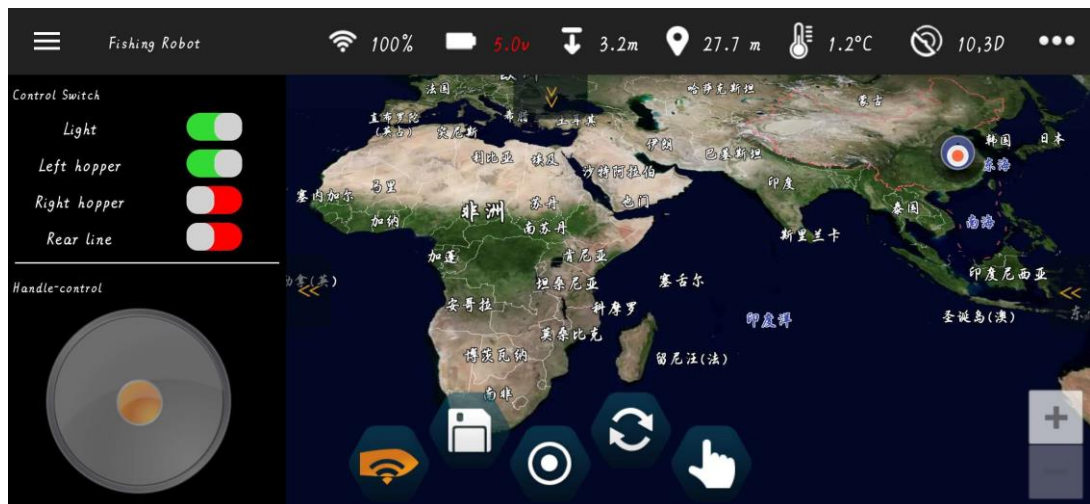




Smart Control



Garantie et service après-vente

• Pour les bateaux

Tous les bateaux sont garantis 2 ans (pièces mécaniques et composants électroniques)

N'est pas couvert par la garantie :

- Les casses d'éléments plastiques.
- Les servomoteurs endommagés suite à une casse d'éléments mécaniques lors de mauvaises manipulations.
- Batteries (hors-mis si défectueuse à l'ouverture du carton)
- Les bateaux ayant été équipés d'accessoire non Anatec (hors sondeurs)

IMPORTANT : En cas de problème, vous devez dans un premier temps contacter le SAV ANATEC dont les coordonnées sont inscrites ci-dessous.

La majorité des pannes sera détectée et solutionnée par un simple appel téléphonique. Le SAV est en mesure de demander un retour du bateau si nécessaire (Dans la mesure du possible garder le carton d'origine pour le transport).

Avant de contacter le SAV, munissez-vous de la notice d'utilisation et ayez le bateau à portée de main.

Coordonnées SAV ANATEC

06 84 12 28 52

sav.anatec@sert-sa.fr

**ANATEC distribué par SERT SAS
9 Rue François Coli – CS 30089
33293 BLANQUEFORT CEDEX France**

L'Autopilot est un système de guidage GPS sans fil utilisable sur les bateaux de la gamme ANATEC.

Note importante : nécessite une voie avec interrupteur libre pour le contrôle.

Les éléments sont les suivants

- Un boîtier de réception autonome Bluetooth.
- Un chargeur pour le boîtier Bluetooth
- Un boîtier de contrôle
- Une antenne
- Un câble d'alimentation
- Câbles de contrôle
- Un support de montage

Caractéristiques techniques

Carte Support Google Map

Fréquence 433mhz

Distance de contrôle 300-500 (dépendant de la météo, des obstacles, ...)

Alarme batterie faible

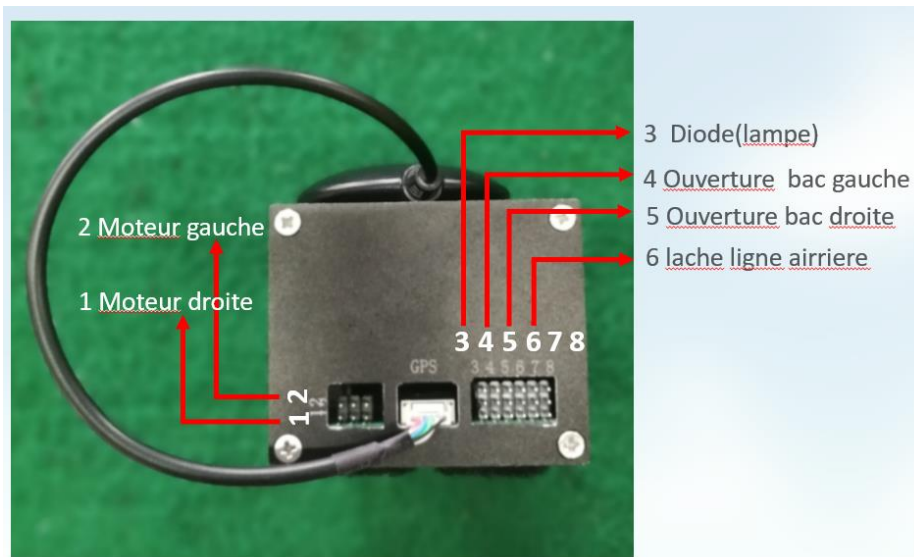
Information en direct puissance du signal, nombre de satellite, niveau de batterie, vitesse de déplacement, distance et direction du bateau.

APP Software Support IOS 8.0+/Android 4.3+

Alimentation de boîtier de contrôle 6~12V (batterie du bateau)

Puissance 15W

Connexion de boîtier de contrôle



Installation de l'application

Avant de démarrer le Lake skipper, vous devez installer l'application sur votre smartphone ou votre tablette

Pour les utilisateurs d'IOS : 8.0+

Vous devez télécharger l'application sur l'APP Store.

Pour les utilisateurs d'Android : 4.3+

Vous pouvez scanner le QR code ci-dessous



Ou vous connecter sur le lien suivant : <http://47.92.74.249/android/DEVICT-AUTOPILOT.apk>

Affichage des informations Instantanées



Indique la qualité de transmission des informations entre le boîtier Bluetooth sur la berge et le boîtier de contrôle dans le bateau.



Indique le nombre de satellites connectés, plus le nombre est grand plus les informations de position sont précises. Lorsque le nombre est inférieur à 6 il peut y avoir des erreurs de positionnement.



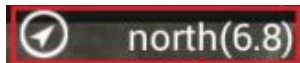
Donne la distance entre le bateau et le point HOME



Informe du niveau de batterie du bateau



Indique la vitesse de déplacement du bateau



Donne la direction du bateau en ° (Nord 0°, Est 90°, Sud 180°, Ouest 270°)

Icone de l'application



Icone d'accès au menu déroulant



Première icone du menu déroulant : donne accès à vos points d'intérêt sauvegardés



Seconde icone du menu déroulant : réglages de l'application



Troisième icone du menu déroulant : calibration de l'application et du bateau



Icone de point d'intérêt enregistré



Icone de localisation de l'appareil connecté



Icone de position de bateau



Icone du point HOME



Icone de connexion entre le Smartphone(ou tablette) et le Bluetooth



Icone d'enregistrement du point où se trouve le bateau



Icone servant pour recentrer la vue sur le bateau



Icone permettant de garder la vue sur le bateau en mouvement



Icone informant que le bateau est en déplacement autonome vers sa cible.



Icone informant que le bateau est en mode manuel (utilisation de la radiocommande)



Icone de retour au point HOME.

Instructions d'utilisation

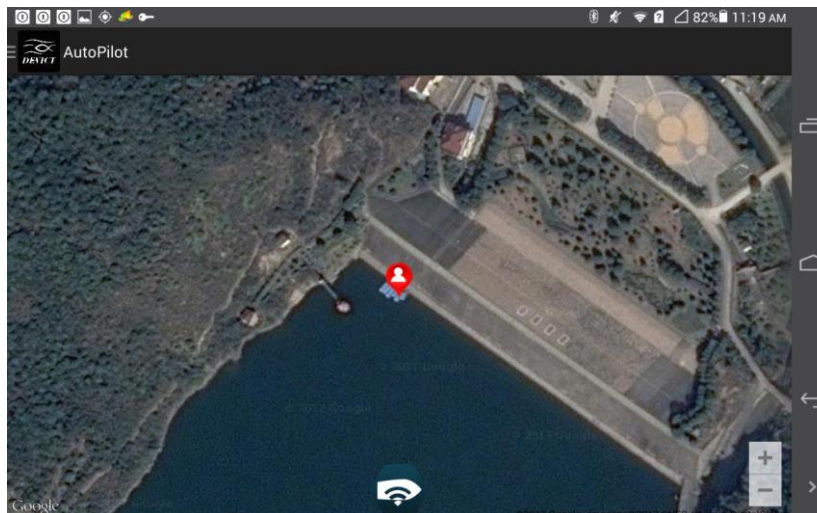
Etape 1: Connexion du smartphone/tablette avec le bateau

1-1 Allumer la radiocommande

1-2 Installer les batteries dans le bateau puis allumer le bateau. Le bateau va par la suite émettre plusieurs « bips » dont 3 consécutifs.

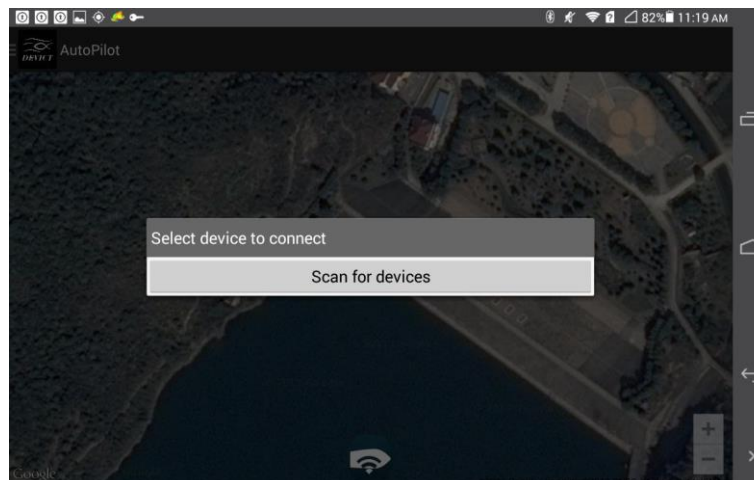
1-3 Allumer le boîtier Bluetooth

1-4 Lancer l'application sur le smartphone/tablette. Le système va localiser le téléphone sur la carte Google Map.

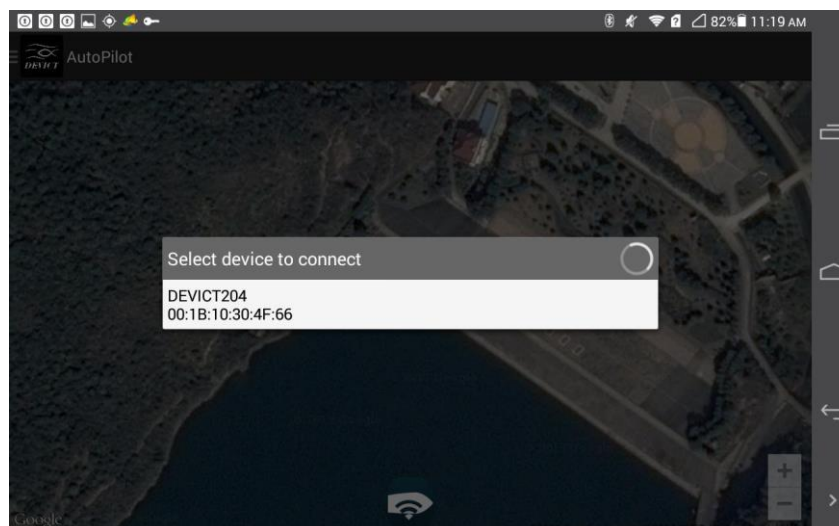


(Normalement, le système va charger la carte à l'aide du réseau internet. Si vous n'avez pas de réseau sur votre lieu de pêche vous pouvez quand même utiliser le système de pilotage.)

1-4-1 Appuyer sur l'icône  pour lancer la connexion Bluetooth avec le smartphone. Pour voir apparaître la boîte de dialogue « scan for devices » (Vérifier bien que votre connexion Bluetooth est active sur votre smartphone)



1-4-2 Appuyer sur l'icône « scan for devices » La boîte de dialogue va afficher un nom avec l'intitulé « DEVICT », cliquer pour établir la connexion avec la bateau.



(Il est important de noter que le boîtier de connexion Bluetooth doit être à moins de 10m du smartphone. Pour un fonctionnement optimal à 1.5m de hauteur.)

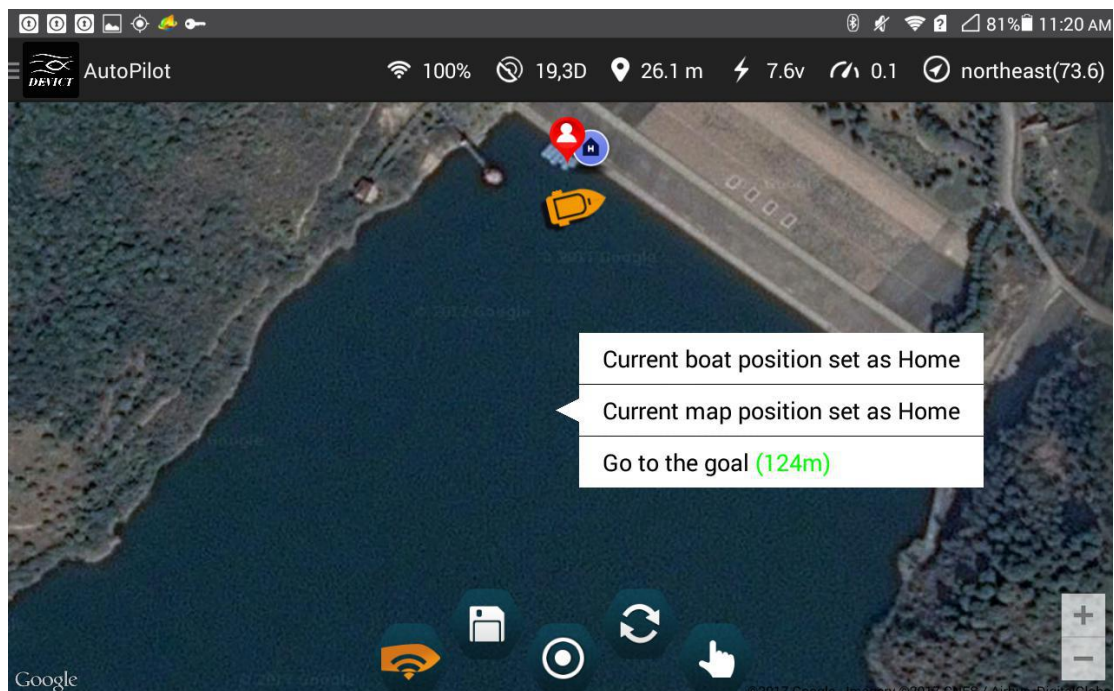
1-4-3 Le smartphone est à présent connecté à votre bateau

Etape 2 : Création et gestion du point HOME

La première chose à faire est de créer le point HOME, c'est l'élément qui va servir de référence au bateau durant utilisation.

2-1 Lors de l'ouverture de l'application un point HOME est déjà existant. Il correspond au lieu où a été allumé le bateau. (Le bateau le signal par 3 « bips » consécutifs lors de sa mise sous tension).

2-2 Il est conseillé de créer un point HOME manuellement :
Pour cela, appuyer longtemps sur un lieu de la carte qui vous intéresse comme endroit sécurisé. Une boîte de dialogue va apparaître et proposer plusieurs choix.



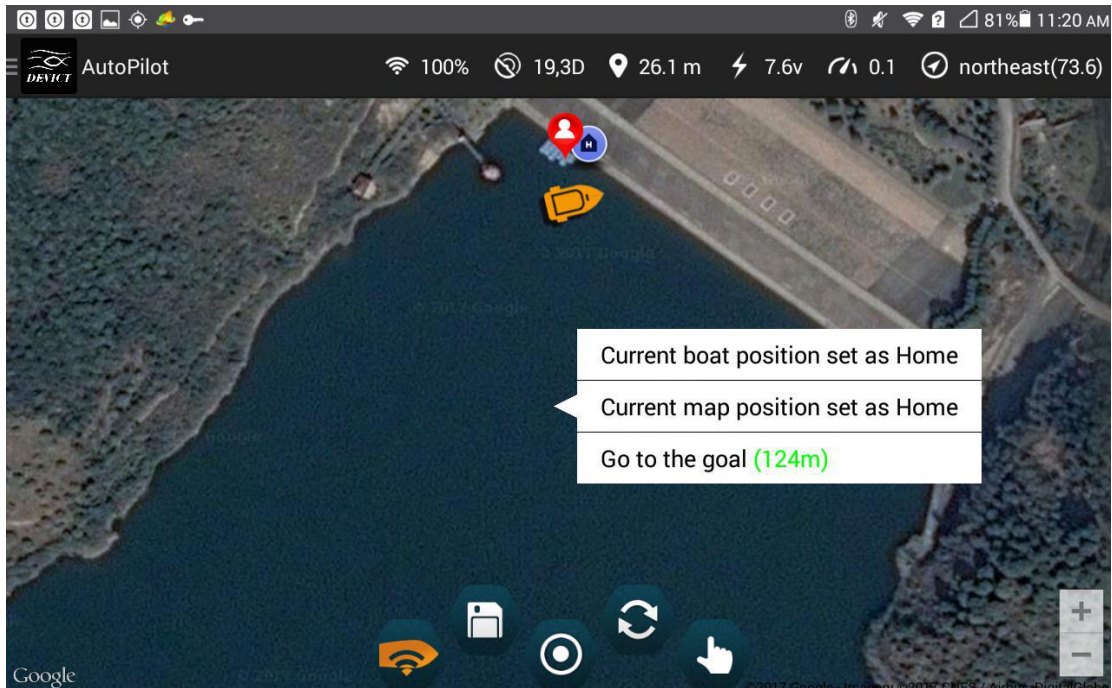
Current boat position set as Home : définit le point HOME à partir de la position actuel du bateau.

Current map position set as Home : définit le point « cliqué » comme point HOME.

Etape 3 : Navigation

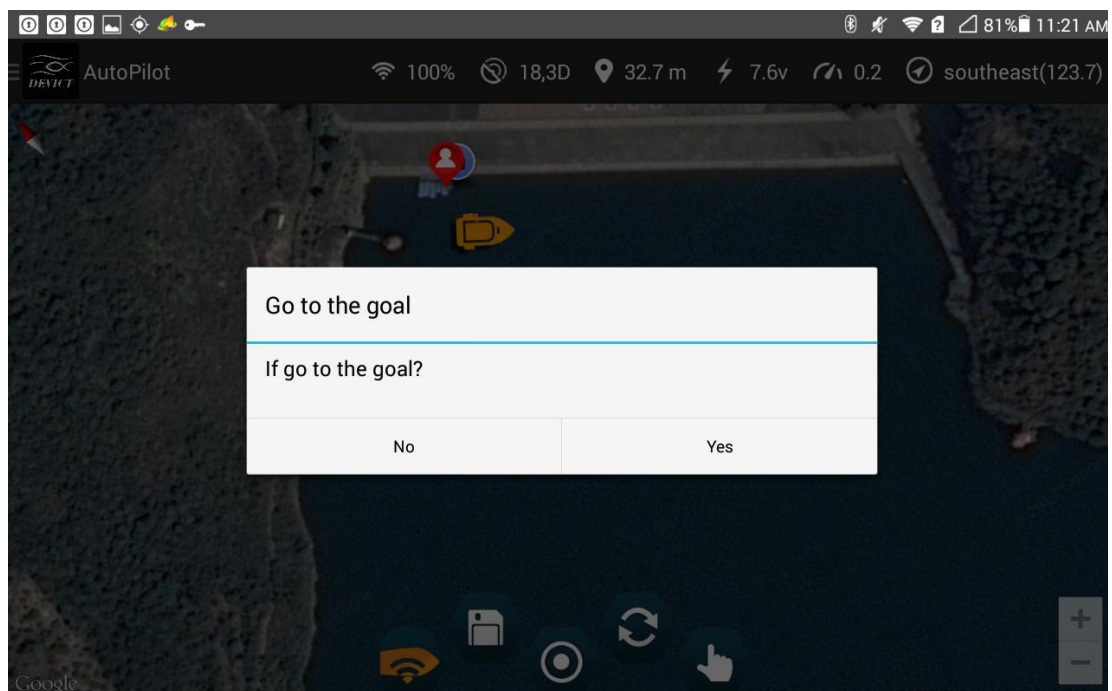
Une fois le point HOME créé, il est donc possible d'envoyer votre bateau sur le point GPS sans avoir besoin d'utiliser votre radiocommande.

Appuyer longtemps sur un lieu de la carte qui vous intéresse.



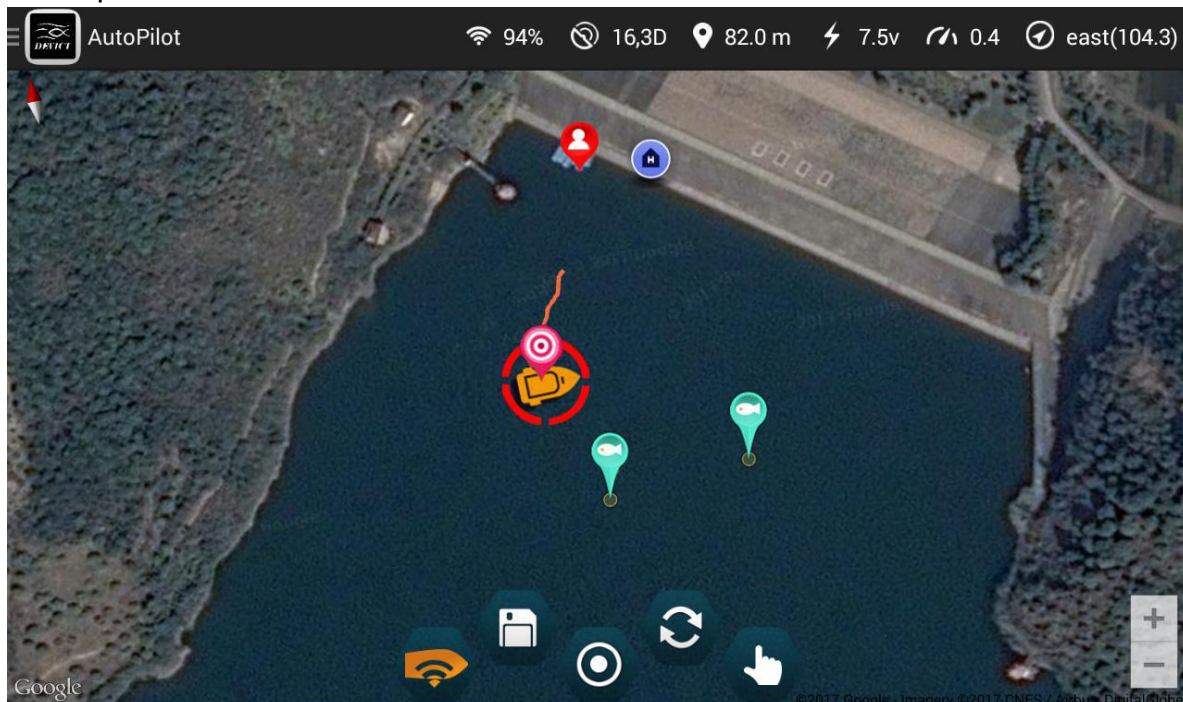
Appuyer sur « Go to the goal (XXXm)».

Une boîte de dialogue demandera la confirmation, « Yes » pour donner l'ordre au bateau d'aller sur le point sélectionné.



Lorsque le bateau est en déplacement, l'icône  remplace  pour signifier que le bateau est en navigation autonome vers le point demandé.

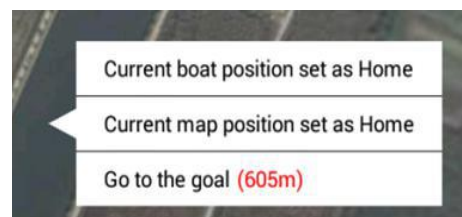
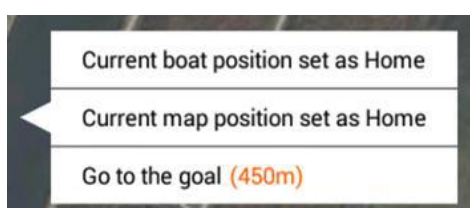
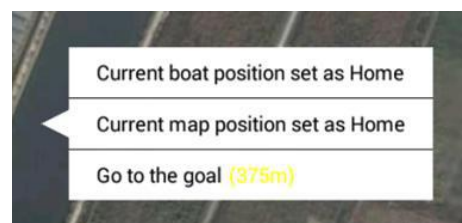
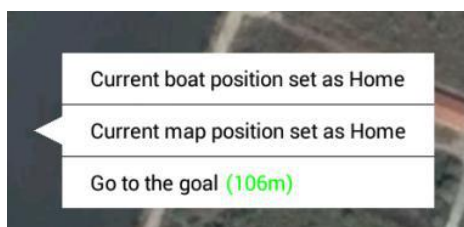
Lors que le bateau arrive sur le point, un cercle rouge apparaît sur l'écran et le bateau passe en mode manuel.



Etape 4 : Options de navigation

4-1 Option :

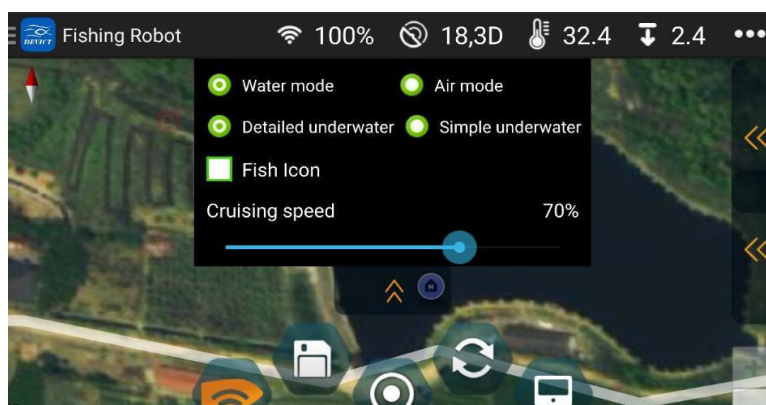
Lors de la sélection d'un point sur la carte, une boîte dialogue indique la distance entre ce point sélectionné et le point HOME écrite en couleur, du vert jusqu'au rouge. Plus la couleur s'approche du rouge plus il y a de risque de perte de signal.



Dans le cas où la bateau perd le signal plus de 15sec il retournera de manière autonome à son point de référence HOME.

De plus lors du retour du bateau au point Home il est possible de reconnecter le bateau et en reprendre le contrôle.

Vitesse de déplacement : Il est possible de contrôler la vitesse de déplacement du bateau en variant le % du « Cruising Speed »



4-2 Fonction retour

Lorsque le bateau n'est pas sur son point HOME, appuyer sur l'icône  pour

donner l'ordre de revenir, l'icône change en  le bateau en en route de manière autonome vers son point HOME.

Etape 5 Configuration des points.

Un des grands avantages de ce système c'est qu'il va permettre d'enregistrer les points d'intérêts. (500 points de sauvegardes disponibles)

5-1 Sauvegarder un point :

Lorsque le bateau est sur le point d'intérêt, appuyer sur l'icône  pour sauvegarder le point, lui donner un nom ainsi qu'inscrire d'éventuelles remarques.

Map type : choix du type de carte Google

Tracking saving time : Taux de rafraîchissement de la carte Google (s)

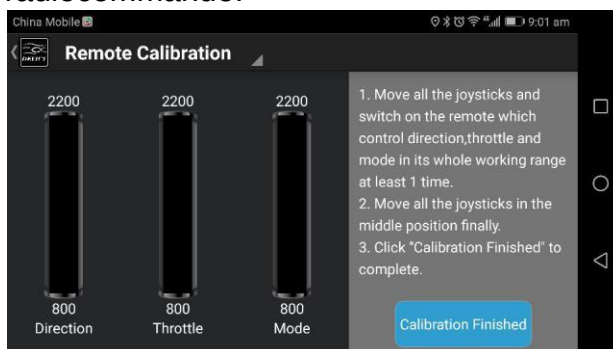
Alarm Voltage : La tension d'alarme de votre bateau (V) (*Pour les batteries plomb le niveau et de 6v pour les batteries lithium 7v*)

Run simulation : Mode démonstration

Calibration :

Deux calibration sont possibles, une pour la radiocommande et une pour le compas.

Remote calibration : est utilisé uniquement en cas de changement de radiocommande.



Remote compas : Il est peu fréquent d'utiliser cette fonction. Uniquement si le bateau dévie fortement de sa trajectoire lors de la navigation.