



OpenCPN, selon Shoreline

[Plan du site](#) ---> [Essentiel](#) ---> Utiliser une route

E_31 Utiliser une route.

Validité : 3.1.xxxx

 [Version pdf imprimable](#)

Si les sigles et autres acronymes vous sont inconnus, consultez le glossaire [DT 71 Glossaire](#).

[Up](#)

Avant de lire cette page, lisez ou relisez la page : [E_22 Route](#)

Activer une route :

- Tracez ou chargez une route,
- Activez le GPS,
- Ouvrez la route,
- Placez le bateau exactement au point de départ de votre navigation :
 - Pour cela, "clic droit" puis "Placer le bateau ici".
 - Le point de départ de votre navigation n'est donc pas le premier point de route de la route
- Rappel : Le segment entre la position de votre bateau et le 1er waypoint, sera considéré comme le premier segment de la route. Il n'y a pas de trait tracé entre le bateau et le premier point de route. [Up](#)
- Non active, la route est de couleur :
 - bleue par défaut,
 - sinon de votre choix.
- Cliquez droit sur "Activer la route".
 - Votre route passe en couleur rouge,
 - Le panneau des données de navigation s'ouvre. (voir ci dessous)



Panneau des données de navigation :

[Up](#)



- Le panneau des données de navigation s'affiche à droite de l'écran dès qu'une route est activée.
 - Un menu contextuel se cache dans ce panneau, accessible par clic droit. On peut afficher au choix :
 - Des données relatives à toute la route,
 - Des données relatives au segment actif (celui qui se finit au point de route clignotant).
- Si vous choisissez "Ce segment", vous avez de haut en bas :
 - Dev : Distance (XTE), vers la gauche (G) ou vers la droite (D), en mille nautique, entre le bateau et le segment de la route.
 - BRG : Relèvement du prochain waypoint actif
 - VMG : Vitesse par rapport au segment (Avec un signe "-" si vous reculez).
 - RNG : Distance restant à accomplir jusqu'au prochain waypoint,
 - TTTG : Durée restant à venir, pour aller au prochain waypoint,
- Si vous choisissez "Route complète", vous avez de haut en bas :
 - Arrivée à : Horaire prévisible d'arrivée au point de route final,
 - BRG : Relèvement du point de route final,
 - VMG : Vitesse de progression vers le point de route final (Avec un signe - si vous reculez),
 - RNG : Distance restant à courir jusqu'au point de route final,
 - TTTG : Durée de navigation encore à venir pour atteindre le point de route final.
- Le pavé de la route à suivre, présenté sous forme d'autoroute, matérialise le cap suivi, et l'écart avec le waypoint actif.
 - Vous pouvez :
 - le cacher avec l'item "Cacher l'autoroute" du menu contextuel,
 - le montrer avec l'item "Montrer l'autoroute".

Up

Up

Le curseur de la souris :

- Commencez par cocher la case "Afficher la barre d'état" dans l'onglet "Personnaliser" des "Options (Boite à outils)".
- Placez le pointeur de la souris sur un point de la carte.
- Tout en en bas, sur la barre d'état, on lit, de gauche à droite:



Inconvénient :

- La lecture des données contenues dans la barre d'état est très difficile en navigation tant les caractères sont petits, même en adaptant la police dans l'onglet "Options (Boite à outils)/Personnaliser".
 - Lire ou relire à ce sujet la page "[CFG 15 Personnaliser](#)".

Solution :

- Il est préférable d'utiliser un ou des tableaux de bord pour afficher :

- la position du bateau,
- la vitesse du bateau,
- le cap suivi par le bateau,
- et bien d'autres informations éventuellement.

- Vous trouverez toutes les informations pour créer et afficher des tableaux de bord dans cette page : [P_O3 Tableau de bord](#)

Envoyer des données à un GPS ou à un pilote automatique :

Les besoins d'un GPS

- Le GPS récolte les données issues des astellites du global positioning system et les met à la disposition d'OpenCPN
- Mais le GPS est parfois utilisé pour transmettre des données à un pilote automatique sur la route à suivre. La route étant définie dans OpenCPN, le GPS devra recevoir :
 - les données dont le pilote à besoin.
 - les caractéristiques de la route.

Les besoins d'un pilote automatique :

- Un pilote automatique a besoin de recevoir des données concernant la route à suivre.
- Celles ci sont transmises sous forme de phrases NMEA,
- Plus particulièrement, les phrases de type RMB et RMC sont nécessaires. [Up](#)
 - Pour plus de détails, lire (ultérieurement) dans les "Dossiers techniques" la page "[DT 31 NMEA](#)".

Qui fabrique ces phrases ?

- OpenCPN fabrique les phrases de type ECRMB et ECRMB.
 - Ce sont ces phrases qui devront être envoyées.
- OpenCPN les fabrique en utilisant à chaque instant :
 - d'une part toutes les données transmises par les instruments :
 - Le GPS en particulier le SOG et le COG,
 - Le compas pour le cap compas suivi,
 - Le lochmètre pour la vitesse sur l'eau,
 - La girouette/anémomètre pour les caractéristiques du vent.
 - d'autre part les caractéristiques de la route à suivre et plus particulièrement celles du segment de route en cours.

Quand ces phrases sont elles disponibles ?

- Il faut qu'une route soit activée.

Comment sont elles transmises ?

- Une connexion doit avoir été établie, en sortie, en direction du pilote automatique ou du GPS.
 - Pour établir une connexion, lire ou relire à ce sujet la page "[CFG 12 Connexion](#)"

[Aller au plan du site](#)

[Haut de page](#)

Copyright : Ce site web est protégé contre toute utilisation commerciale.
Dernière modification de cette page : 5/01/2013