Vous investissez pas mal dans vos batteries, en temps et en argent, pour l'opportunité de capturer plus de poissons. Protégez cet investissement avec notre ligne entièrement renouvelée de chargeurs Precision.



NOUVEAU  
MK 110PC



NOUVEAU  
MK 220PC



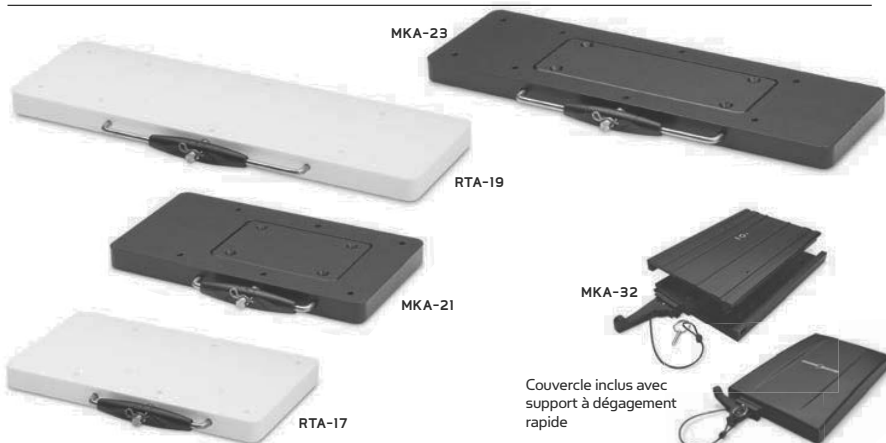
NOUVEAU  
MK 330PC

NOUVEAU  
MK 440PC  
NON MONTRÉ

## NOUVEAUX CHARGEURS PRECISION POUR CHARGE À BORD:

Tous les chargeurs Precision de Minn Kota comportent:

- Conception haute-fréquence à microprocesseur numérique, permettant de charger 50% plus vite que les autres chargeurs
- Compensation de tension de ligne basse, compensation automatique de température et charge à plusieurs paliers pour fournir une charge parfaite
- Égalisation de batterie à la demande pour empêcher la sulfatation de ses plaques et prolonger ainsi sa durée de service



### SUPPORTS EN MATÉRIAU COMPOSITE À DÉGAGEMENT RAPIDE (MKA-21, MKA-23, RTA-17, RTA-19)

Permet une dépose facile de tout moteur monté sur étrave : Terrova, PowerDrive V2, PowerDrive ou Pontoon HC (MKA-21) ; Maxxum, Maxxum Pro, All Terrain ou Edge (MKA-23) ; Riptide ST ou Riptide SP (RTA-17) ; Riptide SM ou Riptide SE (RTA-19).

Construction en matériau composite à haute limite d'élasticité, très solide et résistant à la corrosion.

Construction à profil mince laissant le pont net quand le moteur est enlevé. La poignée de verrouillage avec broches en acier inox peut être fermée par un cadenas (non fourni).

### SUPPORT À DÉGAGEMENT RAPIDE POUR DIRECTION ÉLECTRIQUE (MKA-32)

Conçu pour tout propulseur électrique monté sur étrave Terrova, PowerDrive V2 ou PowerDrive. Nouvelle conception à cames de serrage avec tolérances très serrées qui éliminent tout mouvement et bruit du support. Le levier de verrouillage inclut doigt et cadenas. Les plaques supérieure et inférieure comportent une fente pour attache par cadenas (non fourni). Inclut un couvercle en matériau composite qui se fixe sur la moitié inférieure du support quand le moteur est enlevé, en laissant le profil du pont net.

## This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

## This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.



[minnkotamotors.com](http://minnkotamotors.com)

**SERVICE D'ASSISTANCE  
TECHNIQUE AUX  
CONSOMMATEURS DE MIN KOTA**



P.O. Box 8129  
Mankato, MN 56002

121 Power Drive  
Mankato, MN 56001

Téléphone (800) 227-6433

Télécopie (800) 527-4464