

Mando a distancia FreeSteer™

Guía de inicio rápido

ES

Compatible con los motores eléctricos Lowrance® y Simrad® guiados por GPS, excepto la serie Ghost®.

≡ Encendido/apagado y menú

Mantenga pulsada para encender o apagar la unidad.

Pulse y suelte para abrir el menú principal.

🔧 Activar/desactivar hélice y cancelar todo

Pulse y suelte para activar o desactivar la hélice.

Mantenga pulsado en cualquier modo para detener todas las funciones, desactivar la hélice y salir del modo activo.

+- Control de velocidad

Pulse y suelte estas teclas, o manténgalas pulsadas, para ajustar el porcentaje de empuje de la hélice o la velocidad de crucero que deseé.

▲ Piloto automático

Pulse y suelte para iniciar o detener el modo Piloto automático configurado.

Nota: El modo Bloqueo curso, con la función de hélice en auto desactivada, es la configuración predeterminada.

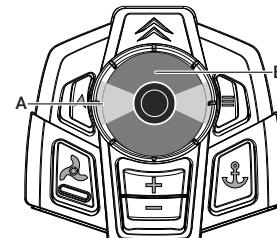
⚓ Ancla

Pulse y suelte para iniciar o detener el modo Ancla.



Gobierno FreeSteer™

El joystick ofrece el gobierno tradicional hacia la izquierda/derecha (A) y un gobierno de 360° (B).

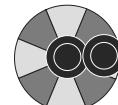


En los modos de piloto automático, mueva el mando a la izquierda o a la derecha para girar la unidad inferior en incrementos, o mueva y mantenga presionado el joystick en cualquier dirección para girar la unidad inferior hacia esa dirección. Al soltar el joystick, la dirección de la unidad inferior se convierte en el nuevo curso o rumbo.

LOWRANCE® **SIMRAD®**

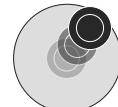
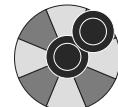
Ajuste de la posición en el modo Ancla

En el modo Ancla, use el joystick para mover la embarcación en la dirección solicitada.



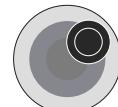
Avance lento del ancla en 8 direcciones

Toque y suelte el joystick hacia la izquierda o derecha, delante (arriba), detrás (abajo) o en un ángulo de 45°, para moverse en esa dirección en incrementos de 1,5 m (5 pies).



Para cambiar de posición, mueva y mantenga el joystick en la dirección deseada.

Suelte el joystick para fondear en la nueva posición.



El empuje de la hélice es proporcional a la distancia del joystick desde el centro. Para un posicionamiento preciso, mueva el joystick hacia atrás a medida que se approxima a una nueva posición. Suelte el joystick para fondear.



Para consultar las instrucciones completas, escanee y descargue el Manual de usuario de Recon™.

Emparejamiento y conexión

Si el mando a distancia FreeSteer™ se incluye en la caja con el motor eléctrico, ya estará emparejado por Bluetooth® con el motor y se conectará automáticamente cuando esté encendido y dentro del alcance.

Nota: El alcance de funcionamiento máximo previsto de 25 m (80 pies) desde el motor eléctrico, en condiciones ideales y con una línea de visión clara.

Después de restablecer la configuración de fábrica o, si adquiere el mando a distancia por separado del motor eléctrico, es necesario emparejarlo con el motor eléctrico para activar la conexión.

Si necesita emparejar el mando a distancia manualmente, abra el menú y vaya a **Ajustes > Mando a distancia > Bluetooth**.

Un mando a distancia solo se puede emparejar con un motor eléctrico. Si necesita **desemparejar** un motor eléctrico con el mando a distancia, vaya a **Menú > Ajustes > Mando a distancia > Restaurar predeterminados**.

Nota: De esta forma, todos los ajustes del mando a distancia vuelven a sus valores predeterminados y se borran las asignaciones de las teclas configurables.

Calibración

Después de completar la instalación, se debe calibrar el compás del motor eléctrico y el offset de proa antes de utilizar cualquier modo de piloto automático.

Para preparar la calibración, encienda y despliegue el motor eléctrico, y conecte el mando a distancia. Asegúrese de que la embarcación está estática (por

Versión del documento: 003

© 2025 Navico Group. Todos los derechos reservados. Navico Group es una división de Brunswick Corporation.

® Registrado en la oficina de patentes, marcas registradas y marcas comerciales (™) de EE. UU. de conformidad con el derecho consuetudinario estadounidense. Visite www.navico.com/intellectual-property para revisar los derechos y las acreditaciones mundiales de la marca registrada de Navico Group y otras entidades.

ejemplo, fijada a un muelle) y de que la unidad inferior puede girar 360° sin interrupción. Asegúrese de que el motor eléctrico no está cerca de objetos metálicos grandes o dispositivos que transporten corriente cuyos campos magnéticos puedan calibrar incorrectamente el compás.

Para iniciarla, vaya a **Menú > Ajustes > Motor eléctrico** y seleccione **Offset de proa** o **Calibración compás**. Siga las instrucciones que se muestran en pantalla.

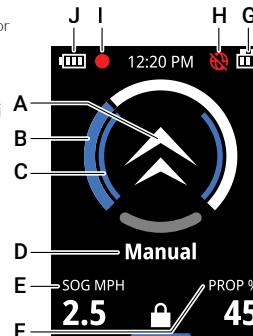
Nota: Durante la calibración, el motor eléctrico desplegado se mueve automáticamente. Después de una calibración correcta, el motor eléctrico vuelve a su posición central.

Configuración de teclas

Vaya a **Menú > Ajustes > Mando a distancia > Botones** para asignar hasta cuatro funciones a las dos teclas configurables ● y ● en la parte posterior del mando a distancia.

Pantalla LCD y barra de estado

- A Dirección de la unidad inferior (se muestra en el modo manual y FreeSteer™)
- B El dial azul se llena en el sentido de las agujas del reloj para mostrar el porcentaje de empuje
- C Hélice acoplada
- D Modo/estado del motor eléctrico
- E Velocidad SOG actual
- F Porcentaje de empuje actual de la hélice (o velocidad establecida en el modo de control de crucero)
- G Estado de la batería del motor eléctrico
- H Alerta: Sin Posición
- I El registro de tracks está activo
- J Estado de la batería del mando a distancia



Seguridad

Peligro con la hélice: detenga el motor eléctrico inmediatamente siempre que haya alguien en el agua cerca de la embarcación.

El motor eléctrico continuará con la acción solicitada incluso si el mando a distancia pierde la alimentación. Asegúrese de saber cómo detener el motor eléctrico en caso de emergencia pulsando el botón de encendido del motor eléctrico o desconectando la fuente de alimentación.

Tecla multifunción en modo

Mantenga pulsada la tecla multifunción para activar la función indicada por el ícono.

- Bloquear el mando a distancia
- Desbloquear el mando a distancia
- Crear un waypoint
- Iniciar el modo Control de crucero
- Salir del modo Control de crucero

El motor eléctrico debe estar en el modo de piloto automático o navegación antes de activar el control de crucero.

Aplicación móvil

Puede acceder a la configuración y al estado del motor eléctrico de arrastre con su dispositivo móvil. Escanee el código QR adecuado® para descargar la aplicación e iniciar el registro.



Lowrance



Simrad®