

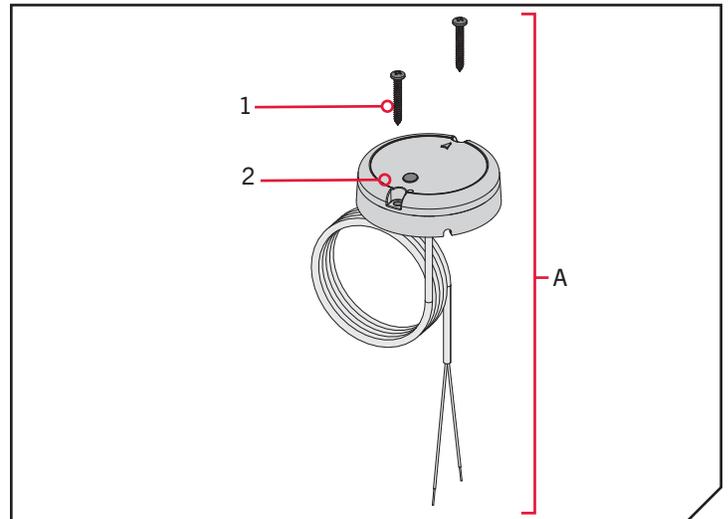
Compatible with all Bluetooth enabled Minn Kota Advanced GPS Navigation systems and all Bluetooth® enabled i-Pilot® and i-Pilot® Link™ systems.\*

Item / Assembly	Part #	Description	Qty.
A	2996400	HEADING SENSOR ASSEMBLY	1
1	2393400	SCREW-#8-18X1-1/2 PPH TY AB SS *STAINLESS STEEL*	2
2	*	HEADING SENSOR	1

\* This part is included in an assembly and cannot be ordered individually.

**NOTICE:** The Heading Sensor does not come standard with all models. It can be purchased as an accessory. To learn more about Minn Kota accessories, please visit [minnkota.johnsonoutdoors.com](http://minnkota.johnsonoutdoors.com).

\*Not applicable with QUEST™ series trolling motors which feature an internal heading sensor.



### THEORY OF OPERATION >

## > Heading Sensor Functions

The Minn Kota Heading Sensor provides boat heading information to Bluetooth compatible Minn Kota trolling motors with Advanced GPS Navigation and Bluetooth compatible i-Pilot or i-Pilot Link equipped Minn Kota motors. It contains a compass that senses the boat's heading. The boat heading is used by the system for navigation features such as Spot-Lock Jog. The Heading Sensor does not contain a GPS receiver and it does not change or control the orientation of the boat. The Minn Kota Heading Sensor can only communicate with other Bluetooth compatible Minn Kota products.

## WARNING

The Heading Sensor should not be used as a navigational aid to prevent collision, grounding, boat damage, or personal injury. When the boat is moving, water depth may change too quickly to allow time for you to react. Always operate the boat at very slow speeds if you suspect shallow water or submerged objects.

Do not install the Heading Sensor near ferrous metals or near anything that may create a magnetic field or interference. The Heading Sensor must be installed at least 24" from magnetic or ferrous materials on the boat including the base of the motor. Installation near the motor lead wires must also be avoided due to magnetic fields being created during high current draw situations.

### MOUNTING CONSIDERATIONS >

Before mounting your Heading Sensor, give consideration to the following:

1. The Heading Sensor contains a compass that detects a magnetic field. Do not install the Heading Sensor near ferrous metals or wires that handle large currents, such as batteries or power cables.
2. Mount the Heading Sensor in an area that has a clear line of communication with the head of the motor that is installed with a Bluetooth compatible Minn Kota Advanced GPS Navigation, i-Pilot or i-Pilot Link system for optimum performance.

## CAUTION

The Heading Sensor can be adversely affected by magnets or large, ferrous metal objects. Do not install the Heading Sensor within 24" of these objects as they will cause interference.

3. Make sure the area under the mounting location is level and is clear to drill holes and installation hardware will not damage existing components below the mounting surface.
4. Test that the Power Cable that powers the Heading Sensor is long enough to reach the power source from the intended mounting location. If the cable does not reach the battery or intended power source, select a location closer to the source.
5. Mount the Heading Sensor horizontally. It should not be mounted upside down.

## TOOLS AND RESOURCES REQUIRED >

- Drill
- #2 Screwdriver
- Awl or similar marking tool
- 1/4" Drill Bit
- 9/64" Drill Bit
- Marine-grade Silicone

## INSTALLATION >

### MOUNTING OPTIONS

There are two options to install the Heading Sensor. Determine if the Power Cable for the Heading Sensor will pass below the mounting surface.

**1. Access under the Mounting Location** - When installing the Heading Sensor with this option, the Power Cables that come from the Heading Sensor will pass through the mounting surface. Only choose this option when the cables can be accessed after they are passed through the mounting surface. Follow the instructions in the Installation for Access Under the Mounting Location section of this instruction sheet.

**2. No Access under the Mounting Location** - The Power Cables for the Heading Sensor will be routed to the side because there is no room under the mounting location for the cables to pass, or the area below the mounting location is not accessible. Follow the instructions in the Installation for No Access Under the Mounting Location section of this instruction sheet.

It is important to review the mounting considerations and test run the Power Cable before installation.

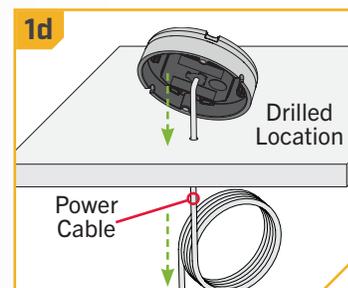
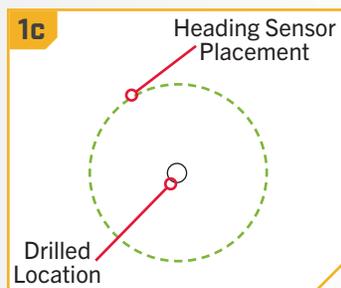
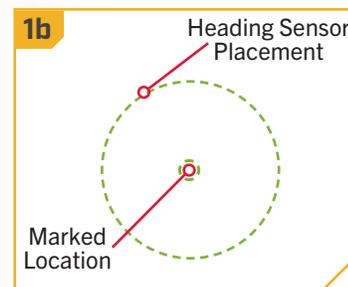
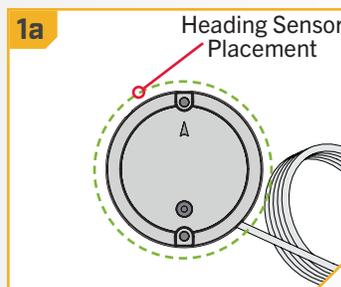
## > Installation for Access Under the Mounting Location

# 1

### ITEM(S) NEEDED



- a. Review the Mounting Considerations and then set the Heading Sensor (Item #2) flat on the selected mounting location and note the placement.
- b. Lift the Heading Sensor away and mark a point with an awl or similar marking tool beneath the mounting location for the power cable to pass through the surface.
- c. Using a drill with a 1/4" bit, drill a hole through the mounting location.
- d. Route the power cable through the drilled hole and feed the cable all the way through until the Heading Sensor sits flat on the mounting location and the cable is completely threaded through the drill hole.



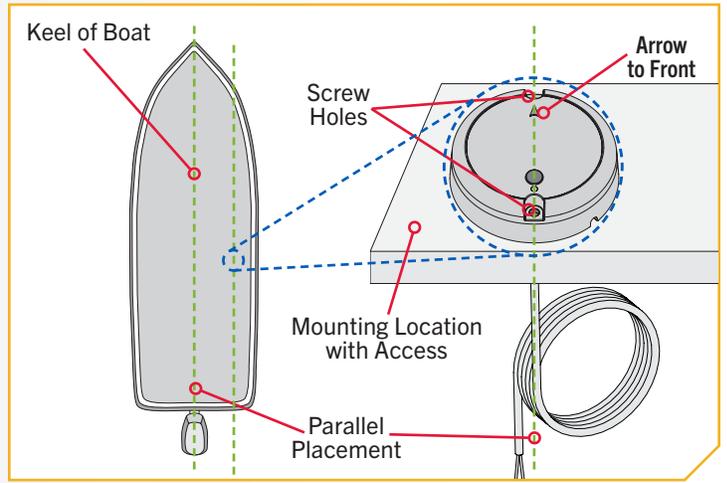
2

- e. Position the sensor so that the arrow on the cover is pointed toward the front of the boat in the direction of travel. **The arrow needs to be parallel with the keel of the boat.**

**CAUTION**

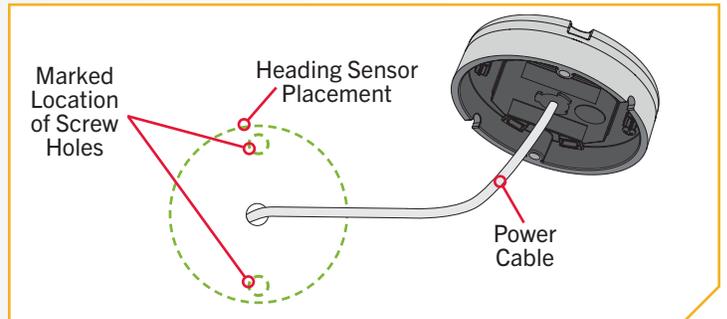
Failure to align the Heading Sensor correctly will result in incorrect compass readings.

- f. Mark the location of the two screw holes with an awl or similar marking tool.



3

- g. Move the Heading Sensor to the side and drill two holes using a 9/64" drill bit on the marked locations.

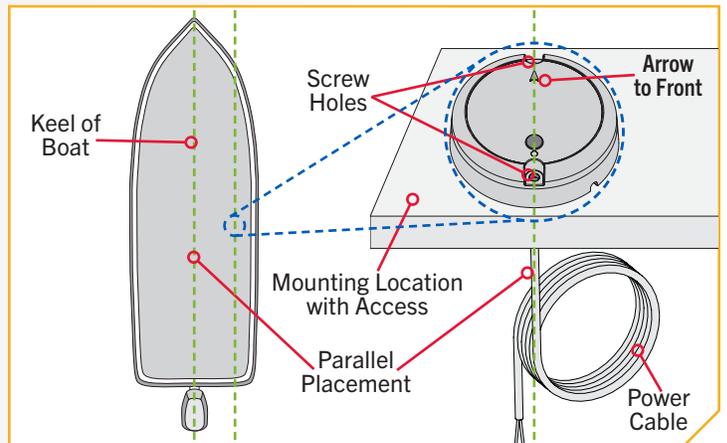


4

- h. Position the Heading Sensor back in place so that the holes drilled in the mounting location line up with the holes in the Heading Sensor and the Power Cable is completely threaded. **Be sure to mount the arrow towards the front of the boat and make the alignment parallel with the keel of the boat.**

**CAUTION**

Failure to align the Heading Sensor correctly will result in incorrect compass readings.



**CAUTION**

If the mounting surface is thin or made of a lightweight material, the mounting surface may need to be reinforced in order to support the Heading Sensor. Hand tighten the mounting screw to avoid over tightening and to prevent damage to the mounting location and Heading Sensor.

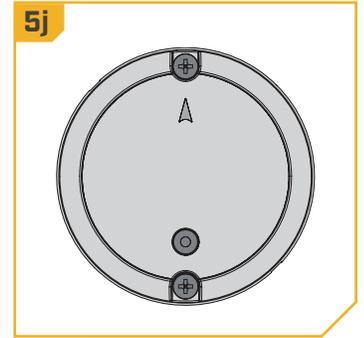
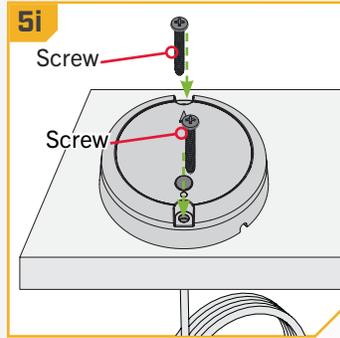
# 5

## ITEM(S) NEEDED



- i. Apply a marine-grade silicone caulk or sealant to both #8 - 18x1-1/2 screws (Item #1) as needed to protect your boat from water damage.
- j. Using a #2 Screwdriver, mount the Heading Sensor to the mounting location using the two screws. Hand tighten only.

**NOTICE:** If replacement screws must be used, ensure that they are high grade non-magnetic stainless steel.



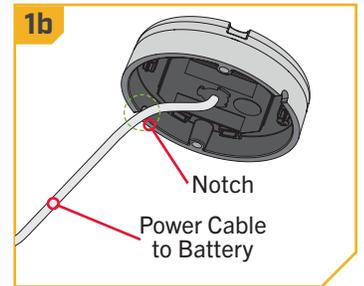
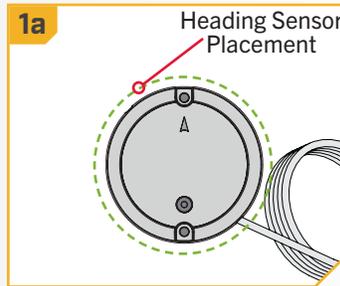
## Installation for No Access Under the Mounting Location

# 1

## ITEM(S) NEEDED



- a. Review the Mounting Considerations and then set the Heading Sensor (Item #2) flat on the mounting location and note its placement.
- b. Route the power cable through one of the two notches in the base of the Heading Sensor. When the arrow on the Heading Sensor is pointing towards the front of the boat, the cable should exit the Heading Sensor in the direction that is closest to its intended power source.

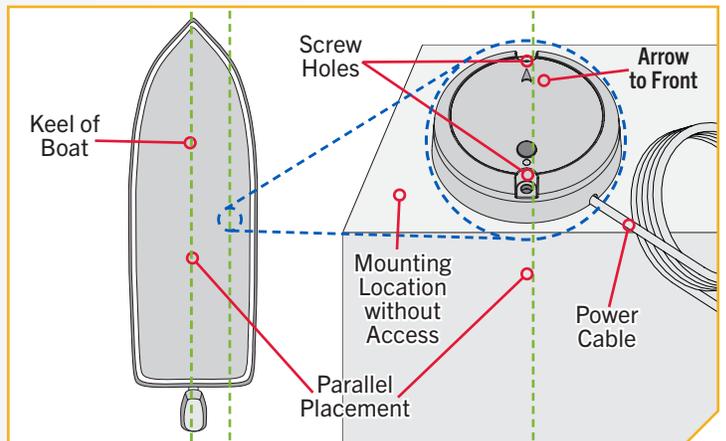


# 2

- c. Double check the position of the Heading Sensor so that the arrow on the cover is pointed toward the front of the boat in the direction of travel. **The arrow needs to be parallel with the keel of the boat.**

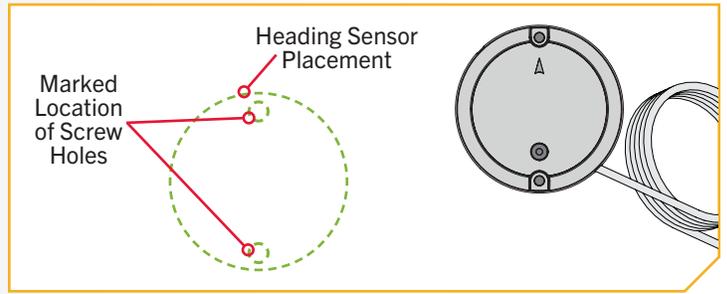
## CAUTION

Failure to align the Heading Sensor correctly will result in incorrect compass readings.



3

- d. Mark the location of the two screw holes with an awl or similar marking tool.
- e. Move the Heading Sensor to the side and drill two holes using a 9/64" drill bit on the marked locations.

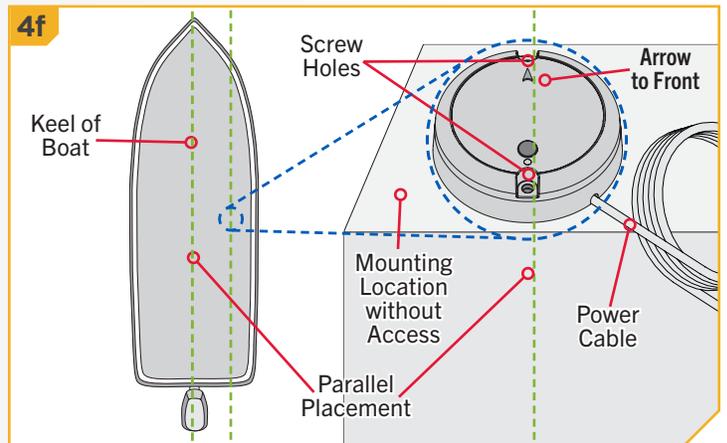


4

**ITEM(S) NEEDED**



- f. Position the Heading Sensor back in place so that the holes drilled in the mounting location line up with the holes in the Heading Sensor. **Be sure to mount the arrow towards the front of the boat and make the alignment parallel with the keel of the boat.**
- g. Apply a marine-grade silicone caulk or sealant to both #8 - 18x1-1/2 screws (Item #1) as needed to protect your boat from water damage.



**⚠ CAUTION**

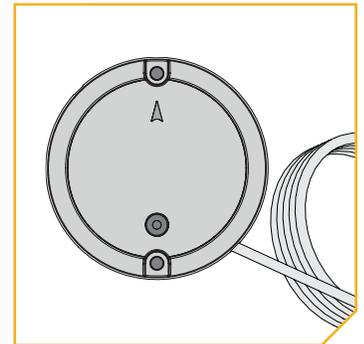
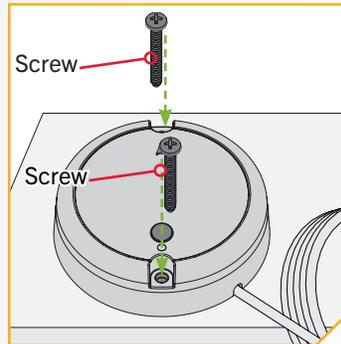
Failure to align the Heading Sensor correctly will result in incorrect compass readings.

5

- h. Using a #2 Screwdriver, mount the Heading Sensor to the mounting location using the two screws. Hand tighten only.

**⚠ CAUTION**

If the mounting surface is thin or made of a lightweight material, the mounting surface may need to be reinforced in order to support the Heading Sensor. Hand tighten the mounting screw to avoid over tightening and to prevent damage to the mounting location and Heading Sensor.

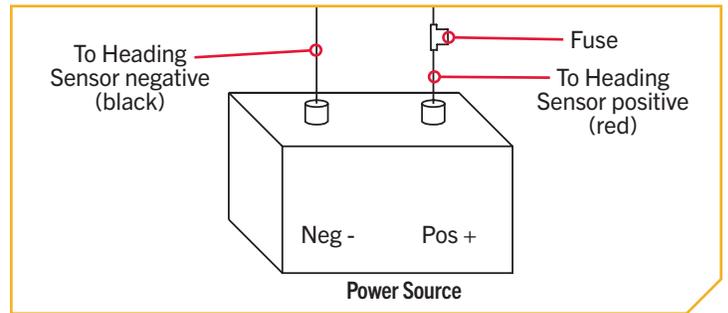


**NOTICE:** If replacement screws must be used, ensure that they are high grade, non-magnetic stainless steel.

## › Connecting the Heading Sensor to a Power Source

The Heading Sensor is powered by a 12-volt power source. The Heading Sensor must be set up with a one amp fuse, either in-line, or connected to a fuse panel. To connect the Heading Sensor, please follow the directions below.

1. Connect positive (+) red lead to positive (+) power source terminal.
2. Connect negative (–) black lead to negative (–) power source terminal.



## WARNING

Never connect the (+) and the (-) terminals of the same battery together. Take care that no metal object can fall onto the battery and short the terminals. This would immediately lead to a short and extreme fire danger.

## HEADING SENSOR COMMUNICATION ›

### LIGHT PATTERNS

The Heading Sensor displays modes of operation with an LED located on the Pair Button. There are three distinct patterns that the LED will display to communicate different modes of operation. Become familiar with the modes of operation to be sure that the Heading Sensor is powered up and communicating with the Minn Kota Advanced GPS Navigation system, i-Pilot or i-Pilot Link.

The three LED patterns displayed by the Heading Sensor are:

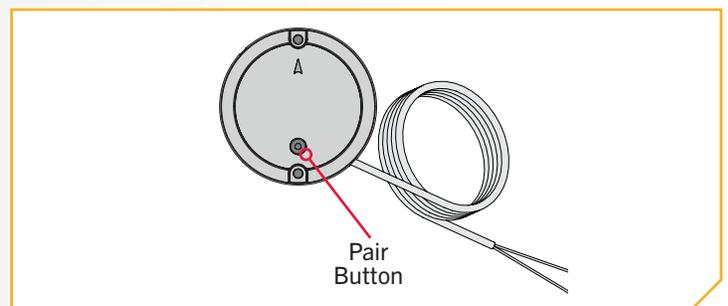
1. Power On - When the Heading Sensor is first connected to a power source, the LED will turn on for three seconds and then turn off.
2. Pairing - The Heading Sensor can be paired to any Bluetooth enabled Advanced GPS Navigation system or Bluetooth compatible i-Pilot or i-Pilot Link system. While the Heading Sensor is attempting to pair, the LED will flash on and off twice per second for up to 20 seconds. If the Heading Sensor is successfully paired, normal operation will begin. If the Heading Sensor is not paired, the LED will turn off.
3. Normal Operation - During normal operation when the Heading Sensor is connected to a power source and paired to and actively communicating an Advanced GPS Navigation, i-Pilot or i-Pilot Link system, the LED on the Heading Sensor will flash on and off once every three seconds.

## HEADING SENSOR SET-UP ›

### PAIRING THE HEADING SENSOR

Before the Heading Sensor can be paired, make sure that it has been properly installed and connected to a power source. Review the LED patterns that the Heading Sensor communicates in order to understand what mode it is in and to be able to recognize that it has successfully paired once the process is complete. Be sure that the Heading Sensor is being paired to a Minn Kota trolling motor that is equipped with a Bluetooth compatible Advanced GPS Navigation system; or a Bluetooth compatible i-Pilot or i-Pilot Link system. To pair the Heading Sensor:

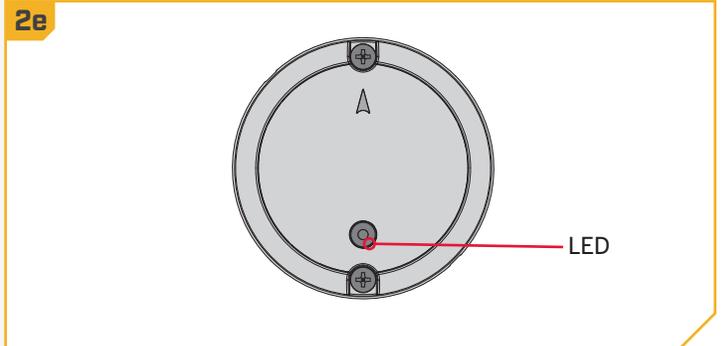
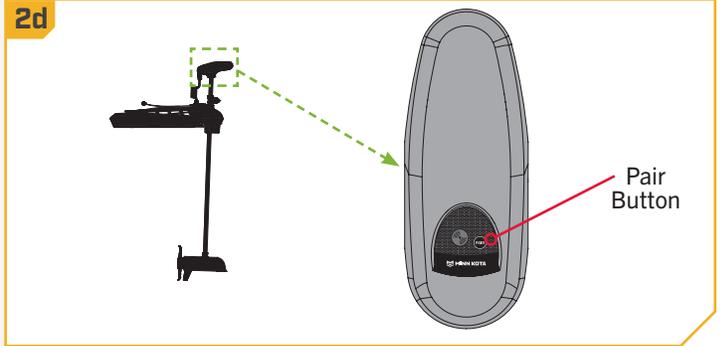
- 1**
  - a. Connect the Heading Sensor to a power source. Verify that the LED on the Heading Sensor turns on for 3 seconds and then turns off.
  - b. Power on the trolling motor. Please see the trolling motor Owner's Manual for instructions on how to power up the trolling motor.
  - c. Press the Pair button on the Heading Sensor. Verify that the LED indicates it is attempting to pair.



## 2

- d. As quickly as possible, begin to hold the Pair button on the trolling motor Control Head.
- e. The trolling motor Control Head will emit a beep pattern when the Heading Sensor is successfully paired. Release the Pair button on the Control Head. Watch the Heading Sensor to be sure that once it successfully pairs that it starts emitting the LED pattern for normal operation.
- f. After the Heading Sensor is paired with the trolling motor, proceed to Sensor Calibration and Sensor Offset.

**NOTICE:** If battery power is lost, the Heading Sensor will not lose its Pairing to the Advanced GPS Navigation, i-Pilot or i-Pilot Link System when it is powered down.



## HEADING SENSOR CALIBRATION

The Heading Sensor calibration is initiated using either the Advanced GPS Navigation full featured wireless remote, the One-Boat Network® app, or the i-Pilot or i-Pilot Link remote. Refer to the Owner's Manual for your motor if you are unsure of the remote that comes with your motor. The process of calibrating the Heading Sensor must occur while your boat is on the water. Heading Sensor Calibration should always be performed after the trolling motor and Heading Sensor have been mounted, but before the Heading Sensor Offset is performed. The Heading Sensor must be connected to power and paired with the Control Head of the trolling motor before beginning this process. The calibration process requires the boat to be driven in two complete circles, so plan accordingly when preparing for this process. To complete this process, read all safety warnings and follow the procedure below.

### **WARNING**

You are responsible for the safe and prudent operation of your vessel. We have designed your Minn Kota product to be an accurate and reliable tool that will enhance boat operation and improve your ability to catch fish. This product does not relieve you from the responsibility for safe operation of your boat. You must avoid hazards to navigation and always maintain a permanent watch so you can respond to situations as they develop. You must always be prepared to regain manual control of your boat. Learn to operate your Minn Kota product in an area free from hazards and obstacles.

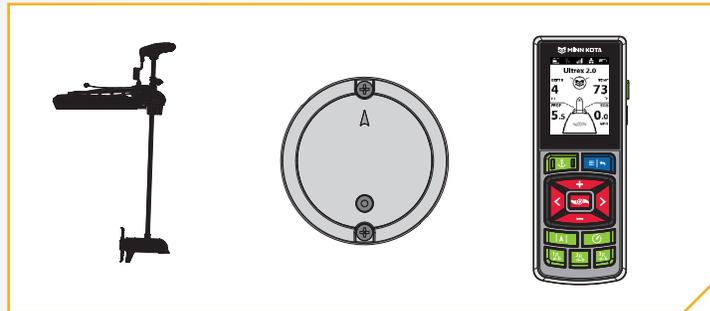
### **WARNING**

Take care that neither you nor other persons approach the turning propeller too closely, neither with body parts nor with objects. The motor is powerful and may endanger or injure you or others. While the motor is running watch out for persons swimming and for floating objects. Persons whose ability to run the motor or whose reactions are impaired by alcohol, drugs, medication, or other substances are not permitted to use this motor.

# Heading Sensor Calibration for Advanced GPS Navigation with the Wireless Remote

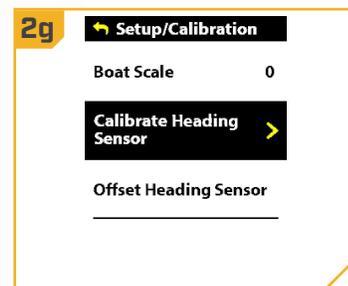
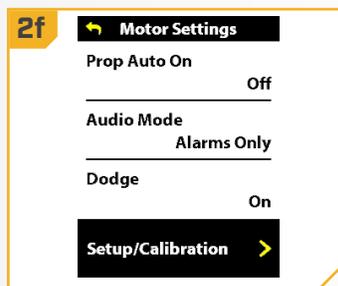
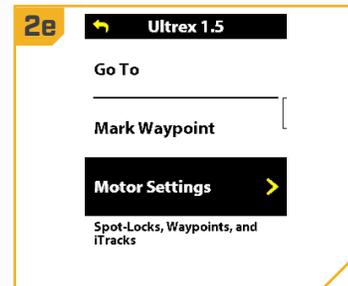
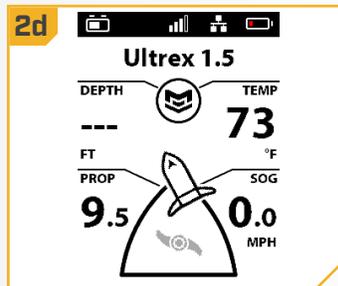
1

- Review all safety warnings. Navigate your boat to an area on the water free from obstructions.
- Power up the trolling motor according to the instructions provided in the Owner's Manual. Make sure the Heading Sensor is powered up and paired with the trolling motor.
- Turn on the wireless remote for your Advanced GPS Navigation system. Make sure the wireless remote is paired to the trolling motor.



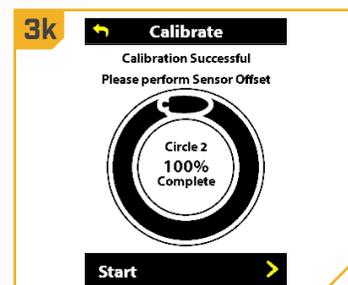
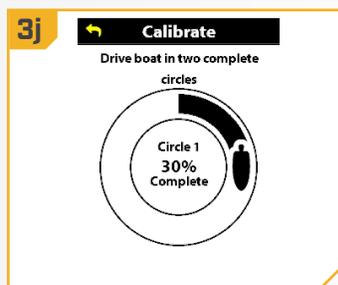
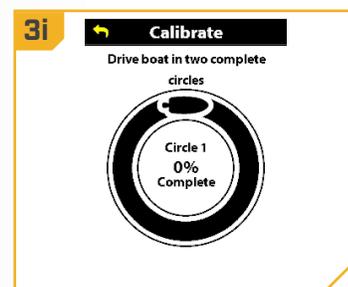
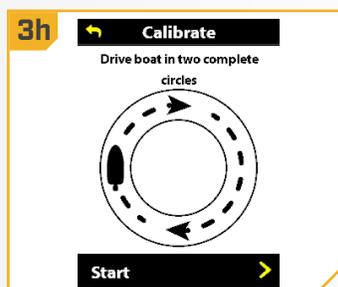
2

- On the wireless remote, press the Menu button.
- Use the Speed Down or Speed Up button to find the Motor Settings menu. Use the Steer Right button to select Motor Settings.
- In the Motor Settings menu, use the Speed Down or Speed Up button to find Setup/Calibration. Use the Steer Right button to select Setup/Calibration.
- In the Setup/Calibration menu, use the Speed Down or Speed Up button to find Calibrate Heading Sensor. Use the Steer Right button to select Calibrate Heading Sensor.



3

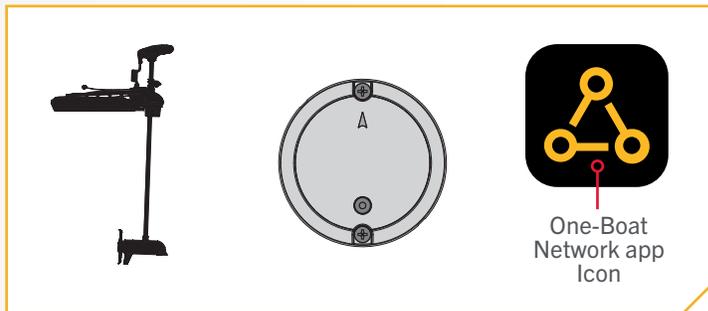
- Review all safety warnings. Follow the prompts on the wireless remote. Use the Steer Right button to select Start and begin the process.
- Drive the boat in two complete circles. The center of the Dashboard contains a counter that displays the progress.
- The progress of the boat around the circular path will display as a percentage completed for each circle while the boat navigates.
- Once the two circles are complete, the Dashboard will briefly read "Calibration Successful. Please perform Sensor Offset."
- The Dashboard will then bring up Sensor Offset. Please perform Sensor Offset. Select Start to complete Sensor Offset, or press and hold the Menu button to close and return to the home screen.



# ➤ Heading Sensor Calibration for Advanced GPS Navigation with the One-Boat Network App

1

- Review all safety warnings. Navigate your boat to an area on the water free from obstructions.
- Power up the trolling motor according to the instructions provided in the Owner's Manual. Make sure the Heading Sensor is powered up and paired with the trolling motor.
- Open the One-Boat Network (OBN) app on the mobile device. Make sure the mobile device is paired with the trolling motor.

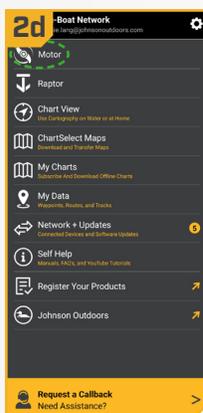


2

- From the OBN home screen, tap the Motor menu. The Motor menu opens the Motor app home screen.
- Before the Motor app home screen will open, tap Agree on the on-screen prompt.

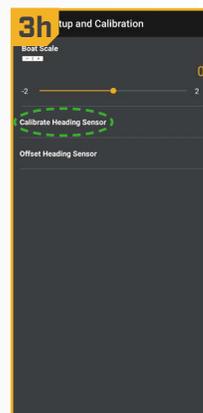
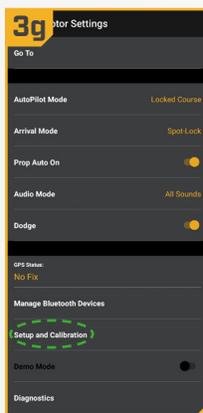
**NOTICE:** The on-screen prompt will only display once each time the app launches. If the prompt has displayed, the Motor app home screen appears.

- On the Motor app home screen, locate the Motor Settings button in the top-right corner and tap it.



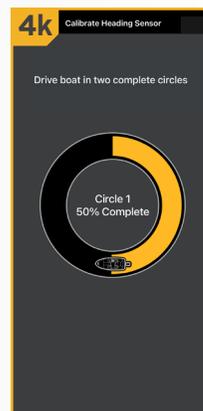
3

- In the Motor Settings menu, find and tap Setup and Calibration.
- In Setup and Calibration, find and tap Calibrate Heading Sensor.
- Review all safety warnings. Follow the prompts in the One-Boat Network app. Tap Start to begin the process.



4

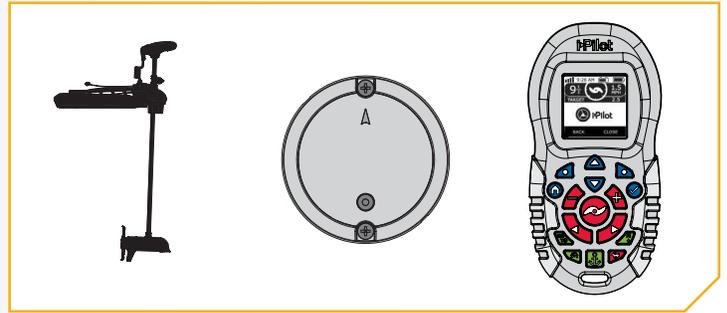
- Drive the boat in two complete circles. The center of the app screen contains a counter that shows the progress.
- The progress of the boat around the circular path will show as a percentage completed for each circle while the boat navigates.
- Once the two circles are complete, the app screen will read "Calibration Successful. Please perform Sensor Offset."
- Please perform Heading Sensor Offset. Tap Start Sensor Offset to begin or tap to close the Sensor Calibration and return to the home screen.



# Heading Sensor Calibration for i-Pilot

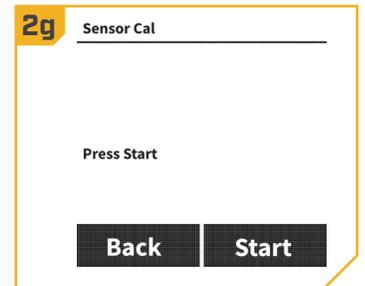
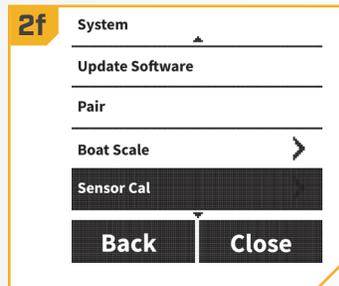
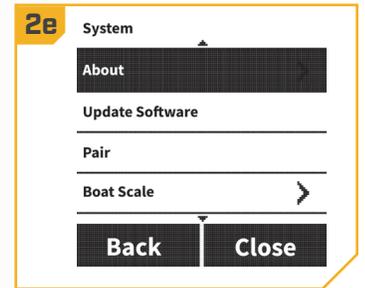
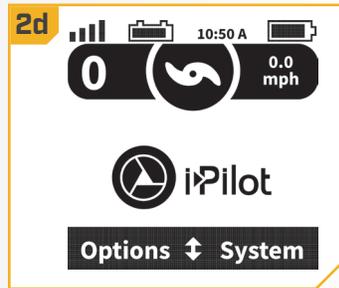
1

- Review all safety warnings and then navigate your boat to an area of the water that is free from obstructions.
- Power up the trolling motor according to the instructions provided in the Owner's Manual. Make sure the Heading Sensor is also powered up and paired with the trolling motor.
- Turn on the remote for your i-Pilot system.



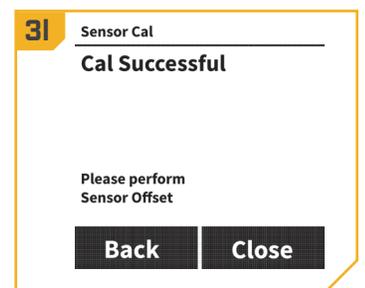
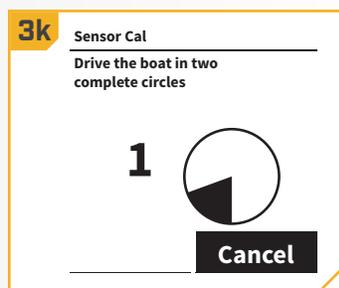
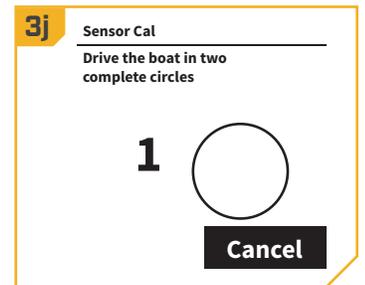
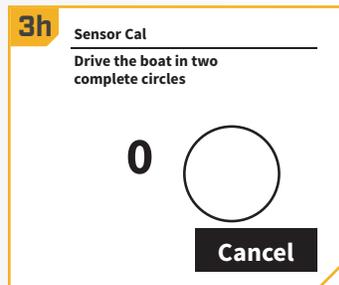
2

- On the i-Pilot remote, use the Menu Up and Menu Down buttons to find the System menu at the bottom of the display screen.
- Use the Right Softkey to select the System menu.
- Use the Menu Up and Menu Down buttons to find the Sensor Cal menu at the bottom of the display screen. Use the Ok button to select it.
- The Sensor Cal screen will display.



3

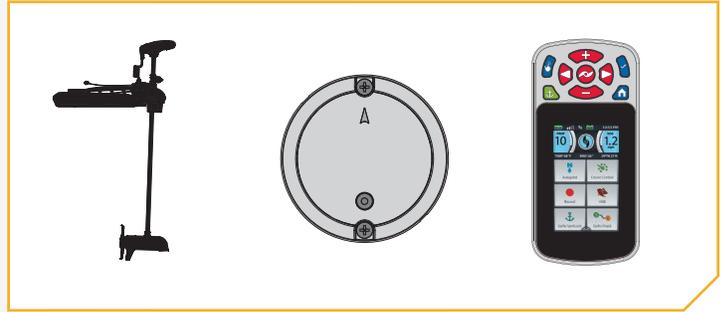
- Use the Right Softkey to select the Start menu.
- Review all safety warnings and then follow the prompts on the display screen and drive the boat in two complete circles.
- The left side of the Display Screen contains a counter that shows the number of complete turns that the boat has been driven and will increase from 0 to 1 and 2 as the circles are complete.
- The Circle on the right side of the display screen will show how complete the boat has progressed through the current circle and will fill in like a pie chart as the boat progresses.
- Once the two complete circles have been completed, the display screen will read Cal Successful.
- Use the Right Softkey to select the Close menu.



## Heading Sensor Calibration for i-Pilot Link

1

- Review all safety warnings and then navigate your boat to an area of the water that is free from obstructions.
- Power up the trolling motor according to the instructions provided in the Owner's Manual. Make sure the Heading Sensor is also powered up and paired with the trolling motor.
- Turn on the remote for your i-Pilot Link system.



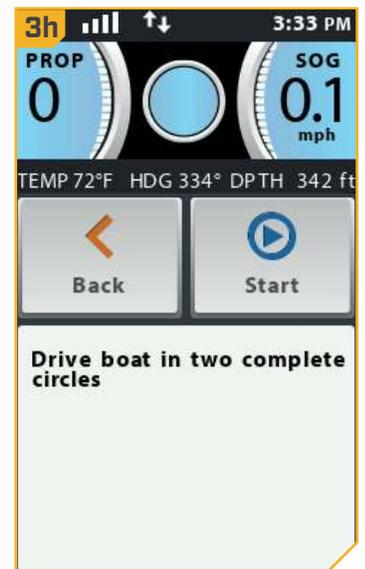
2

- On the i-Pilot Link remote, press the Home button.
- Scroll through the Content Area using either your finger or the Screen Navigation button to find the System button.
- Select the System button using either your finger or by pressing the Ok button to open the System Menu.



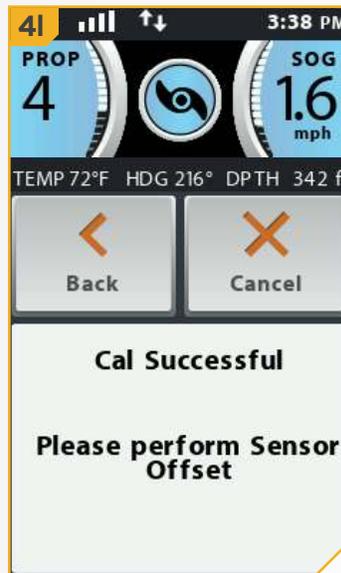
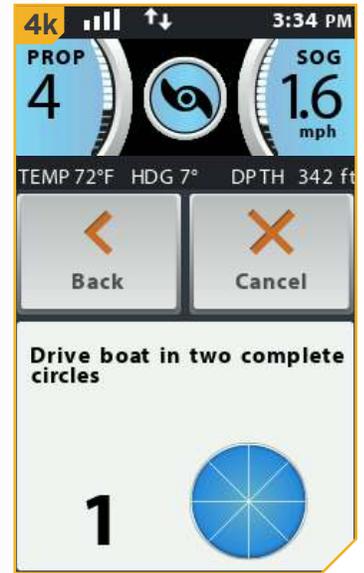
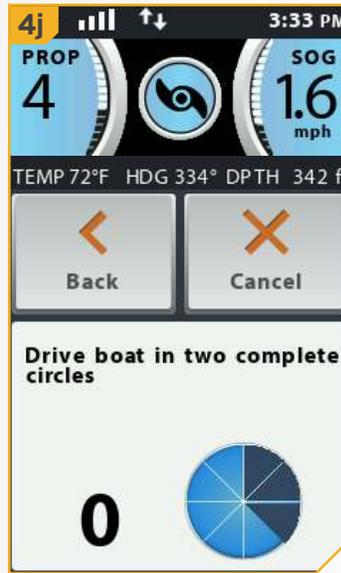
3

- Once in the System Menu, scroll through to find the Sensor Cal option, and select it.
- The Sensor Cal options appear. In order to complete sensor calibration, the boat must drive in two complete circles.
- Review all safety warnings and then follow the prompts on the display screen and drive the boat in two complete circles. Follow the on-screen prompt and select the Start button.



# 4

- j. The Circle on the right side of the display screen will show how the boat has progressed through the current circle and will fill in like a pie chart as the boat progresses.
- k. The left side of the Display Screen contains a counter that shows the number of complete circles that the boat has been driven and will increase from 0 to 1 and 2 as the circles are complete.
- l. Once the two complete circles have been completed, the display screen will read Cal Successful. To exit the menu, select either the Back  button or the Home  button.

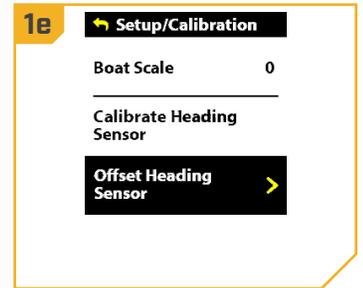
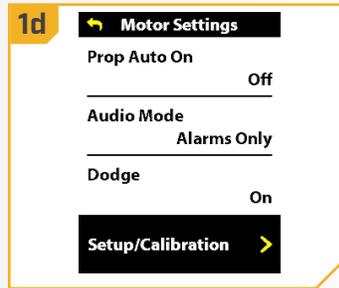
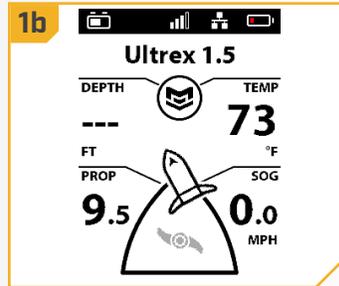


# HEADING OFFSET

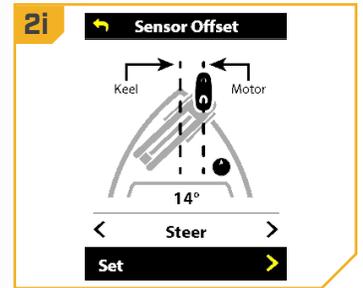
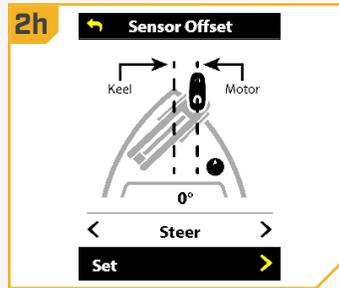
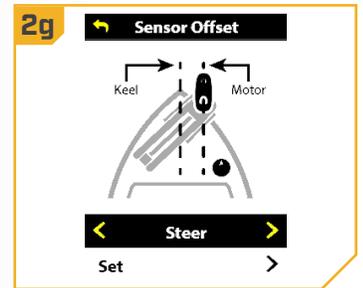
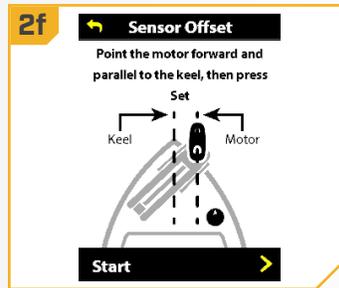
With the Heading Sensor calibrated, set the Heading Offset. Heading Offset is the difference between the angle of the Keel of the boat and the angle at which the Heading Sensor is mounted to the deck of the boat. During installation, the Heading Sensor was installed to be as parallel to the Keel of the boat as possible. If the boat and Heading Sensor are perfectly parallel and pointing in exactly the same direction, the Offset will be a perfect 0° degrees. Knowing that installations are never perfect, the Heading Offset can be set on the Advanced GPS Navigation, the One-Boat Network® app, and the i-Pilot, or i-Pilot Link remote to compensate for the difference between the two.

## Heading Offset for Advanced GPS Navigation with the Wireless Remote

- 1
  - a. Turn on the wireless remote for your Advanced GPS Navigation system. Make sure the wireless remote is paired to the trolling motor.
  - b. On the wireless remote, press the Menu  button.
  - c. Use the Speed Down  or Speed Up  button to find the Motor Settings menu. Use the Steer Right  button to select Motor Settings.
  - d. In the Motor Settings menu, use the Speed Down  or Speed Up  button to find Setup/Calibration. Use the Steer Right  button to select Setup/Calibration.
  - e. In the Setup/Calibration menu, use the Speed Down  or Speed Up  button to find Offset Heading Sensor. Use the Steer Right  button to select Offset Heading Sensor.



- 2
  - f. Review all safety warnings. Follow the prompts on the wireless remote. Use the Steer Right  button to select Start and begin the process.
  - g. Use the Steer Right  or Steer Left  button to point the motor forward and parallel to the keel.
  - h. When satisfied with the placement of the trolling motor, use the Speed Down  or Speed Up  button to scroll to Set. Use the Steer Right  button to select Set. The degree of Sensor Offset is displayed at the bottom of the Dashboard.
  - i. Press and hold the Menu  button to close out Sensor Offset and return to the home screen.



# ▶ Heading Offset for Advanced GPS Navigation with the One-Boat Network App

1

- Open the One-Boat Network (OBN) app on the mobile device. Make sure the mobile device is paired with the trolling motor.
- From the OBN home screen, tap the Motor menu. The Motor menu opens the Motor app home screen.
- Before the Motor app home screen will open, tap Agree on the on-screen prompt.

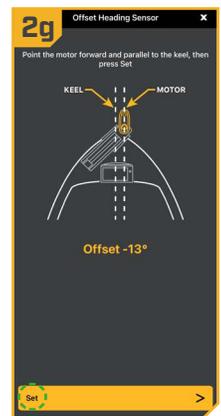
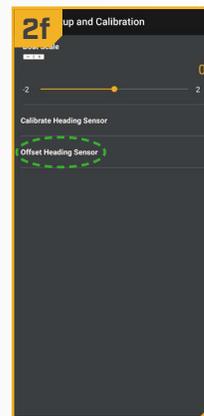
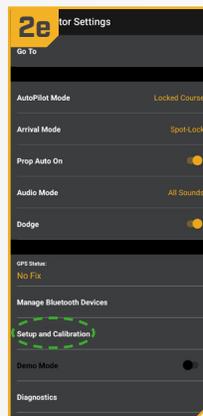


**NOTICE:** The on-screen prompt will only display once each time the app is launched. If the prompt has displayed, the Motor app home screen appears.

- On the Motor app home screen, locate the Motor Setting button in the upper right-hand corner and tap it.

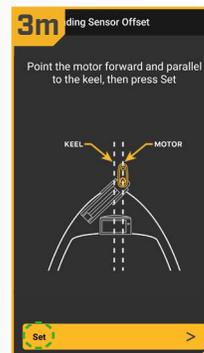
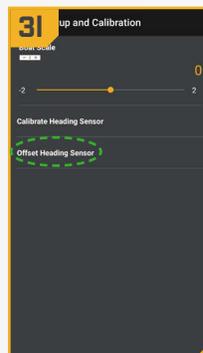
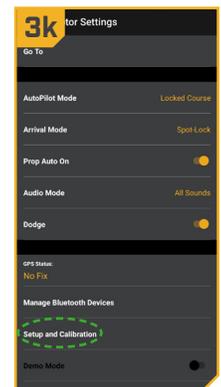
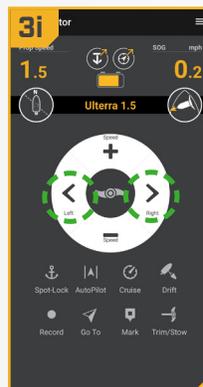
2

- In the Motor Settings menu, find and tap Setup and Calibration.
- In Setup and Calibration, find and tap Offset Heading Sensor.
- Review all safety warnings. Follow the prompts in the One-Boat Network app. If the placement of the trolling motor is pointing forward and parallel to the keel, tap Set. The degree of Heading Sensor Offset shows at the bottom of the app Display.



3

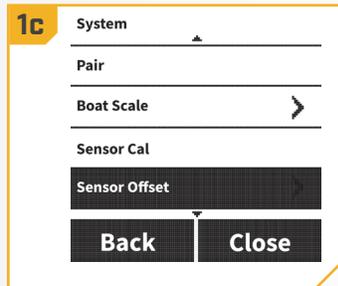
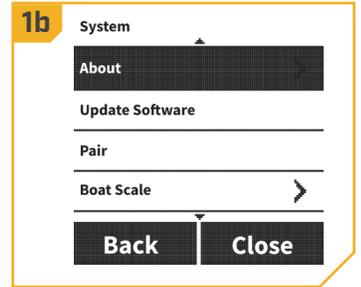
- If the trolling motor needs to be adjusted, locate the Return button on the top-left corner of the app screen. Tap the Return button three times until the Motor app home screen displays.
- Use the Steer Right > and Steer Left < buttons to point the motor forward and parallel to the keel.
- When satisfied with the placement of the trolling motor, locate the Motor Setting button in the top-right corner and tap it.
- In the Motor Settings menu, find and tap Setup and Calibration.
- In Setup and Calibration, find and tap Offset Heading Sensor. If the placement of the trolling motor is pointing forward and parallel to the keel, tap Set.
- The degree of Heading Sensor Offset shows at the bottom of the app Display. Tap Return to close the Heading Sensor Offset and return to the home screen.



## Heading Offset for i-Pilot

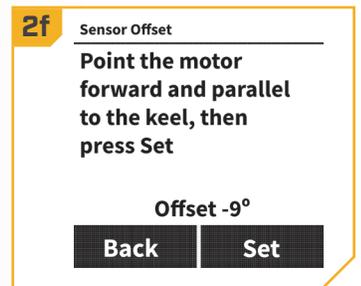
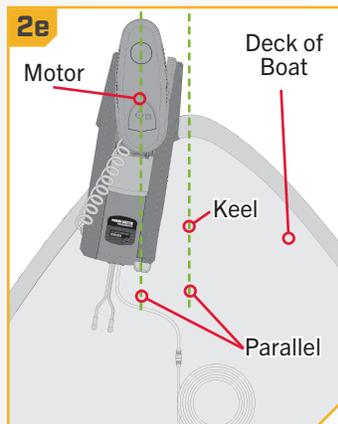
1

- On the i-Pilot remote, use the Menu Up  and Menu Down  buttons to find the System menu at the bottom of the display screen.
- Use the Right Softkey  to select the System menu.
- Use the Menu Up  and Menu Down  buttons to find the Sensor Offset menu at the bottom of the display screen. Use the Ok  button to select it.
- The Sensor Offset screen will display.



2

- Turn the motor so that it is parallel with the Keel of the boat.
- Use the Right Softkey  to select the Set menu.
- The Sensor Offset will automatically adjust. Use the Left Softkey  to select Back, or press the Home  button to exit the menu.



## Heading Offset for i-Pilot Link

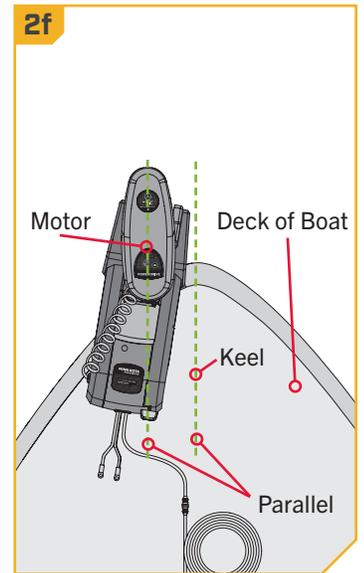
1

- On the i-Pilot Link remote, press the Home  button.
- Scroll through the Content Area using either your finger or the Screen Navigation  button to find the System  button.
- Select the System  button using either your finger or by pressing the Ok  button to open the System Menu.



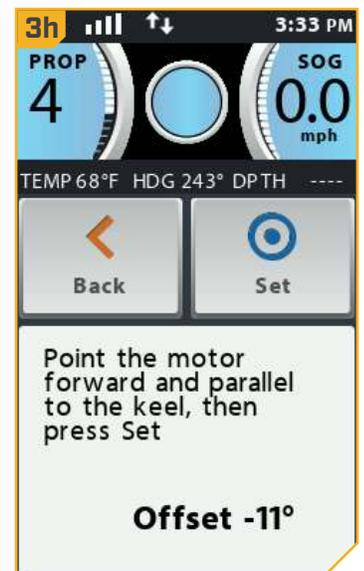
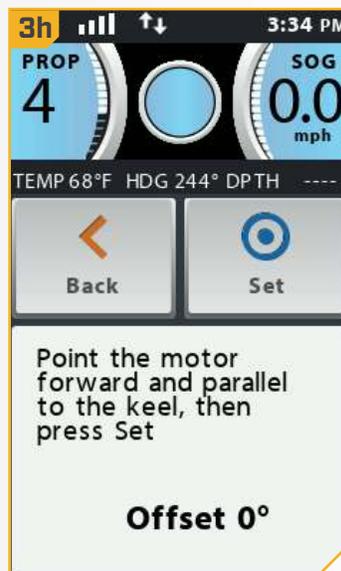
2

- d. Once in the System Menu, scroll through to find the Sensor Offset  option, and select it.
- e. The Sensor Offset options appear.
- f. Follow the on-screen prompts. Turn the motor so that it is pointing forward and parallel with the Keel of the boat.
- g. If the current Offset is greater than the allowable range, the Offset cannot be recorded.



3

- h. Once they are parallel, select the Set  button. Once set, the Offset on the bottom right of the Display Screen will update. The Sensor Offset will automatically adjust. In the event of an error, correct the Offset to fit within the tolerance allowed.
- i. Press the Home  button to exit the menu.



The Bluetooth® word mark and logos are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, Inc. and any use of such marks by Johnson Outdoors, Inc. is under license. Other trademarks and trade names are those of their respective owners.  
 For warranty information please visit [minnkota.johnsonoutdoors.com](http://minnkota.johnsonoutdoors.com).



Minn Kota Consumer & Technical Service  
 Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc.  
 PO Box 8129  
 Mankato, MN 56001

121 Power Drive  
 Mankato, MN 56001  
 Phone (800) 227-6433  
 Fax (800) 527-4464



©2023 Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc.  
 All rights reserved.

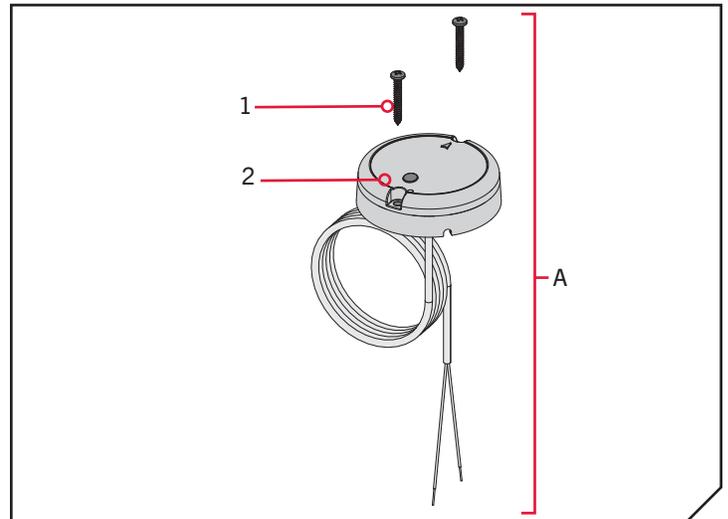
Compatible avec tous les systèmes de navigation GPS Bluetooth avancés de Minn Kota et tous les systèmes i-Pilot® et i-Pilot® Link™ compatibles Bluetooth®.\*

Article/ Ensemble	N° de pièce	Description	Qté
A	2996400	HEADING SENSOR ASSEMBLY	1
1	2393400	SCREW-#8-18X1-1/2 PPH TY AB SS *STAINLESS STEEL*	2
2	*	HEADING SENSOR	1

\* Cette pièce est incluse dans un ensemble et ne peut pas être commandée individuellement.

**AVIS :** Le capteur de cap n'est pas standard avec tous les modèles. On peut l'acheter en tant qu'accessoire. Pour en apprendre davantage sur les accessoires de Minn Kota, veuillez visiter [minnkota.johnsonoutdoors.com](http://minnkota.johnsonoutdoors.com).

\*Ne s'applique pas aux moteurs de pêche à la traîne de la série QUEST™ dotés d'un capteur de cap interne.



### PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT

#### Fonctions du capteur de cap

Le capteur de cap Minn Kota fournit de l'information sur le cap du bateau aux moteurs de pêche à la traîne Minn Kota avec système de navigation GPS avancé et compatible Bluetooth équipés de l'i-Pilot ou i-Pilot Link compatible Bluetooth. Il possède une boussole qui détecte le cap du bateau. Le système i-Pilot utilise le cap pour des fonctions de navigation comme le déplacement du Spot-Lock. Le capteur de cap ne contient pas de récepteur GPS, et ne modifie pas ni ne contrôle l'orientation du bateau. Le capteur de cap Minn Kota peut uniquement communiquer avec les autres produits Minn Kota compatibles Bluetooth.

## AVERTISSEMENT

Il ne faut pas utiliser le capteur de cap en tant qu'aide à la navigation pour prévenir les collisions, l'échouement, les dommages au bateau ou les blessures. Lorsque le bateau se déplace, la profondeur de l'eau pourrait changer trop rapidement pour que vous ayez le temps de réagir. Naviguez toujours à des vitesses très basses si vous soupçonnez que l'eau est peu profonde ou qu'il y a des objets submergés.

N'installez pas le capteur de cap près de métaux ferreux ou de tout autre objet qui pourrait créer un champ ou une interférence magnétiques. Le capteur de cap doit être installé à 24 po (61 cm) ou plus des matériaux magnétiques ou ferreux sur le bateau, y compris la base du moteur. On doit aussi éviter l'installation à proximité des fils de sortie du moteur en raison des champs magnétiques qui sont créés lors de situations de consommation élevée de courant.

### FACTEURS DE MONTAGE

Avant d'installer votre capteur de cap, tenez compte des facteurs suivants :

1. Le capteur de cap contient une boussole qui détecte un champ magnétique. N'installez pas le capteur de cap près de métaux ferreux ou de câbles qui transportent de puissants courants, comme des batteries ou des câbles d'alimentation.
2. Pour un rendement maximal, installez le capteur de cap dans un endroit ayant une ligne de communication libre

## ATTENTION

Les aimants et les grands objets de métal ferreux peuvent nuire au fonctionnement du capteur de cap. N'installez pas le capteur de cap à moins de 24 po (61 cm) de ceux-ci, car ils causeront une interférence.

avec la tête du moteur qui est installé avec un système de navigation GPS avancé Minn Kota et compatible Bluetooth, un système i-Pilot ou i-Pilot Link pour un rendement optimal.

3. Assurez-vous que la zone sous l'emplacement d'installation est horizontale, qu'on peut y percer des trous et que la quincaillerie d'installation n'endommagera pas de composantes en place sous la surface de montage.
4. Vérifiez que le câble d'alimentation du capteur de cap est assez long pour atteindre la source d'alimentation à partir de l'emplacement de montage désiré. Si le câble ne se rend pas jusqu'à la batterie ou à la source d'alimentation prévue, choisissez un emplacement plus près de la source.
5. Montez le capteur de cap de façon horizontale. Il ne doit pas être monté à l'envers.

## OUTILS ET RESSOURCES NÉCESSAIRES >

- Perceuse
- Mèche de 1/4 po (6,4 mm)
- Tournevis n° 2
- Mèche de 9/64 po (3,6 mm)
- Poinçon ou autre outil de marquage semblable
- Silicone de qualité marine

## INSTALLATION >

### OPTIONS DE MONTAGE

Il y a deux options pour installer le capteur de cap. Établissez si le câble d'alimentation du capteur de cap passera sous la surface de montage.

**1. Accès sous l'emplacement de montage** - Lorsque vous installez le capteur de cap avec cette option, les câbles d'alimentation provenant du capteur de cap passeront sous la surface de montage. Choisissez cette option uniquement si on peut accéder aux câbles après qu'ils aient été passés au travers de la surface de montage. Suivez les instructions dans la section Installation avec accès sous l'emplacement de montage de ce feuillet d'instruction.

**2. Installation sans accès sous l'emplacement de montage** - Les câbles d'alimentation du capteur de cap seront acheminés vers le côté, car il n'y a pas d'espace pour passer les fils sous l'emplacement de montage ou la zone sous l'emplacement de montage n'est pas accessible. Suivez les instructions de la section Installation sans accès sous l'emplacement de montage de ce feuillet d'instruction.

Il est important d'examiner les facteurs de montage et de tester le câble d'alimentation avant l'installation.

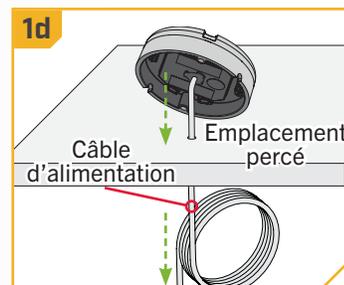
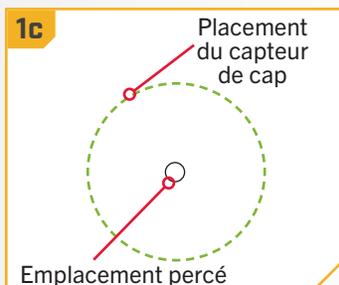
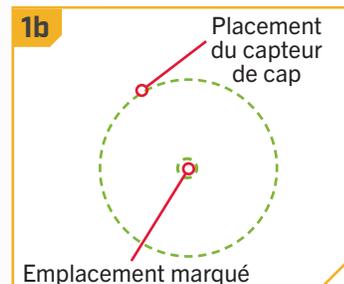
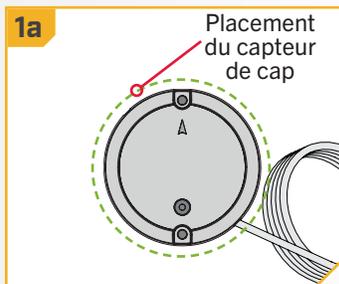
## > Installation avec accès sous l'emplacement de montage

1

### ARTICLE(S) REQUIS



- a. Passez en revue les facteurs d'installation, puis placez le capteur de cap (article n° 2) à plat sur l'emplacement de montage sélectionné et notez l'emplacement.
- b. Enlevez le capteur de cap et marquez un point avec un poinçon ou un outil de marquage semblable sous l'emplacement de montage, où le câble d'alimentation passera au travers de la surface.
- c. À l'aide d'une perceuse avec une mèche de 1/4 po (6,4 mm), percez un trou au travers de l'emplacement de montage.
- d. Acheminez le câble d'alimentation au travers du trou percé et introduisez tout le câble jusqu'à ce que le capteur de cap repose à plat sur l'emplacement de montage et que tout le câble soit passé au travers du trou percé.



**2**

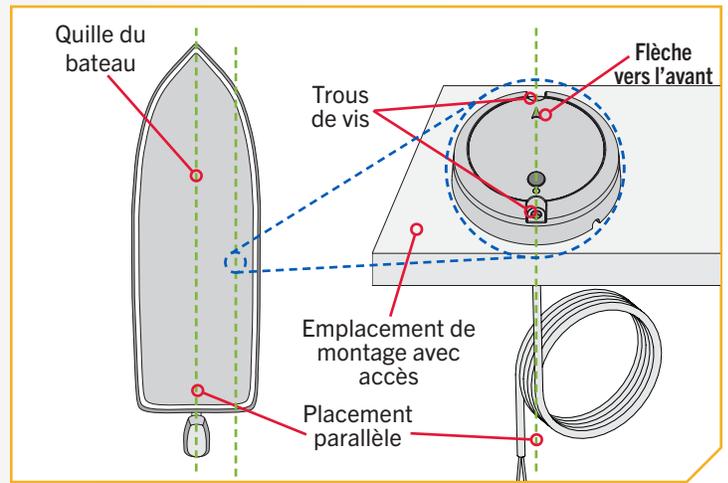
- e. Placez le capteur de manière à ce que la flèche sur le couvercle pointe vers l'avant du bateau, dans le sens du déplacement. **La flèche doit être parallèle à la quille du bateau.**



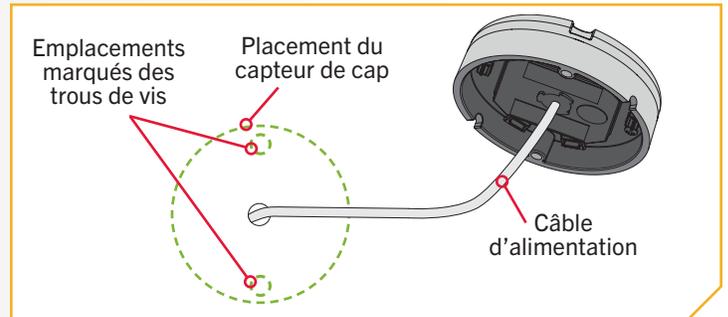
## ATTENTION

Un mauvais alignement du capteur de cap mènera à des lectures incorrectes de la boussole.

- f. Marquez l'emplacement des deux trous de vis avec un poinçon ou un autre outil de marquage semblable.

**3**

- g. Mettez le capteur de cap de côté et percez deux trous à l'aide d'une mèche de 9/64 po (3,6 mm) aux emplacements marqués.

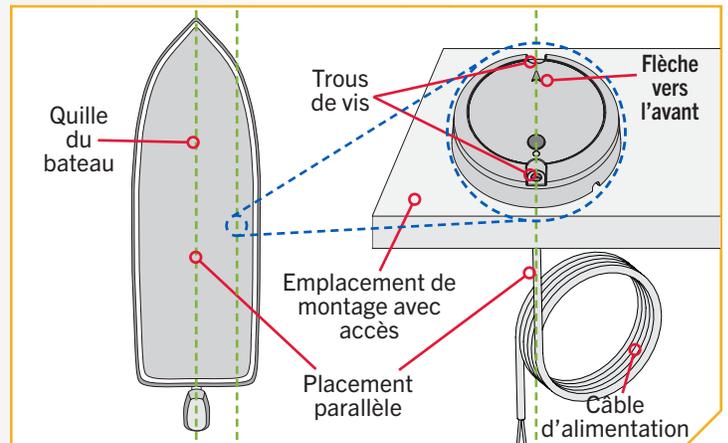
**4**

- h. Remettez le capteur de cap en place de manière à ce que les trous percés dans l'emplacement de montage s'alignent avec les trous dans le capteur de cap et que le câble d'alimentation soit entièrement passé dans le trou. **Assurez-vous de monter le capteur de manière à ce que la flèche pointe vers l'avant du bateau et qu'elle soit parallèle à la quille du bateau.**



## ATTENTION

Un mauvais alignement du capteur de cap mènera à des lectures incorrectes de la boussole.



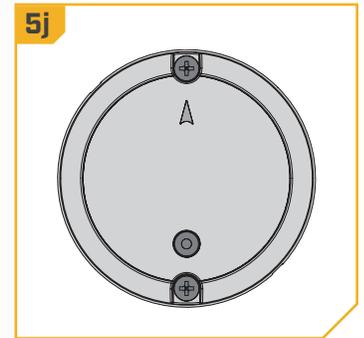
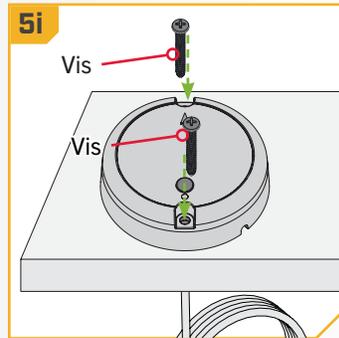
## ATTENTION

Si la surface de montage est mince ou faite d'un matériau léger, il faudra probablement la renforcer afin qu'elle supporte le capteur de cap. Serrez la vis de montage à la main pour éviter un serrage excessif et pour empêcher les dommages à l'emplacement de montage et au capteur de cap.

**ARTICLE(S) REQUIS**
 #1 x 2

- i. Appliquez un scellant ou un calfeutrage de silicone de qualité marine aux deux vis n° 8 - 18 x 1 1/2 (3,81 cm) (article n° 1) tel que requis afin de protéger votre bateau contre les dommages causés par l'eau.
- j. En utilisant un tournevis n° 2 et les deux vis, montez le capteur de cap à l'emplacement de montage. Serrez uniquement à la main.

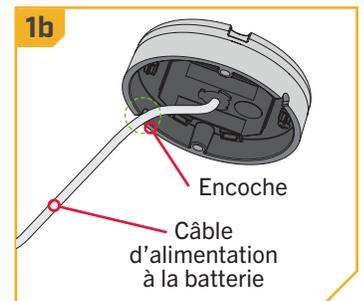
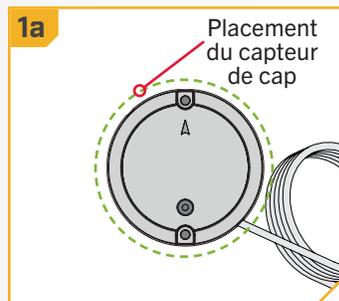
**AVIS :** s'il faut utiliser des vis de remplacement, assurez-vous qu'elles sont fabriquées en acier inoxydable non magnétique de haute qualité.



## › Installation sans accès sous l'emplacement de montage

**ARTICLE(S) REQUIS**
 #2 x 1

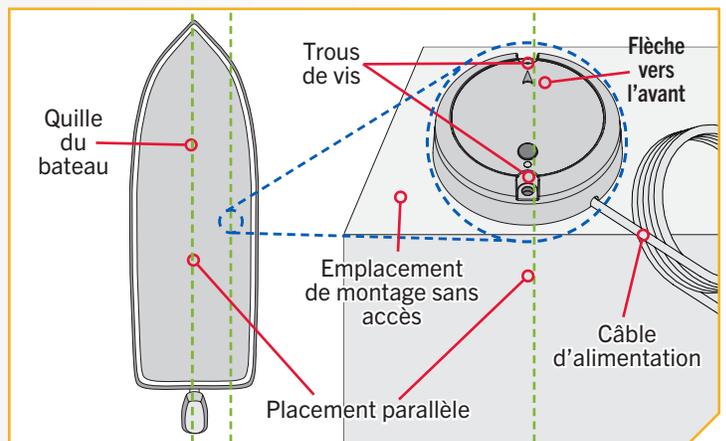
- a. Passez en revue les facteurs d'installation, puis placez le capteur de cap (article n° 2) à plat sur l'emplacement de montage et notez son emplacement.
- b. Acheminez le câble d'alimentation par une des deux encoches dans la base du capteur de cap. Lorsque la flèche sur le capteur de cap pointe vers l'avant du bateau, le câble devrait sortir du capteur de cap dans le sens le plus près de la source d'alimentation prévue.



- c. Vérifiez à nouveau la position du capteur de cap; assurez-vous que la flèche sur le couvercle pointe vers l'avant du bateau, dans le sens de déplacement. La flèche doit être parallèle à la quille du bateau.

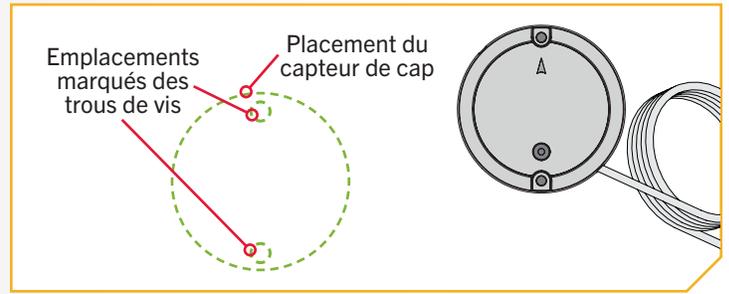
### **ATTENTION**

Un mauvais alignement du capteur de cap mènera à des lectures incorrectes de la boussole.



3

- d. Marquez l'emplacement des deux trous de vis avec un poinçon ou un autre outil de marquage semblable.
- e. Mettez le capteur de cap de côté et percez deux trous à l'aide d'une mèche de 9/64 po (3,6 mm) aux emplacements marqués.

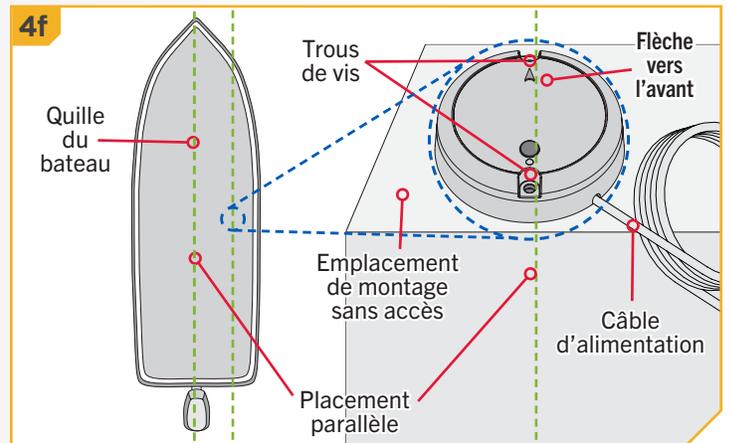


4

#### ARTICLE(S) REQUIS

 #1 x 2

- f. Remettez le capteur de cap en place de manière à ce que les trous percés dans l'emplacement de montage s'alignent avec les trous dans le capteur de cap. **Assurez-vous de monter le capteur de manière à ce que la flèche pointe vers l'avant du bateau et qu'elle soit parallèle à la quille du bateau.**
- g. Appliquez un scellant ou un calfeutrage de silicone de qualité marine aux deux vis n° 8 - 18 x 1 1/2 (3,81 cm) (article n° 1) tel que requis afin de protéger votre bateau contre les dommages causés par l'eau.



### ATTENTION

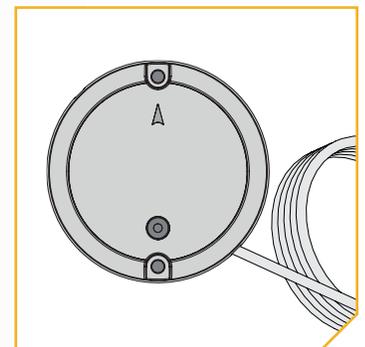
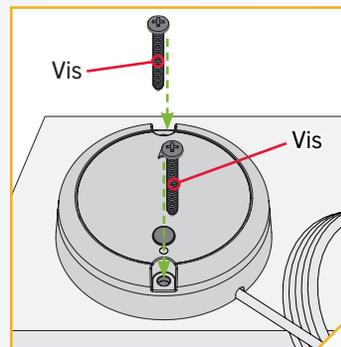
Un mauvais alignement du capteur de cap mènera à des lectures incorrectes de la boussole.

5

- h. En utilisant un tournevis n° 2 et les deux vis, montez le capteur de cap à l'emplacement de montage. Serrez uniquement à la main.

### ATTENTION

Si la surface de montage est mince ou faite d'un matériau léger, il faudra probablement la renforcer afin qu'elle supporte le capteur de cap. Serrez la vis de montage à la main pour éviter un serrage excessif et pour empêcher les dommages à l'emplacement de montage et au capteur de cap.

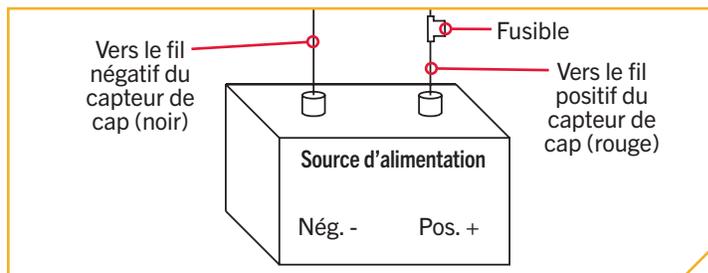


**AVIS :** s'il faut utiliser des vis de remplacement, assurez-vous qu'elles sont fabriquées en acier inoxydable non magnétique de haute qualité.

## Connexion du capteur de cap à une source d'alimentation

Le capteur de cap est alimenté par une source d'alimentation de 12 volts. Le capteur de cap doit être configuré avec un fusible d'un ampère, soit en ligne, soit branché à un tableau de fusibles. Pour brancher le capteur de cap, veuillez suivre les directives ci-dessous.

1. Raccordez le fil rouge positif (+) à la borne positive (+) de la source d'alimentation.
2. Raccordez le fil noir négatif (-) à la borne négative (-) de la source d'alimentation.



## AVERTISSEMENT

Ne connectez jamais les bornes (+) et (-) de la même batterie ensemble. Assurez-vous qu'aucun objet métallique ne puisse tomber sur la batterie et provoquer un court-circuit entre les bornes. Cela provoquerait immédiatement un court-circuit et un risque extrême d'incendie.

### COMMUNICATION DU CAPTEUR DE CAP >

## SÉQUENCES LUMINEUSES

Le capteur de cap affiche les modes de fonctionnement grâce à une DEL située sur le bouton Couplage (Pair). La DEL affiche trois séquences distinctes pour indiquer les différents modes de fonctionnement. Familiarisez-vous avec les modes de fonctionnement pour vous assurer que le capteur de cap est sous tension et communique avec le système de navigation GPS avancé Minn Kota, l'i-Pilot ou l'i-Pilot Link.

Voici les trois séquences qu'affiche la DEL du capteur de cap :

1. Sous tension : Lorsque le capteur de cap est connecté à une source d'alimentation pour la première fois, la DEL s'allumera pendant 3 secondes puis s'éteindra.
2. Jumelage – Le capteur de cap peut être jumelé à n'importe quel système de navigation GPS avancé Bluetooth ou système i-Pilot ou i-Pilot Link compatible avec Bluetooth. Lorsque le capteur de cap tente de se coupler, la DEL clignotera deux fois par seconde pendant un maximum de 20 secondes. Si le couplage du capteur de cap réussit, le fonctionnement normal commencera. Si le capteur de cap n'est pas couplé, la DEL s'éteindra.
3. Fonctionnement normal – Pendant le fonctionnement normal, lorsque le capteur de cap est connecté à une source d'alimentation, couplé à un système de navigation GPS avancé ou à un système i-Pilot ou i-Pilot Link et communiquant avec celui-ci, la DEL du capteur de cap clignotera toutes les 3 secondes.

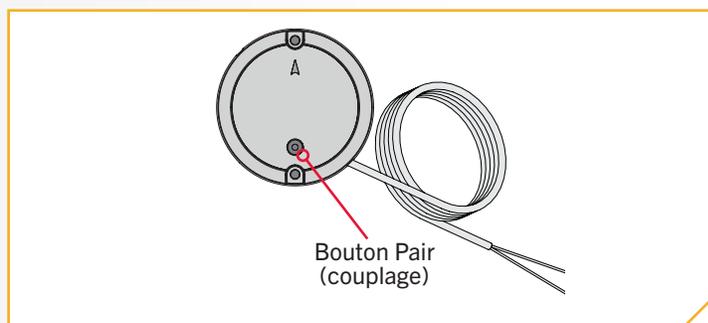
### CONFIGURATION DU CAPTEUR DE CAP >

## COUPLAGE DU CAPTEUR DE CAP

Avant le couplage du capteur de cap, assurez-vous qu'il est bien installé et connecté à une source d'alimentation. Examinez les séquences de la DEL indiquées par le capteur de cap afin de comprendre le mode dans lequel il se trouve et d'être en mesure de reconnaître un couplage réussi après la fin de ce processus. Assurez-vous que le capteur de cap est couplé à un moteur de pêche à la traîne Minn Kota équipé d'un système de navigation GPS avancée compatible avec Bluetooth ou d'un système i-Pilot ou i-Pilot Link compatible avec Bluetooth. Pour coupler le capteur de cap :

1

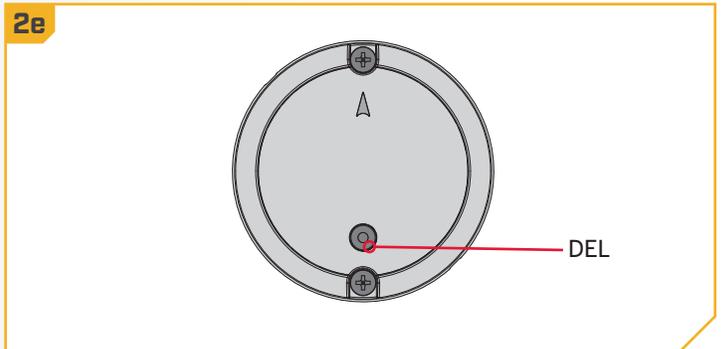
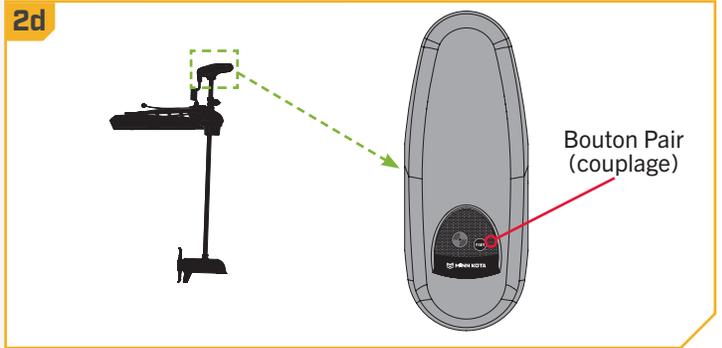
- a. Connectez le capteur de cap à une source d'alimentation. Assurez-vous que la DEL sur le capteur de cap s'allume pendant 3 secondes puis s'éteint.
- b. Mettez le propulseur électrique sous tension. Veuillez consulter le manuel du propriétaire du propulseur électrique pour savoir comment mettre le propulseur électrique sous tension.
- c. Appuyez sur le bouton Couplage (Pair) sur le capteur de cap. Vérifiez que la DEL indique qu'il tente de se coupler.



2

- d. Aussi rapidement que possible, appuyez et tenez le bouton de jumelage sur la tête de contrôle du moteur de pêche à la traîne.
- e. La tête du moteur de pêche à la traîne émettra une séquence de signaux sonores lorsque le capteur de cap est jumelé. Relâchez le bouton de couplage sur la tête de contrôle. Examinez le capteur de cap pour vous assurer que, une fois le couplage réussi, il émet la séquence lumineuse DEL indiquant un fonctionnement normal.
- f. Lorsque le capteur de cap est jumelé au moteur de pêche à la traîne, passez à la calibration du capteur et au décalage du capteur.

**AVIS :** Si l'alimentation de la batterie est coupée, le capteur de cap ne perdra pas son couplage avec le système i-Pilot ou i-Pilot Link lorsqu'il est mis hors tension.



## CALIBRATION DU CAPTEUR DE CAP

L'étalonnage du capteur de cap est lancé à l'aide de la télécommande sans fil à fonctions complètes de navigation GPS avancée, de l'application One-Boat Network® ou de la télécommande i-Pilot ou i-Pilot Link. Consultez le manuel du propriétaire de votre moteur si vous ne savez pas avec certitude quelle télécommande est incluse votre moteur. Vous devrez calibrer le capteur de cap pendant que votre bateau est sur l'eau. La calibration du capteur de cap doit toujours être effectuée lorsque le propulseur électrique et le capteur de cap ont été montés, mais avant le décalage du capteur de cap. Le capteur de cap doit être connecté à une source d'alimentation et couplé avec la tête de commande du propulseur électrique avant le début du processus. Pour le processus de calibration, le bateau doit effectuer deux cercles complets. Planifiez en conséquence lors de la préparation de ce processus. Pour exécuter ce processus, lisez toutes les mises en garde et suivez la procédure ci-dessous.

### **AVERTISSEMENT**

Vous seul êtes responsable de la navigation sécuritaire et prudente de votre bateau. Nous avons conçu votre produit Minn Kota pour qu'il soit un outil précis et fiable qui vous permettra d'améliorer l'utilisation de votre bateau et d'accroître votre capacité de pêcher des poissons. Ce produit ne vous exonère pas de la responsabilité de naviguer en toute sécurité avec votre bateau. Vous devez éviter les dangers liés à la navigation et toujours exercer une veille permanente afin de pouvoir réagir au fur et à mesure que les situations se présentent. Vous devez toujours être prêt à reprendre le contrôle manuel de votre bateau. Apprenez à utiliser votre produit Minn Kota dans une zone exempte de dangers et d'obstacles.

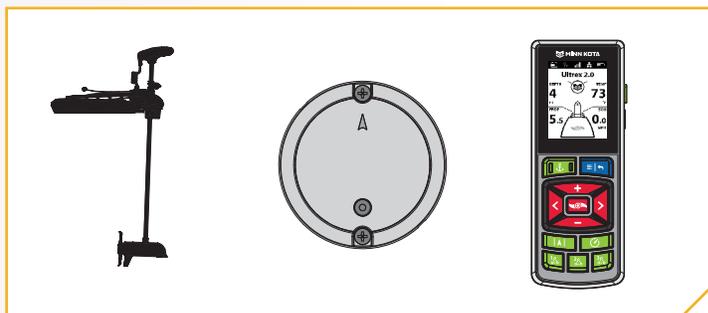
### **AVERTISSEMENT**

Veillez à ce que ni vous, ni les autres personnes ne s'approchent trop près de l'hélice en rotation, que ce soit seulement avec une partie du corps ou des objets. Le moteur est puissant et pourrait provoquer des situations périlleuses ou des blessures, pour vous ou les autres. Lorsque le moteur est en marche, méfiez-vous des objets flottants ou des personnes qui pourraient être en train de nager. Les personnes, dont les réactions ou la capacité à faire fonctionner le moteur est/sont affaiblie(s) par l'alcool, la drogue, les médicaments ou d'autres substances, ne sont pas autorisées à utiliser ce moteur.

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

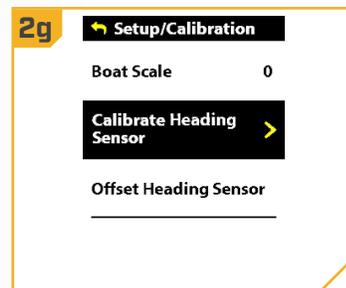
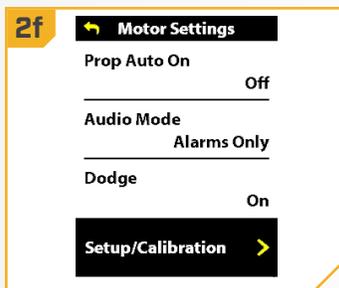
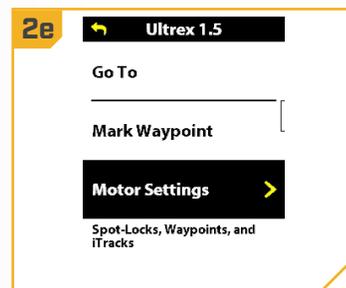
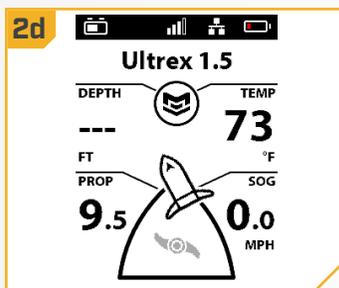
1

- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Naviguez dans votre bateau jusqu'à une zone de l'eau libre d'obstructions.
- Mettez le propulseur électrique sous tension conformément aux instructions du manuel du propriétaire. Assurez-vous que le capteur de cap est également sous tension et jumelé avec le propulseur électrique.
- Allumez la télécommande sans fil pour votre système de navigation GPS avancé. Assurez-vous que la télécommande sans fil est jumelée au propulseur électrique.



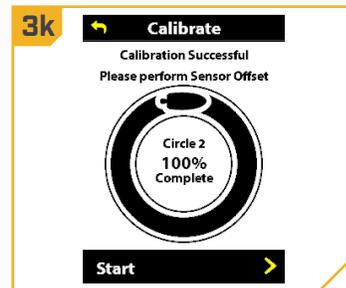
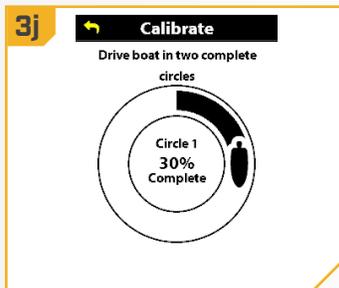
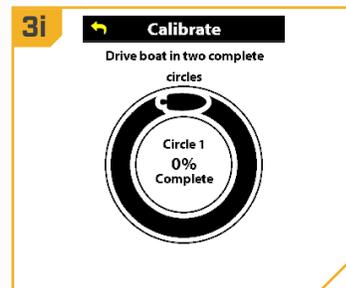
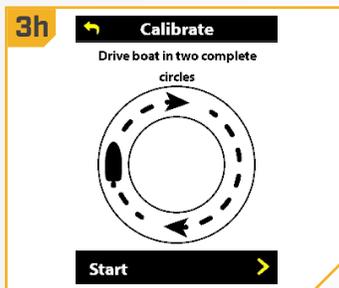
2

- Appuyez sur le bouton Menu  de la télécommande sans fil.
- Utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver le menu Réglages du moteur. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Réglages du moteur.
- Dans le menu Réglages du moteur, utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver Configuration/Étalonnage. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Configuration/Étalonnage.
- Dans le menu Configuration/Étalonnage, utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver Calibrer le capteur de cap. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Calibrer le capteur de cap.



3

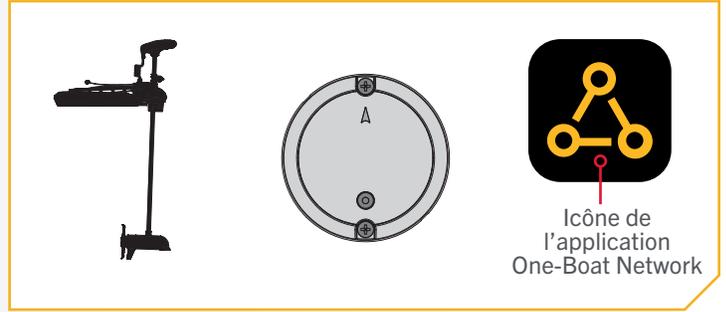
- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions sur la télécommande sans fil. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Commencer et commencer le processus.
- Conduisez le bateau pour faire deux cercles complets. Le centre du tableau de bord comporte un compteur qui affiche la progression.
- La progression du bateau autour du trajet circulaire s'affichera sous forme de pourcentage complété pour chaque cercle pendant que le bateau navigue.
- Une fois les deux cercles terminés, le tableau de bord indiquera brièvement « Étalonnage réussi. Veuillez effectuer le décalage du capteur. »
- Le tableau de bord affichera alors le décalage du capteur. Veuillez effectuer le décalage du capteur. Sélectionnez Commencer pour terminer le décalage du capteur ou appuyez sur le bouton Menu  et maintenez-le enfoncé pour fermer et revenir à l'écran d'accueil.



# Étalonnage du capteur de cap pour une navigation GPS avancée avec l'application One-Boat Network

1

- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Naviguez dans votre bateau jusqu'à une zone de l'eau libre d'obstructions.
- Mettez le propulseur électrique sous tension conformément aux instructions du manuel du propriétaire. Assurez-vous que le capteur de cap est également sous tension et jumelé avec le propulseur électrique.
- Ouvrez l'application One-Boat Network (OBN) sur l'appareil mobile. Assurez-vous que l'appareil mobile est jumelé au moteur de pêche à la traîne.



2

- À partir de l'écran d'accueil OBN, touchez le menu Moteur. Le menu Moteur ouvre l'écran d'accueil de l'application Motor.
- Avant l'ouverture de l'écran d'accueil de l'application Motor, appuyez sur Accepter au message-guide à l'écran.

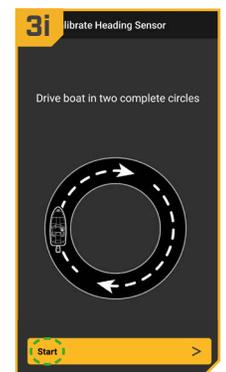
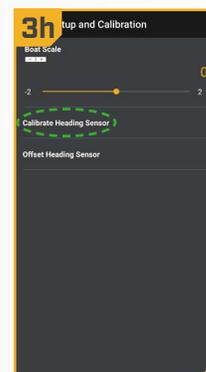
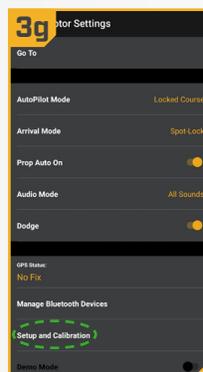
**AVIS :** Le message-guide à l'écran ne s'affichera qu'une fois, chaque fois que l'application sera lancée. Si le message-guide s'affiche, l'écran d'accueil de l'application Motor apparaît.

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



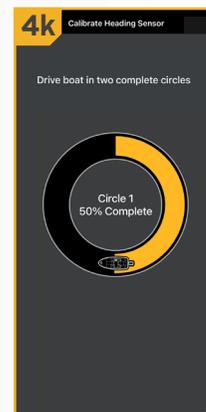
3

- Dans le menu Paramètres du moteur, trouvez et touchez Configuration et étalonnage.
- Dans Configuration et étalonnage, trouvez et touchez Étalonner le capteur de cap.
- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions dans l'application One-Boat Network. Touchez Commencer pour commencer le processus.



4

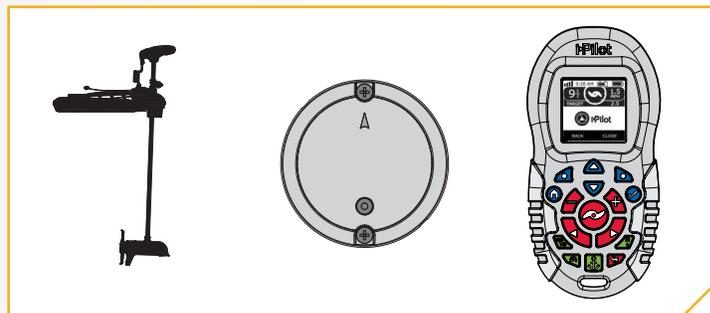
- Conduisez le bateau pour faire deux cercles complets. Le centre de l'écran de l'application comporte un compteur qui montre la progression.
- La progression du bateau autour de la trajectoire circulaire s'affichera sous forme de pourcentage complété pour chaque cercle pendant que le bateau navigue.
- Lorsque les deux cercles sont terminés, l'écran de l'application indiquera « Étalonnage réussi. Veuillez effectuer le décalage du capteur. »
- Veuillez effectuer le décalage du capteur de cap. Touchez Commencer le décalage du capteur pour commencer ou touchez pour fermer l'étalonnage du capteur et revenir à l'écran d'accueil.



# Calibration du capteur de cap pour le système i-Pilot

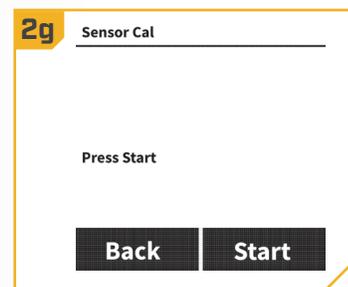
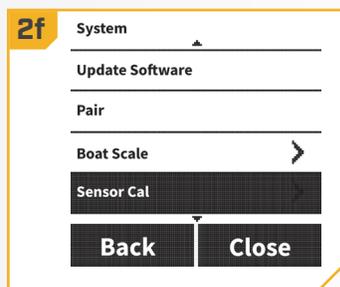
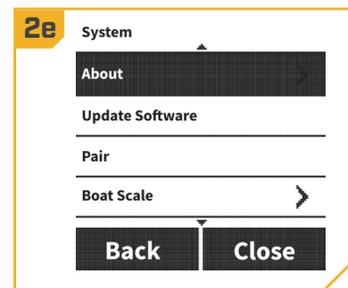
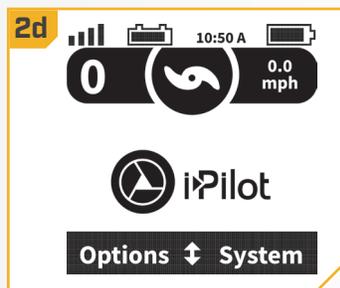
1

- Lisez toutes les consignes de sécurité, puis dirigez votre bateau vers une zone libre d'obstacles sur le plan d'eau.
- Mettez le propulseur électrique sous tension conformément aux instructions du manuel du propriétaire. Assurez-vous que le capteur de cap est également sous tension et couplé avec le propulseur électrique.
- Allumez la télécommande de votre système i-Pilot.



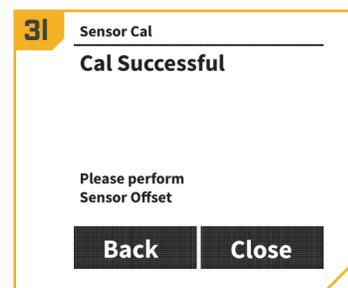
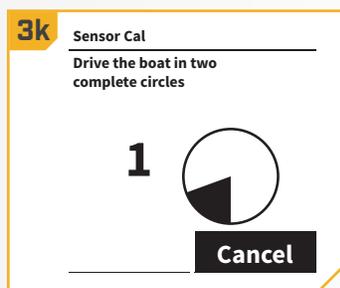
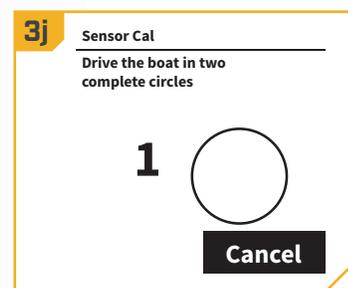
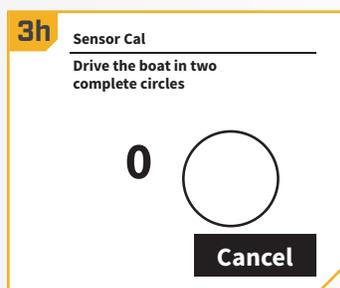
2

- Sur la télécommande i-Pilot, utilisez les flèches directionnelles pour vous déplacer dans le menu et vous rendre au menu Système (System) au bas de l'écran.
- Utilisez la touche de fonction droite pour accéder au menu du Système.
- Utilisez les flèches directionnelles pour trouver le menu Cal. du capteur (Sensor Cal) au bas de l'écran. Utilisez le bouton OK pour le sélectionner.
- L'écran Cal. du capteur (Sensor Cal) s'affichera.



3

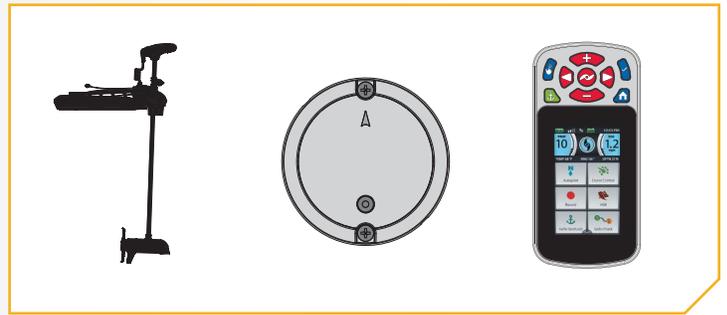
- Utilisez la touche de fonction droite pour accéder au menu « Commencer ».
- Lisez toutes les consignes de sécurité, puis suivez les directives à l'écran et faites faire deux cercles complets au bateau.
- La gauche de l'écran contient un compteur indiquant le nombre de tours complets effectués par le bateau : ce compteur passera de 0 à 1 puis à 2 lorsque les cercles sont effectués.
- Le cercle à la droite de l'écran indiquera la progression du bateau dans le tour actuel, se remplissant comme un diagramme circulaire tandis que le bateau effectue les tours.
- Une fois les deux cercles terminés, l'écran indiquera Cal. réussie (Cal Successful).
- Utilisez la touche de fonction droite pour accéder au menu Fermer.



## Étalonnage du capteur de cap pour le système i-Pilot link

1

- Lisez toutes les consignes de sécurité, puis dirigez votre bateau vers une zone libre d'obstacles sur le plan d'eau.
- Mettez le propulseur électrique sous tension conformément aux instructions du manuel du propriétaire. Assurez-vous que le capteur de cap est également sous tension et couplé avec le propulseur électrique.
- Allumez la télécommande de votre système i-Pilot Link.



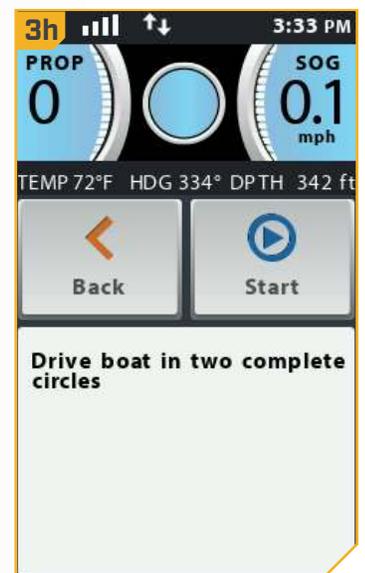
2

- Sur la télécommande du i-Pilot Link, appuyez sur le bouton Accueil .
- Faites défiler la zone de contenu avec le doigt ou le bouton de navigation  de l'écran pour trouver le bouton  Système.
- Sélectionnez le bouton  Système avec le doigt ou en appuyant sur le bouton Ok  pour ouvrir le menu du système.



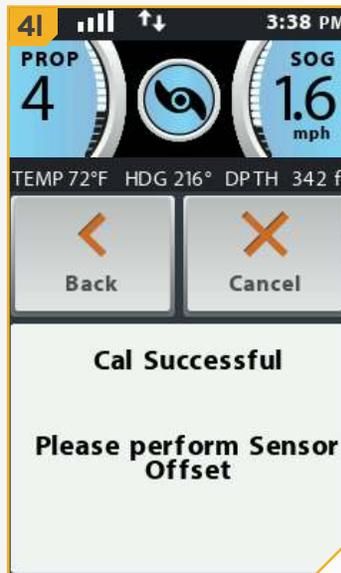
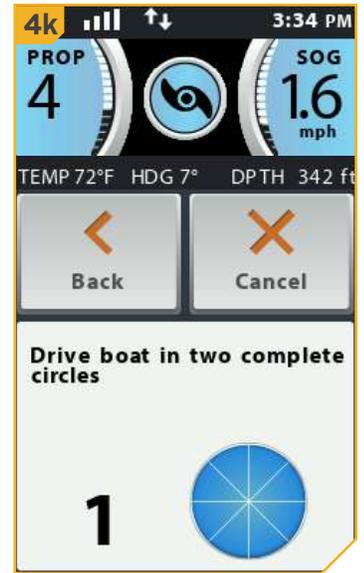
3

- Dans le menu du système, faites défiler pour trouver l'option Cal.  du capteur et sélectionnez-la.
- Les options de Cal. du capteur s'affichent. Afin d'effectuer la calibration du capteur, le bateau doit faire deux tours complets.
- Lisez toutes les consignes de sécurité, puis suivez les directives à l'écran et faites faire deux cercles complets au bateau. Suivez les instructions à l'écran et sélectionnez le bouton  Démarrer.



# 4

- j. Le cercle à la droite de l'écran indiquera la progression du bateau dans le tour actuel, se remplissant comme un diagramme circulaire lorsque le bateau effectue les tours.
- k. La gauche de l'écran contient un compteur indiquant le nombre de tours complets effectués par le bateau et le compteur passera de 0 à 1 puis à 2 lorsque les tours sont effectués.
- l. Une fois les deux cercles terminés, l'écran indiquera Cal. réussie (Cal Successful). Pour quitter le menu, sélectionnez soit le bouton  Retour ou  Accueil.



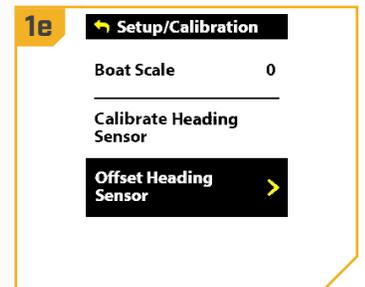
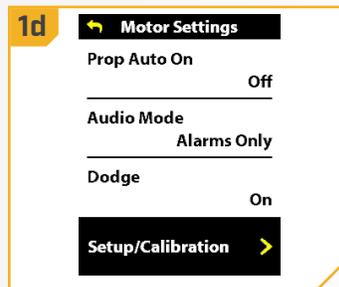
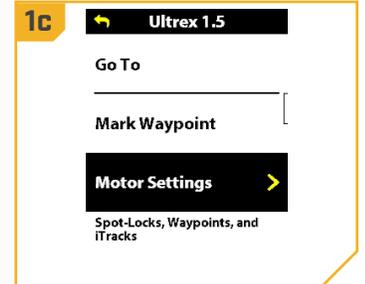
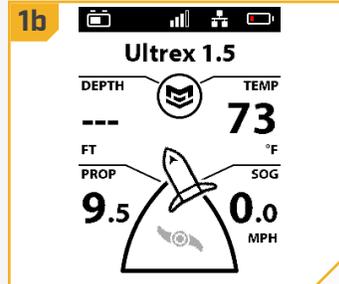
# DÉCALAGE DE CAP

Une fois le capteur de cap calibré, réglez le décalage de cap. Le décalage de cap est la différence entre l'angle de la quille du bateau et l'angle auquel le capteur de cap est monté sur le pont du bateau. Pendant l'installation, le capteur de cap a été placé de manière à être aussi parallèle à la quille du bateau que possible. Si le bateau et le capteur de cap sont parfaitement parallèles et pointent exactement dans le même sens, le décalage sera parfait : 0 ° degré. Puisque les installations ne sont jamais parfaites, vous pouvez régler le décalage de cap grâce à la télécommande du système i-Pilot ou i-Pilot Link pour compenser la différence entre les deux.

## › Décalage de cap pour la navigation GPS avancée avec la télécommande sans fil

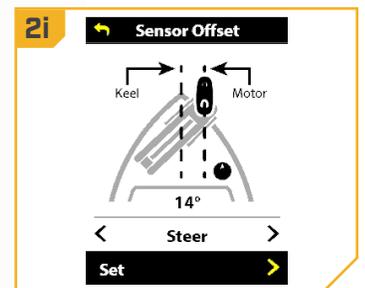
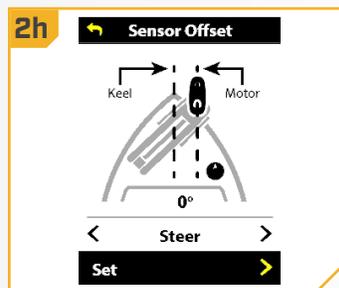
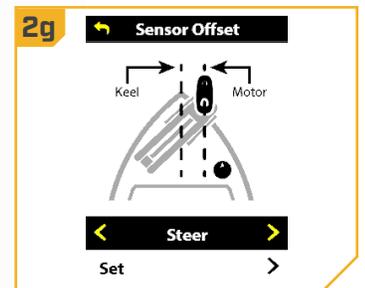
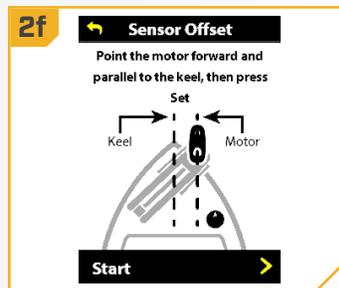
1

- Allumez la télécommande sans fil pour votre système de navigation GPS avancé. Assurez-vous que la télécommande sans fil est jumelée au propulseur électrique.
- Appuyez sur le bouton Menu  de la télécommande sans fil.
- Utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver le menu Réglages du moteur. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Réglages du moteur.
- Dans le menu Réglages du moteur, utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver Configuration/Étalonnage. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Configuration/Étalonnage.
- Dans le menu Configuration/Étalonnage, utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour trouver le capteur de décalage de cap. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner le capteur de cap décalé.



2

- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions sur la télécommande sans fil. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Commencer et commencer le processus.
- Utilisez le bouton Direction droite  ou Direction gauche  pour pointer le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.
- Lorsque vous êtes satisfait de l'emplacement du moteur de pêche à la traîne, utilisez le bouton Réduire la vitesse  ou Augmenter la vitesse  pour faire défiler jusqu'à Réglage. Utilisez le bouton Direction droite  pour sélectionner Réglages. Le degré de décalage du capteur est affiché au bas du tableau de bord.
- Appuyez sur le bouton Menu  et maintenez-le enfoncé pour fermer le décalage du capteur et revenir à l'écran d'accueil.



# ➤ Décalage du cap pour la navigation GPS avancée avec l'application One-Boat Network

1

- Ouvrez l'application One-Boat Network (OBN) sur l'appareil mobile. Assurez-vous que l'appareil mobile est jumelé au moteur de pêche à la traîne.
- À partir de l'écran d'accueil OBN, touchez le menu Moteur. Le menu Moteur ouvre l'écran d'accueil de l'application Motor.
- Avant l'ouverture de l'écran d'accueil de l'application Motor, appuyez sur Accepter au message-guide à l'écran.

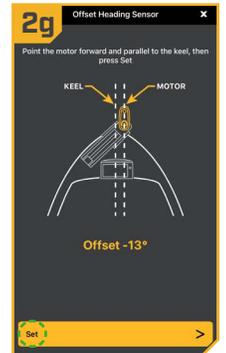
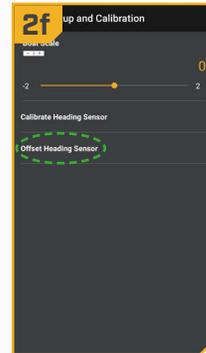
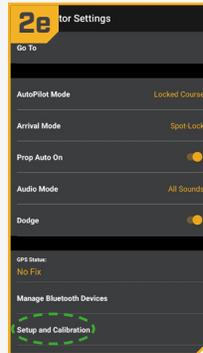
**AVIS :** Le message-guide à l'écran ne s'affichera qu'une fois, chaque fois que l'application est lancée. Si le message-guide s'affiche, l'écran d'accueil de l'application Motor apparaît.



- Sur l'écran d'accueil de l'application Motor, repérez le bouton Paramètres dans le coin supérieur droit et touchez-le.

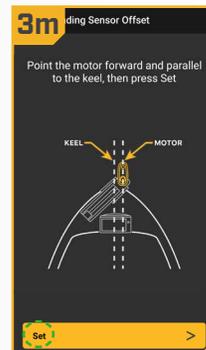
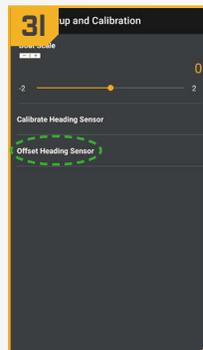
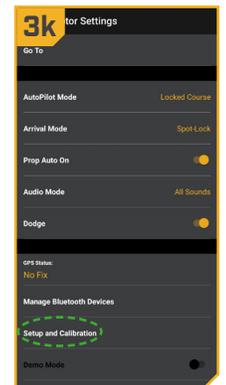
2

- Dans le menu Paramètres du moteur, trouvez et touchez Configuration et étalonnage.
- Dans Configuration et étalonnage, trouvez et touchez Décalage du capteur de cap.
- Passez en revue tous les avertissements de sécurité. Suivez les instructions dans l'application One-Boat Network. Si le positionnement du moteur de pêche à la traîne pointe vers l'avant et parallèle à la quille, appuyez sur « Réglage ». Le degré de décalage du capteur de cap apparaît au bas de l'écran de l'application.



3

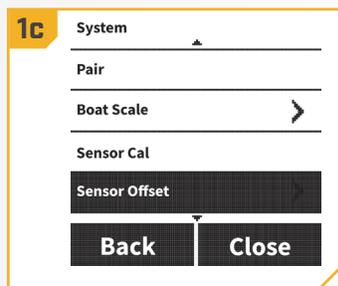
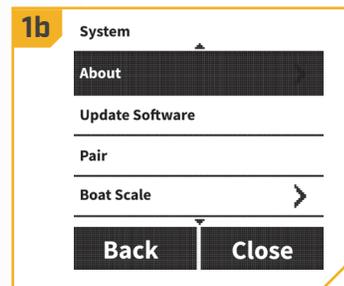
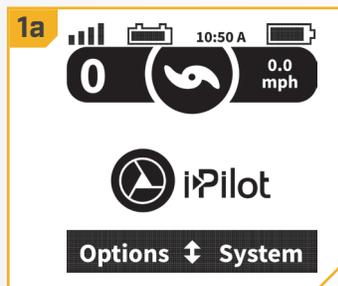
- Si le moteur de pêche à la traîne doit être ajusté, repérez le bouton « Retour » dans le coin supérieur gauche de l'écran de l'application. Appuyez trois fois sur le bouton « Retour » jusqu'à ce que s'affiche l'écran d'accueil de l'application Motor.
- Utilisez le bouton Direction droite > et Direction gauche < pour pointer le moteur vers l'avant et parallèlement à la quille.
- Lorsque vous êtes satisfait de l'emplacement du moteur de pêche à la traîne, repérez le bouton Réglages du moteur dans le coin supérieur droit et touchez-le.
- Dans le menu Paramètres du moteur, trouvez et touchez Configuration et étalonnage.
- Dans Configuration et étalonnage, trouvez et touchez Décalage du capteur de cap. Si le positionnement du moteur de pêche à la traîne pointe vers l'avant et parallèle à la quille, appuyez sur Réglage.
- Le degré de décalage du capteur de cap apparaît au bas de l'écran de l'application. Touchez Retour pour fermer le décalage du capteur de cap et revenir à l'écran d'accueil.



## » Décalage du cap pour i-Pilot

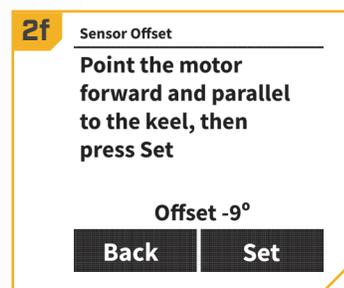
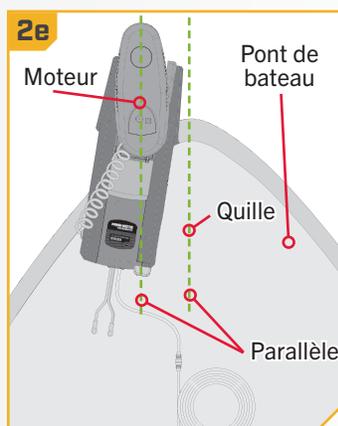
1

- Sur la télécommande i-Pilot, utilisez les flèches directionnelles   pour vous déplacer dans le menu et vous rendre au menu Système (System) au bas de l'écran.
- Utilisez la touche de fonction droite  pour accéder au menu du Système.
- Utilisez les flèches directionnelles   pour trouver le menu Décalage de capteur (Sensor Offset) au bas de l'écran. Utilisez le bouton OK  pour le sélectionner.



2

- L'écran Décalage de capteur (Sensor Offset) s'affichera.
- Tournez le moteur de manière à ce qu'il soit parallèle à la quille du bateau.
- Utilisez la touche de droite  pour accéder au menu Régler (Set).
- Le décalage du capteur s'ajustera automatiquement. Utilisez la touche de gauche  pour sélectionner Retour (Back), ou appuyez sur le bouton Accueil (Home)  pour quitter le menu.



## » Décalage du cap pour la liaison i-Pilot

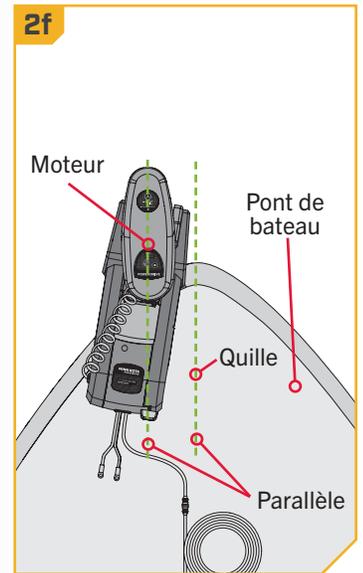
1

- Sur la télécommande du i-Pilot Link, appuyez sur le bouton Accueil .
- Faites défiler la zone de contenu avec le doigt ou le bouton de navigation de l'écran  pour trouver le bouton Système .
- Sélectionnez le bouton Système  avec le doigt ou en appuyant sur le bouton OK  pour ouvrir le menu du système.



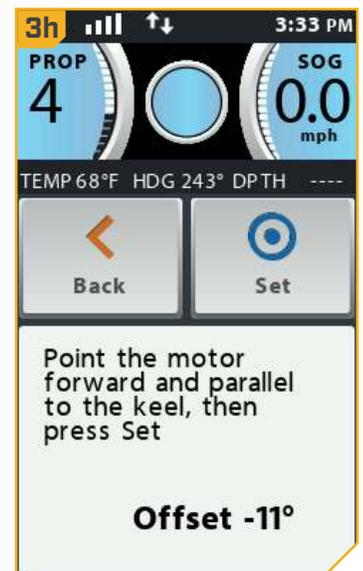
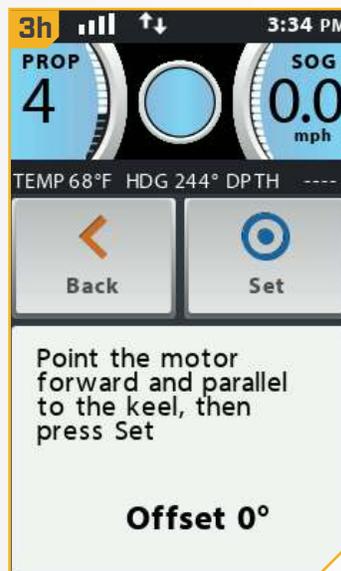
2

- d. Dans le menu du système, faites défiler pour trouver l'option Décalage du capteur  et sélectionnez-la.
- e. Les options de Décalage du capteur s'affichent.
- f. Suivez les instructions à l'écran. Tournez le moteur de manière à ce qu'il pointe vers l'avant et qu'il soit parallèle à la quille du bateau.
- g. Si le décalage actuel est supérieur à la portée permise, le décalage ne peut pas être enregistré.



3

- h. Lorsqu'ils sont parallèles, sélectionnez le bouton Régler . Une fois réglé, le décalage dans le coin inférieur droit de l'écran d'affichage sera mis à jour. Le décalage du capteur s'ajustera automatiquement. Dans le cas d'une erreur, corrigez le décalage pour respecter la tolérance permise.
- i. Appuyez sur le bouton Accueil  pour quitter le menu.



Les marques et les logos Bluetooth<sup>MD</sup> sont des marques déposées appartenant à Bluetooth SIG, Inc. et toute utilisation de ces marques par Johnson Outdoors, Inc. est sous licence. Les autres marques et noms commerciaux appartiennent à leurs propriétaires respectifs. Pour obtenir des renseignements sur la garantie, veuillez visiter [minnkota.johnsonoutdoors.com](http://minnkota.johnsonoutdoors.com).



Minn Kota Consumer & Technical Service  
Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc.  
PO Box 8129  
Mankato, MN 56001

121 Power Drive  
Mankato, MN 56001  
Phone (800) 227-6433  
Fax (800) 527-4464



©2023 Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc.  
All rights reserved.