

INSTALLATION, APPARIEMENT, ÉTALONNAGE ET DIMENSIONS DU CAPTEUR DE CAP POUR LA NAVIGATION GPS AVANCÉE [2023-PRÉSENT]

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 de la navigation GPS avancée. Une fois le capteur de cap appairé et calibré, la fonction Jog de la navigation GPS avancée 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, en appuyant sur un bouton de la télécommande de la navigation GPS avancée.

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 décalage du capteur de cap](#)
 - [Calibrage du capteur de cap pour la navigation GPS avancée avec la télécommande sans fil](#)
 - [Décalage de cap pour la navigation GPS avancée avec télécommande sans fil](#)
 - [Calibrage du capteur de cap pour la navigation GPS avancée avec l'application One-Boat Network](#)
 - [Décalage de cap pour la navigation GPS avancée avec l'application One-Boat Network](#)
- [Dimensions du capteur de cap](#)
- [Ressources](#)
 - [Instructions du capteur de cap](#)
 - [Qu'est-ce que la navigation GPS avancée \(2023-présent\) ?](#)
 - [Utilisation des fonctions avancées de navigation GPS et du manuel \(2023-présent\)](#)



Bonjour. Besoin d'aide



- **Compatibilité avancée avec la navigation GPS**
- **Télécommande sans fil pour navigation GPS avancée**
 - **Fonctions avancées de navigation GPS à distance sans fil et manuel (2023-présent)**
 - **Manuel d'utilisation de la télécommande sans fil**
 - **Guide de référence rapide de la télécommande sans fil**
- **Micro télécommande pour navigation GPS avancée**
 - **Fonctions et manuel de la micro-télécommande de navigation GPS avancée (2023-présent)**
 - **Manuel d'utilisation de la télécommande Micro**
 - **Guide de référence rapide de la micro-télécommande**
 - **Dimensions de la micro-télécommande**
- **Guide d'utilisation de l'application One-Boat Network**
 - **Application One-Boat Network - Installation, création de compte, connexion, mot de passe oublié (Android et iOS) (2023-présent)**
 - **Utilisation de l'application One-Boat Network pour contrôler votre moteur de pêche à la traîne (navigation GPS avancée) (2023-présent)**
- **Manuels de navigation GPS avancée Humminbird**
 - **Navigation GPS avancée pour APEX et SOLIX**
 - **Navigation GPS avancée pour HELIX**

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

Remarque : Les moteurs équipés du système de navigation GPS avancé QUEST intègrent un capteur de cap et ne nécessitent pas l'installation d'un capteur de cap externe.

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.
 - **Remarque : 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 de navigation GPS avancé activé et LED du capteur HDG clignotante), le courant moyen est de 9,9 mA.
- En mode veille (contrôleur de navigation GPS avancé désactivé et LED du capteur de cap 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

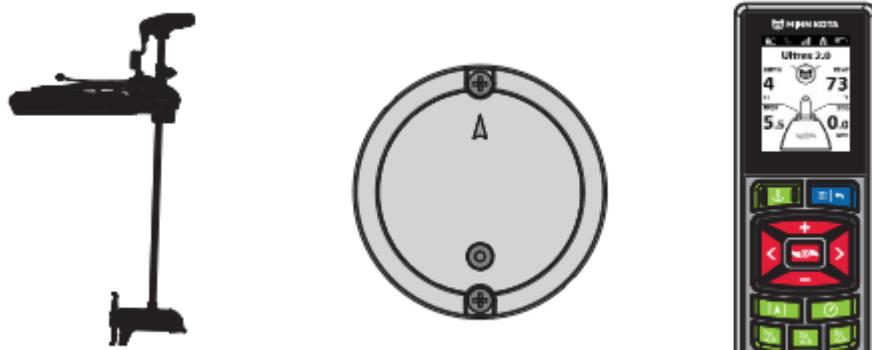
Cette courte vidéo vous montrera comment jumeler votre moteur de pêche à la traîne Minn Kota compatible Bluetooth avec un capteur de cap. Ce capteur de cap intègre une boussole qui détecte le cap de votre bateau et le communique à votre moteur pour activer la fonction Spot-Lock Jog de Minn Kota. Cette 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 décalage du capteur de cap avec télécommande sans fil

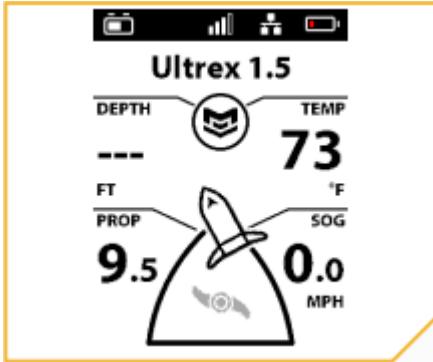
Le capteur de cap doit être calibré une fois l'unité et le moteur installés sur le bateau et appariés via Bluetooth. **Remarque :** Si votre moteur équipé d'un système de navigation GPS avancé est fourni avec une télécommande Micro Remote, veuillez suivre [les instructions de calibration de l'application One-Boat Network](#) ci-dessous.



Calibrage du capteur de cap pour la navigation GPS avancée avec la télécommande sans fil

1. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité. Dirigez votre bateau vers une zone dégagée sur l'eau.
2. Mettez le moteur de pêche à la traîne en marche conformément aux instructions du manuel d'utilisation. Assurez-vous que le capteur de cap est alimenté et appairé avec le moteur.
3. Allumez la télécommande sans fil de votre système de navigation GPS avancé. Assurez-vous que la télécommande sans fil est appairée au moteur de pêche à la traîne.

4. Sur la télécommande sans fil, appuyez sur le bouton Menu.



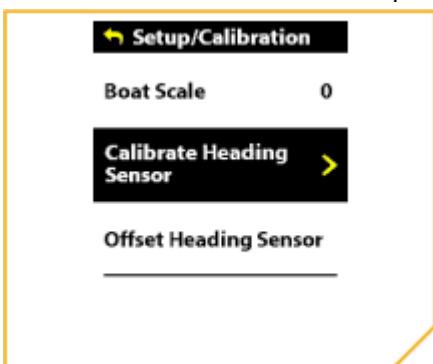
5. Utilisez les boutons « Ralentir » ou « Augmenter » pour accéder au menu « Réglages du moteur ». Utilisez le bouton « Tourner à droite » pour sélectionner « Réglages du moteur ».



6. Dans le menu Réglages du moteur, utilisez les boutons Réduire ou Augmenter la vitesse pour accéder à Configuration/Étalonnage. Utilisez le bouton Tourner à droite pour sélectionner Configuration/Étalonnage.

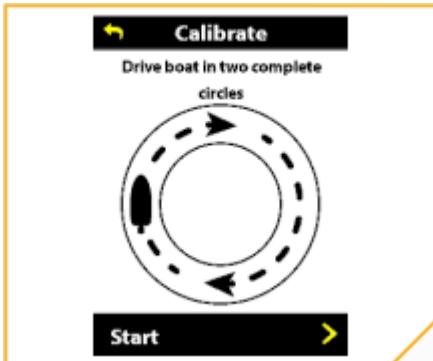


7. Dans le menu Configuration/Étalonnage, utilisez les boutons Réduire ou Augmenter la vitesse pour trouver Étalonner le capteur de cap. Utilisez le bouton Virage à droite pour sélectionner Étalonner le capteur de cap.

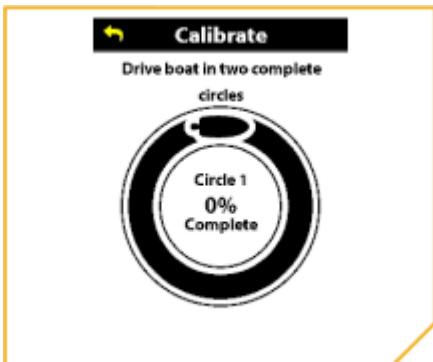


8. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions de la télécommande sans fil. Utilisez le bouton « Tourner à droite » pour sélectionner

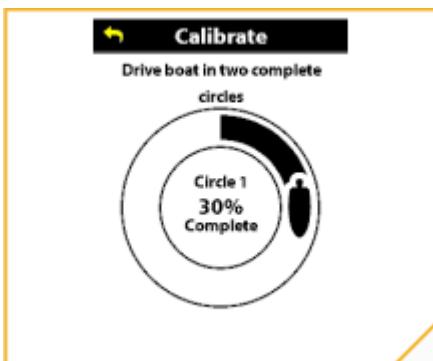
« Démarrer » et lancer le processus.



- Faites deux cercles complets avec le bateau. Au centre du tableau de bord, un compteur affiche la progression.



- La progression du bateau sur le parcours circulaire s'affichera sous forme de pourcentage de tours effectués pour chaque cercle, au fur et à mesure de sa navigation.



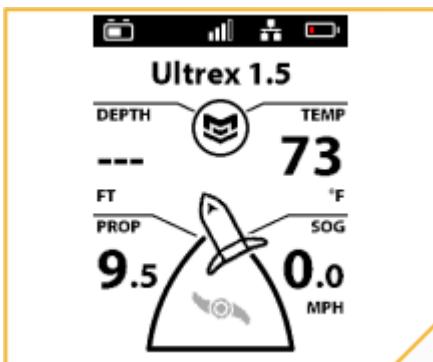
- Une fois les deux cercles complétés, le tableau de bord affichera brièvement « Calibrage réussi ». Veuillez effectuer le décalage du capteur. »



- Le tableau de bord affichera ensuite la section « Décalage du capteur ». Veuillez effectuer le décalage du capteur. Sélectionnez « Démarrer » pour terminer le décalage, ou maintenez le bouton Menu enfoncé pour fermer et revenir à l'écran d'accueil.

Décalage de cap pour la navigation GPS avancée à l'aide de la télécommande sans fil

1. Allumez la télécommande sans fil de votre système de navigation GPS avancé. Assurez-vous que la télécommande sans fil est appairée au moteur de pêche à la traîne.
2. Sur la télécommande sans fil, appuyez sur le bouton Menu.



3. Utilisez les boutons « Ralentir » ou « Augmenter » pour accéder au menu « Réglages du moteur ». Utilisez le bouton « Tourner à droite » pour sélectionner « Réglages du moteur ».



4. Dans le menu Réglages du moteur, utilisez les boutons Réduire ou Augmenter la vitesse pour accéder à Configuration/Étalonnage. Utilisez le bouton Tourner à droite pour sélectionner Configuration/Étalonnage.

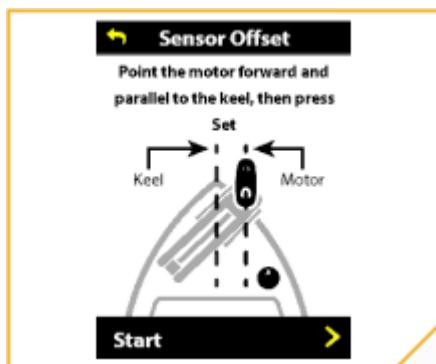


5. Dans le menu Configuration/Étalonnage, utilisez les boutons Réduire ou Augmenter la vitesse pour trouver le capteur de cap décalé. Utilisez le bouton Virage à droite pour

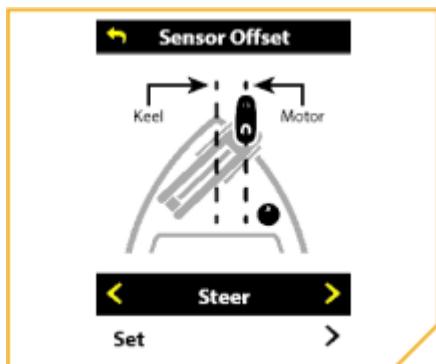
sélectionner le capteur de cap décalé.



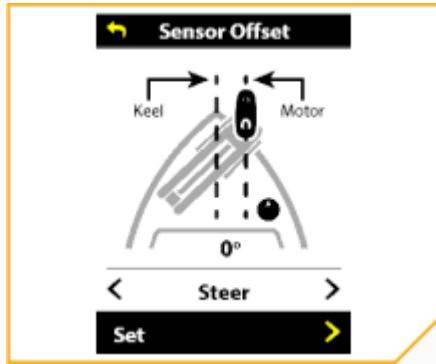
6. Prenez connaissance de tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions de la télécommande sans fil. Utilisez le bouton « Tourner à droite » pour sélectionner « Démarrer » et lancer le processus.



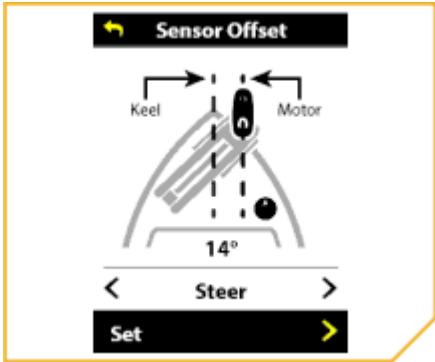
7. Utilisez le bouton « Direction à droite » ou « Direction à gauche » pour orienter le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.



8. Une fois le positionnement du moteur de pêche à la traîne satisfaisant, utilisez les boutons « Réduire la vitesse » ou « Augmenter la vitesse » pour sélectionner « Régler ». Utilisez ensuite le bouton « Cap à droite » pour confirmer. Le décalage du capteur s'affiche en bas du tableau de bord.

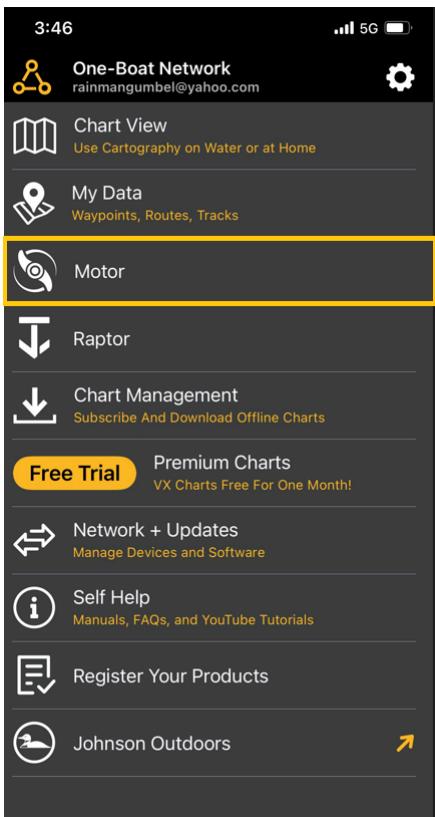


9. Maintenez le bouton Menu enfoncé pour fermer Sensor Offset et revenir à l'écran d'accueil.



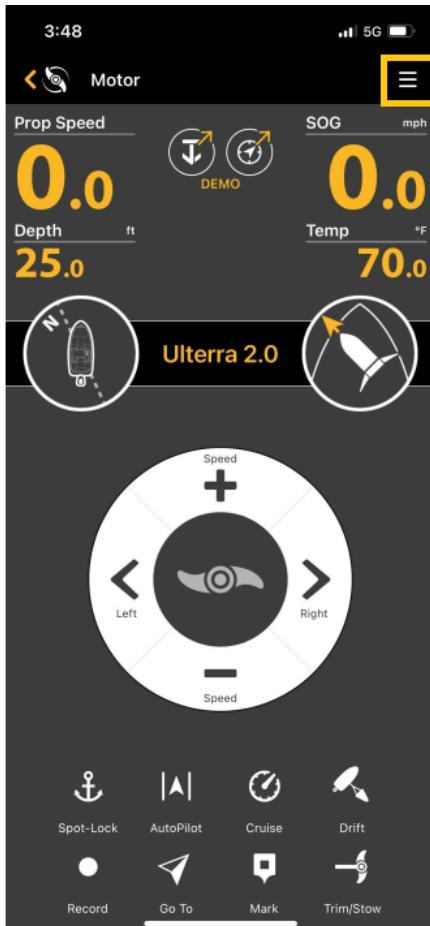
Calibrage du capteur de cap pour la navigation GPS avancée à l'aide de l'application One-Boat Network

1. Depuis l'écran d'accueil OBN, appuyez sur le menu Moteur.

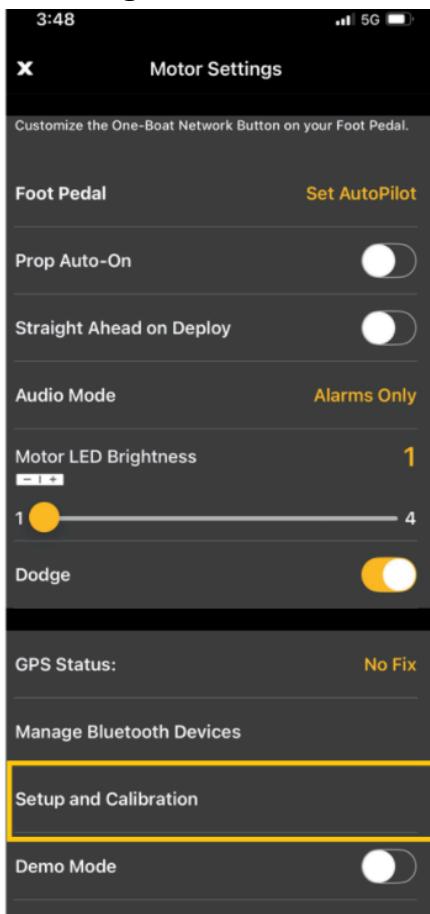


2. Le menu Moteur ouvre l'écran d'accueil de l'application Moteur. Avant que cet écran ne s'affiche, appuyez sur Accepter dans la fenêtre qui s'affiche.

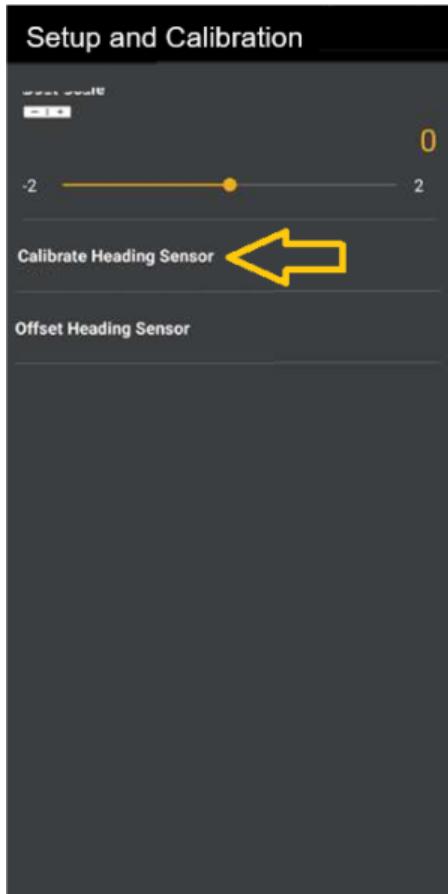
3. Sur l'écran d'accueil de l'application Motor, repérez le bouton Paramètres du moteur dans le coin supérieur droit et appuyez dessus.



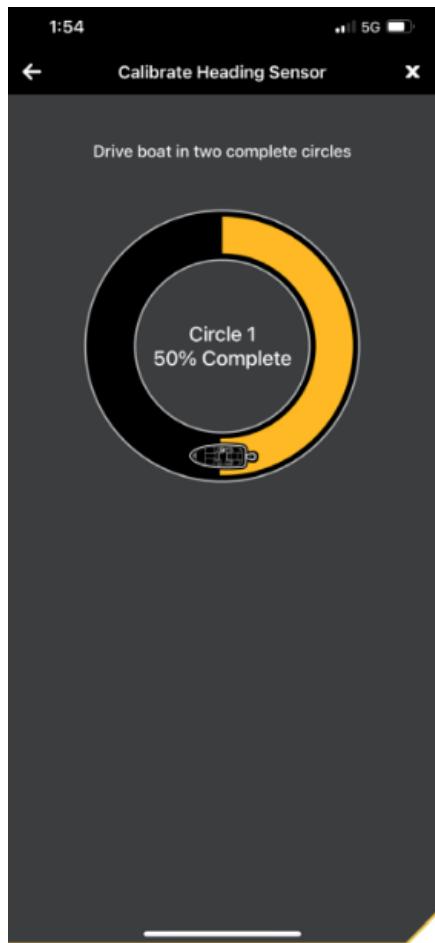
- Dans le menu Paramètres du moteur, recherchez et appuyez sur Configuration et étalonnage.



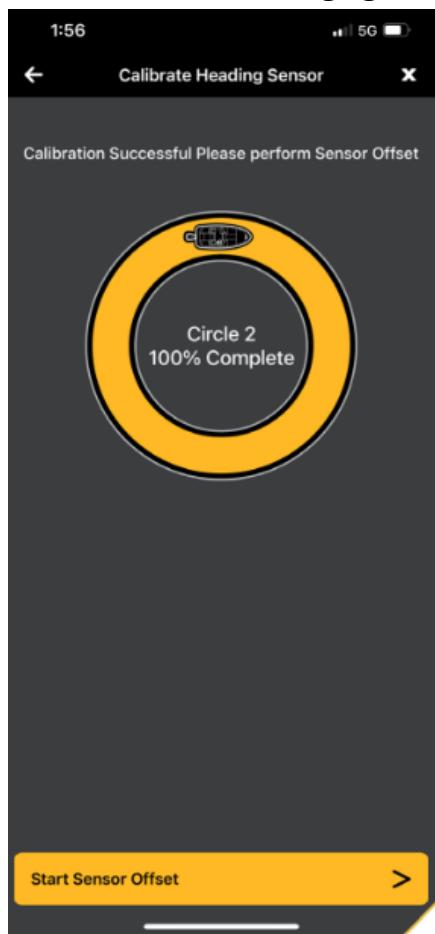
5. Dans Configuration et étalonnage, recherchez et appuyez sur Étalonner le capteur de cap.



6. **Remarque :** Veuillez lire attentivement tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions de l'application One-Boat Network. Appuyez sur « Démarrer » pour lancer la procédure.
7. Faites faire deux cercles complets au bateau. Un compteur au centre de l'écran affiche la progression.

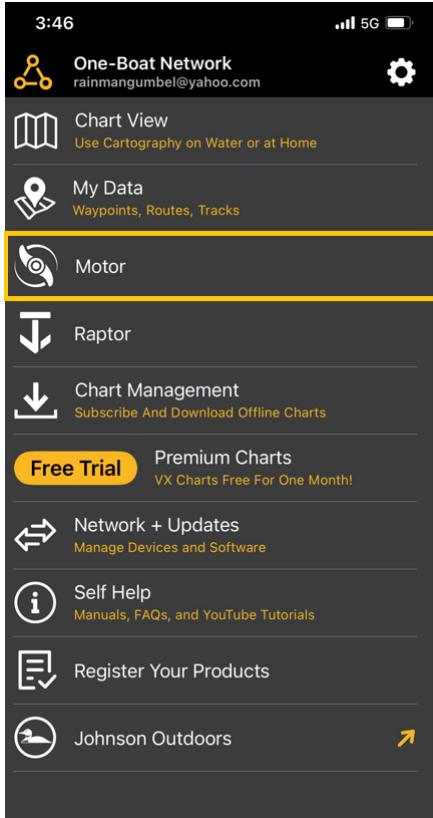


8. La progression du bateau sur le parcours circulaire s'affichera en pourcentage pour chaque tour. Une fois les deux tours terminés, l'écran de l'application affichera « Calibrage réussi. Veuillez effectuer le réglage du capteur. »

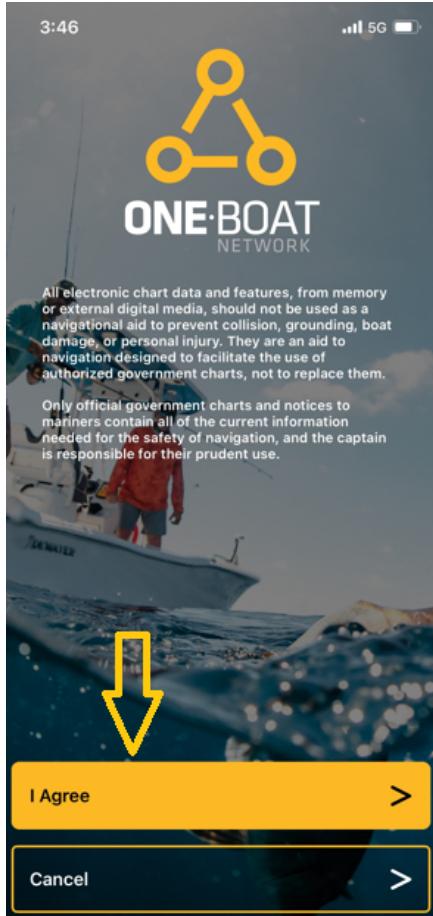


Décalage de cap pour la navigation GPS avancée à l'aide de l'application One-Boat Network

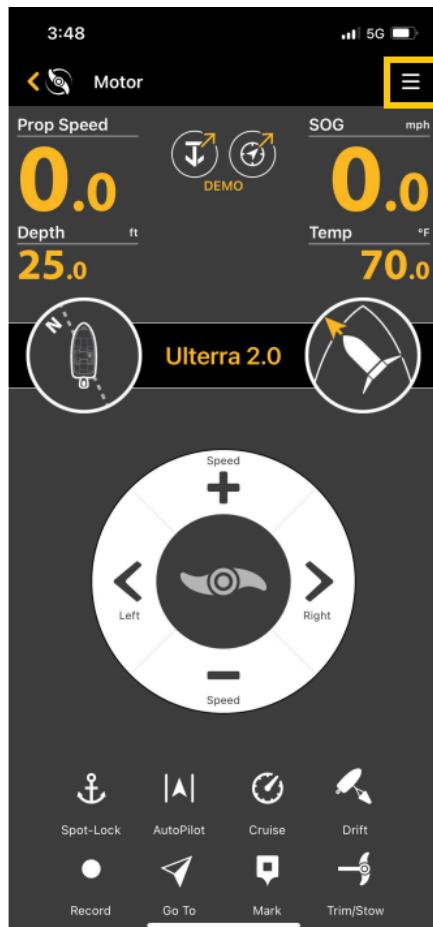
1. Ouvrez l'application One-Boat Network (OBN) sur votre appareil mobile. Assurez-vous que l'appareil mobile est bien connecté au moteur de pêche à la traîne.
2. Depuis l'écran d'accueil d'OBN, appuyez sur le menu Moteur. Le menu Moteur ouvre l'écran d'accueil de l'application Moteur.



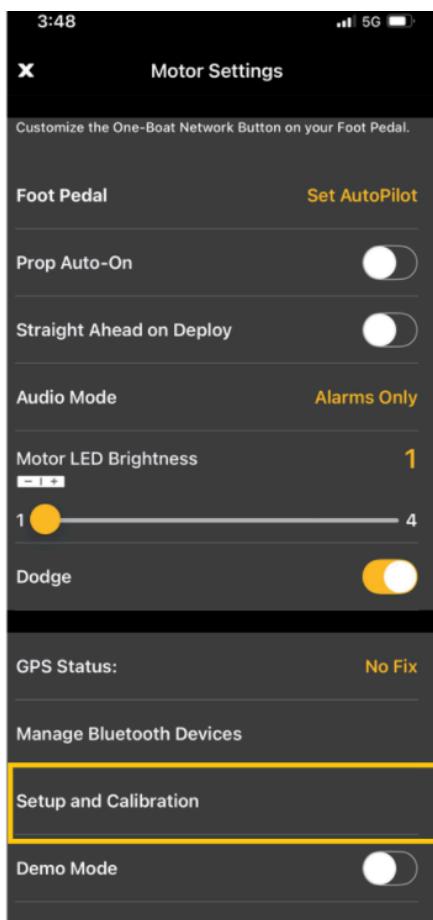
3. Avant que l'écran d'accueil de l'application Motor ne s'ouvre, appuyez sur Accepter dans l'invite qui s'affiche à l'écran.



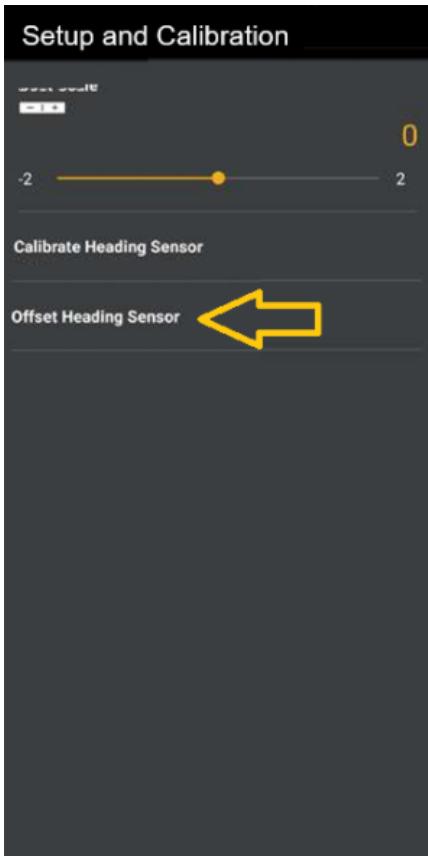
4. Sur l'écran d'accueil de l'application Motor, repérez le bouton Paramètres du moteur dans le coin supérieur droit et appuyez dessus.



5. Dans le menu Paramètres du moteur, recherchez et appuyez sur Configuration et étalonnage.

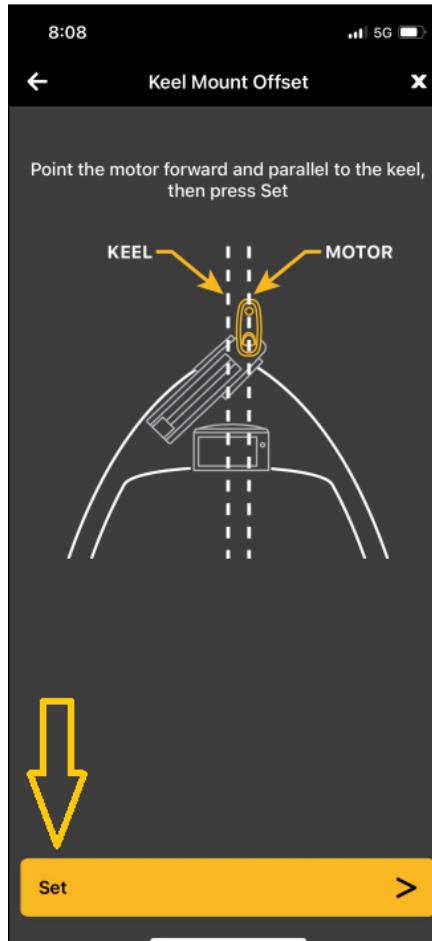


6. Dans Configuration et étalonnage, recherchez et appuyez sur Capteur de cap décalé.

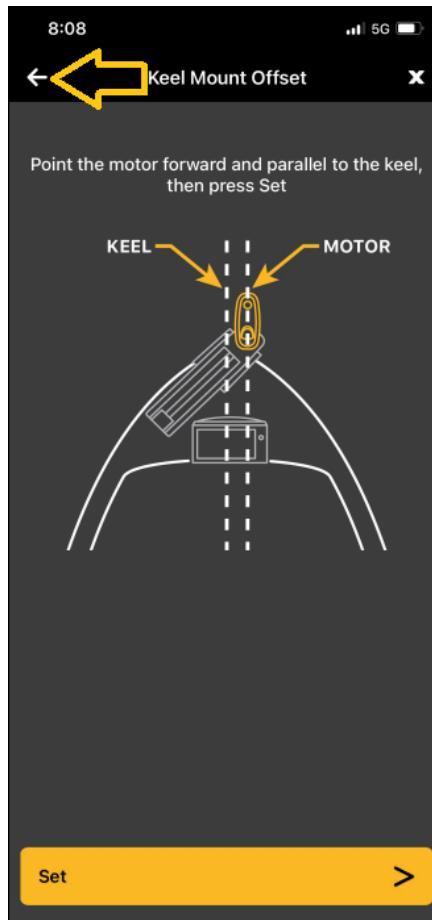


7. Lisez attentivement tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions de l'application One-Boat Network. Si le moteur de pêche à la traîne est orienté vers l'avant et parallèle à la quille, appuyez sur « Régler ». Le décalage du capteur de cap s'affiche en

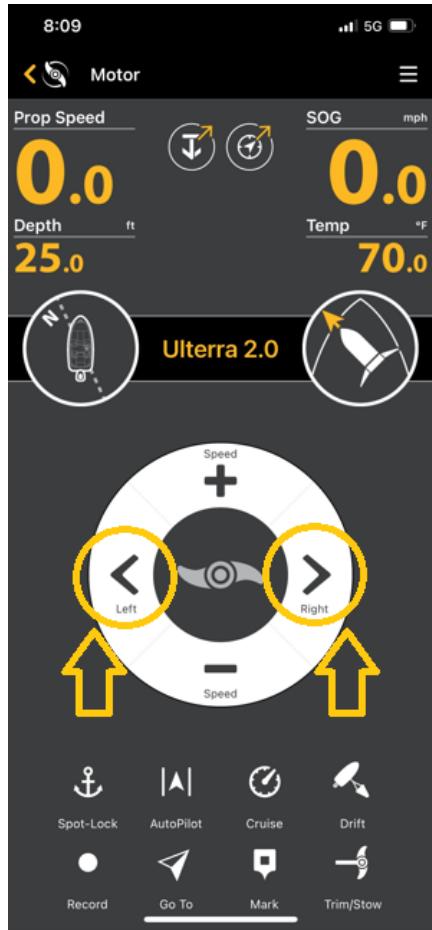
bas de l'écran de l'application.



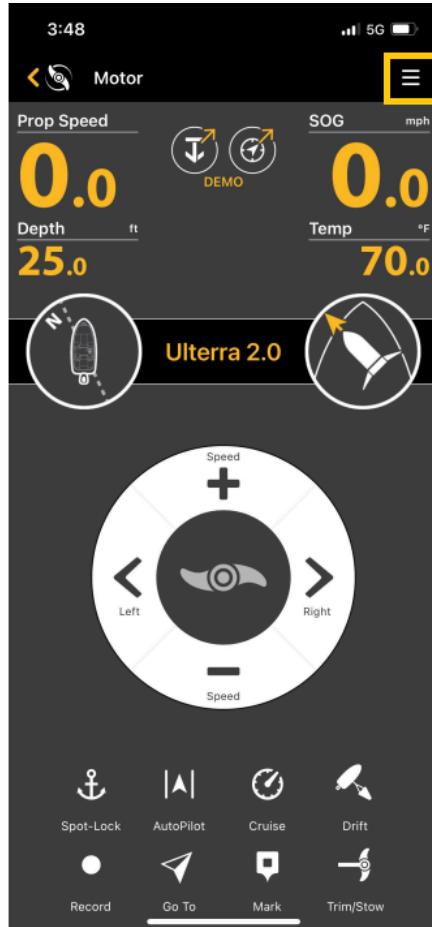
8. Si le moteur de pêche à la traîne nécessite un réglage, repérez le bouton Retour en haut à gauche de l'écran de l'application. Appuyez trois fois sur ce bouton jusqu'à ce que l'écran d'accueil de l'application s'affiche.



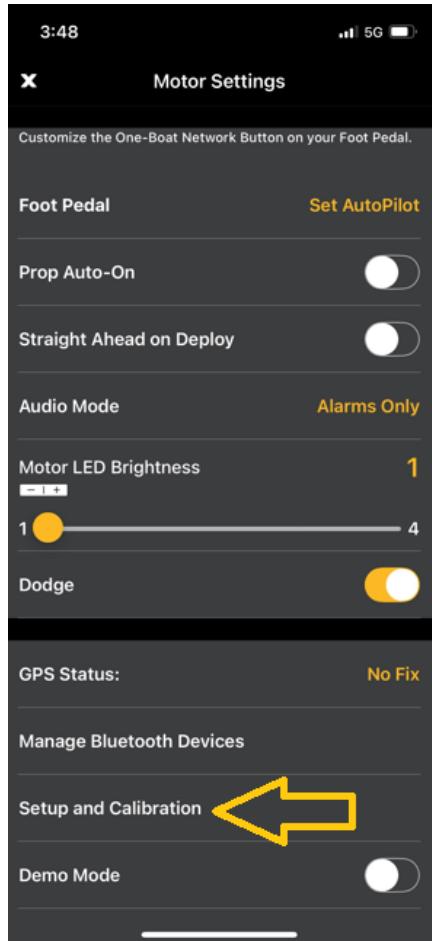
9. Utilisez les boutons « Direction à droite » et « Direction à gauche » pour orienter le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.



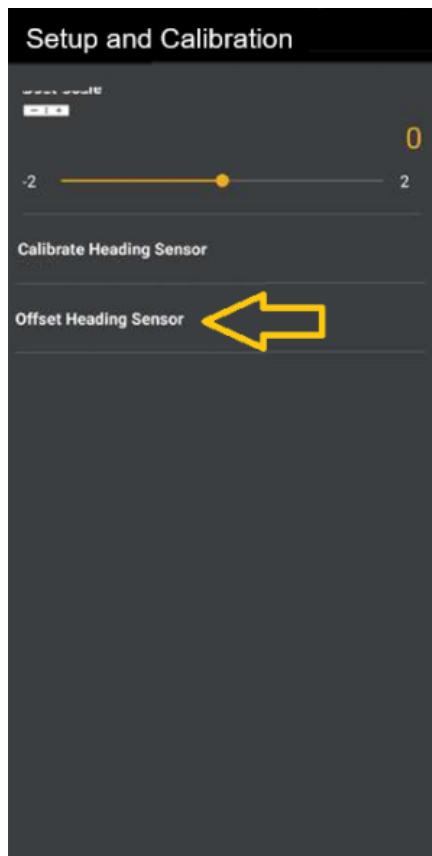
10. Une fois que vous êtes satisfait du positionnement du moteur de pêche à la traîne, repérez le bouton « Réglage du moteur » dans le coin supérieur droit et appuyez dessus.



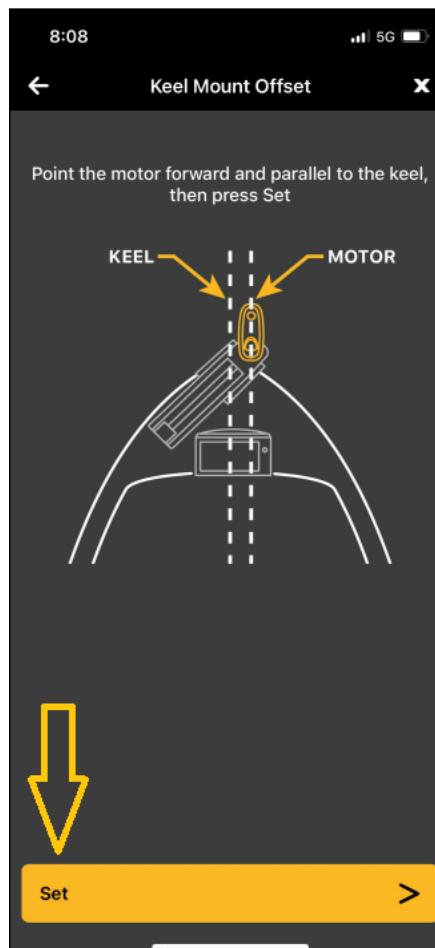
11. Dans le menu Paramètres du moteur, recherchez et appuyez sur Configuration et étalonnage.



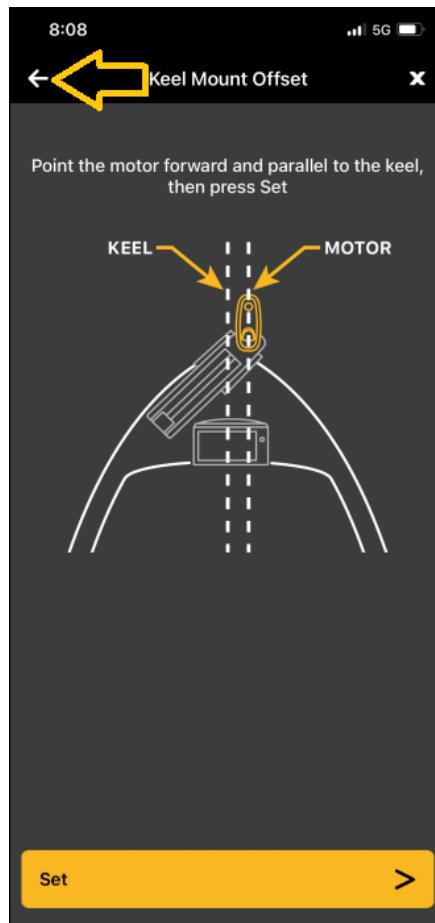
12. Dans Configuration et étalonnage, recherchez et appuyez sur Capteur de cap décalé.



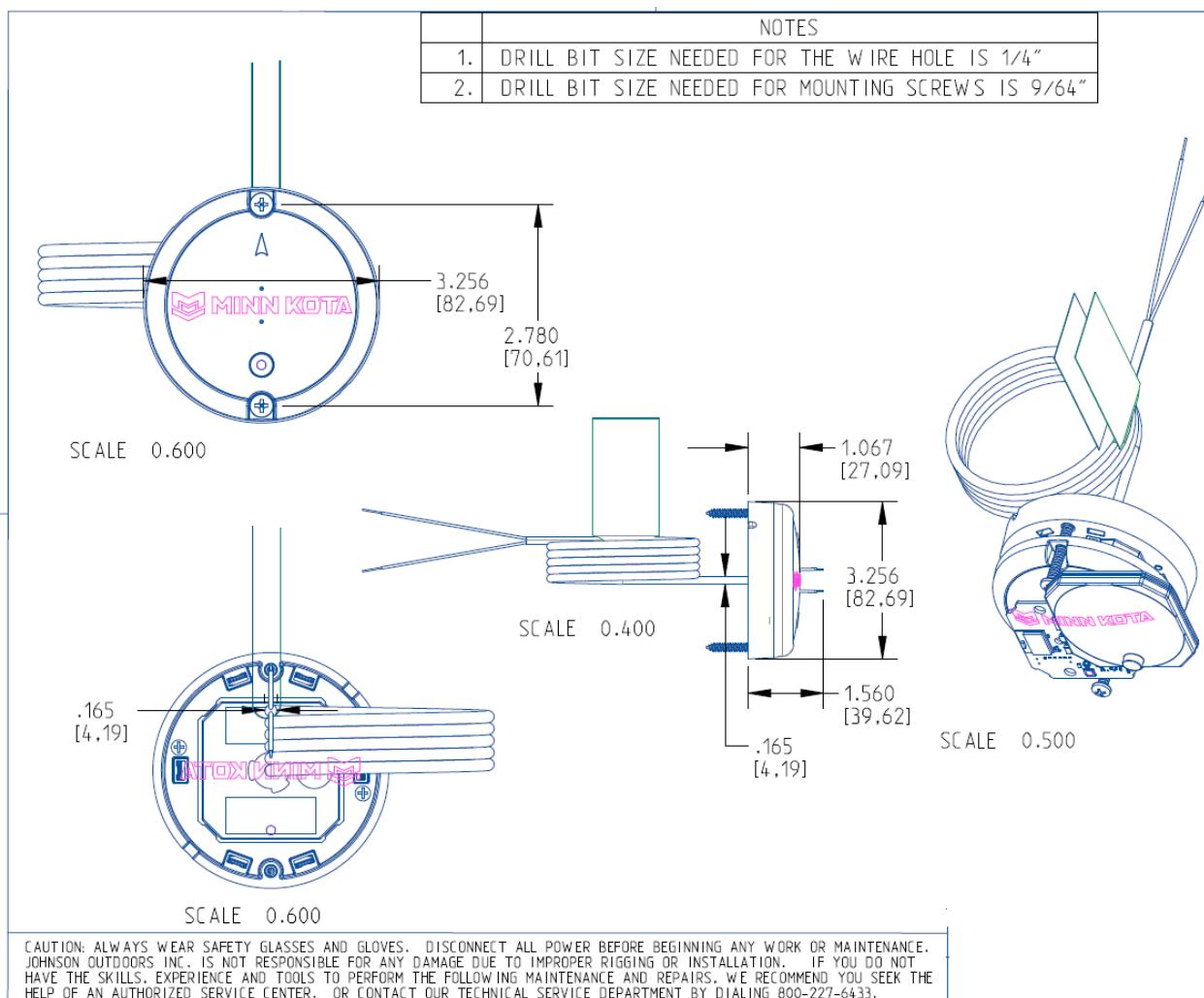
13. Si le moteur de pêche à la traîne est positionné vers l'avant et parallèle à la quille, appuyez sur Set.



14. Le décalage du capteur de cap s'affiche en bas de l'écran de l'application. Appuyez sur Retour pour fermer la fenêtre de décalage du capteur de cap et revenir à l'écran d'accueil.



Dimensions du capteur de cap



Ressources

- [Instructions du capteur de cap](#)
- [Qu'est-ce que la navigation GPS avancée \(2023-présent\) ?](#)
- [Utilisation des fonctions avancées de navigation GPS et du manuel \(2023-présent\)](#)
- [Compatibilité avancée avec la navigation GPS](#)
- [Télécommande sans fil pour navigation GPS avancée](#)
 - [Fonctions avancées de navigation GPS à distance sans fil et manuel \(2023-présent\)](#)
 - [Manuel d'utilisation de la télécommande sans fil](#)
 - [Guide de référence rapide de la télécommande sans fil](#)
- [Micro télécommande pour navigation GPS avancée](#)
 - [Fonctions et manuel de la micro-télécommande de navigation GPS avancée \(2023-présent\)](#)
 - [Manuel d'utilisation de la télécommande Micro](#)
 - [Guide de référence rapide de la micro-télécommande](#)

- [**Dimensions de la micro-télécommande**](#)
- **Guide d'utilisation de l'application One-Boat Network**
 - [**Application One-Boat Network - Installation, création de compte, connexion, mot de passe oublié \(Android et iOS\) \(2023-présent\)**](#)
 - [**Utilisation de l'application One-Boat Network pour contrôler votre moteur de pêche à la traîne \(navigation GPS avancée\) \(2023-présent\)**](#)
- **Manuels de navigation GPS avancée Humminbird**
 - [**Navigation GPS avancée pour APEX et SOLIX**](#)
 - [**Navigation GPS avancée pour HELIX**](#)

Lié à

Navigation GPS avancée