

**LOWRANCE®**

**SIMRAD®**

# Recon™

## Manual de usuario Español



Escanear  
para guardar

[lowrance.com](http://lowrance.com)  
[simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com)

## Copyright

© 2024 Navico Group. Todos los derechos reservados. Navico Group es una división de Brunswick Corporation.

## Marcas registradas

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

- Navico® es una marca registrada de Navico Group
- Lowrance® es una marca registrada de Navico Group
- Simrad® es una marca registrada de Kongsberg Maritime AS, bajo licencia para Navico
- ActiveTarget® es una marca registrada de Navico Group
- FreeSteer™ es una marca comercial de Navico Group
- Ghost® es una marca registrada de Navico Group.
- Recon™ es una marca comercial de Navico Group
- FlipSwitch™ es una marca comercial de Navico Group
- HDS® es una marca registrada de Navico Group
- NSO™ es una marca comercial de Navico Group
- NSS® es una marca registrada de Navico Group
- NSX® es una marca registrada de Navico Group
- QuickSilver® es una marca registrada de Brunswick Corporation
- Bluetooth® es una marca registrada de Bluetooth SIG, Inc
- SD® y microSD® son marcas registradas de SD-3C, LLC
- NMEA® y NMEA 2000® son marcas registradas de la National Marine Electronics Association
- Power-Pole® es una marca registrada de JL Marine Systems, Inc.
- QR code® es una marca registrada de Denso Wave Incorporated.

## Garantía

La garantía de este producto se suministra por separado.

## Seguridad, exención de responsabilidad y cumplimiento

Las declaraciones de seguridad, exención de responsabilidad y cumplimiento de este producto se suministran en un documento independiente.

## Más información

Versión del documento: 001

Este documento se ha preparado conforme a la versión 1.0 del software.

Las funciones indicadas e ilustradas en esta guía pueden variar con respecto a las de su unidad debido al desarrollo continuo del software.

Para obtener la versión más reciente de este documento en los idiomas admitidos y otra documentación relacionada, visite: [www.lowrance.com/downloads/recon](http://www.lowrance.com/downloads/recon) o [www.simrad-yachting.com/downloads/recon](http://www.simrad-yachting.com/downloads/recon).

## Contacto

Para obtener asistencia técnica e información sobre servicios, visite [www.lowrance.com/contact-us](http://www.lowrance.com/contact-us) o [www.simrad-yachting.com/contact-us](http://www.simrad-yachting.com/contact-us).

# CONTENIDO

---

<b>4</b>	<b>Introducción</b>	
<b>4</b>	<b>Componentes del sistema</b>	
4	Motor eléctrico (desplegado)	
5	Mando a distancia FreeSteer	
5	Pedal Inalámbrico Avanzado	
6	Pantalla multifunción	
6	Aplicación móvil	
7	Registro del número de serie	
7	Registro del producto	
<b>8</b>	<b>Seguridad: leer antes de poner en funcionamiento</b>	
8	Responsabilidad del navegante	
8	Protección de las personas en el agua	
<b>9</b>	<b>Encendido y conexión</b>	
9	Encendido del motor eléctrico	
10	Encendido del mando a distancia	
11	Encendido del pedal	
12	Emparejamiento de dispositivos	
14	LED y tonos indicadores de estado	
<b>17</b>	<b>Plegado y desplegado</b>	
17	Despliegue del motor eléctrico	
18	Ajuste de la profundidad del motor	
19	Plegado del motor eléctrico	
20	Cambio del lado de apertura de la brida (op.)	
<b>22</b>	<b>Ajustes</b>	
22	Acceso a los ajustes a través del mando	
22	Acceso a los ajustes a través de la aplicación móvil	
22	Escala del barco	
22	Modo de llegada	
23	Dirección de plegado	
23	Piloto automático	
24	Hélice auto	
24	Tensión de la batería	
24	Tonos sonoros	
24	LED del motor	
<b>25</b>	<b>Calibración</b>	
25	Calibración del offset de la proa	
27	Calibración del compás	
<b>29</b>	<b>Mando a distancia FreeSteer</b>	
29	FreeSteer	
30	Dirección tradicional	
30	Ajuste de la velocidad	
31	Teclas del mando a distancia	
32	Desplazamiento por los menús	
32	Ajustes del mando a distancia FreeSteer	
33	Pantalla LCD y barra de estado	
34	Tecla multifunción	
35	Bloqueo del mando a distancia	
35	Desbloqueo del mando a distancia	
<b>36</b>	<b>Funcionamiento del motor</b>	
36	GPS	
<b>37</b>	<b>Modo manual</b>	
37	Activación/desactivación de la hélice con el mando	
37	FreeSteer con mando a distancia	
37	Control de dirección tradicional con el mando	
37	Ajuste de la velocidad con el mando a distancia	
38	Activación/desactivación de la hélice con el pedal	
38	Control de dirección proporcional con el pedal	
38	Ajuste de la velocidad con el pedal	
39	Módulo de teclas inferior del pedal	
<b>40</b>	<b>Modos y acciones</b>	
40	Modo Ancla	
40	Inicio del modo Ancla	
41	Ajuste de la posición en el modo Ancla	
42	Pausa de la hélice en el modo Ancla	
43	Parada del modo Ancla	
44	Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)	
45	Inicio del modo de piloto automático	
45	Ajuste de la dirección en el modo de piloto auto	
46	Pausa de la hélice en el modo de piloto auto	
46	Parar/finalizar el modo de piloto automático	
47	Modo de control de crucero	
47	Inicio/parada/ajuste del modo de control de crucero	
<b>49</b>	<b>Navegación</b>	
49	Configuración de la pantalla multifunción para recibir waypoints	
49	Guardar un waypoint	
50	Ir a un waypoint	
50	Eliminar waypoint	
50	Grabar un track	
51	Seguir track grabado (ruta)	
51	Eliminar track grabado (ruta)	
51	Parada de la navegación	
52	Más opciones de navegación	
<b>53</b>	<b>Teclas configurables</b>	
53	Asignación de funciones a las teclas del pedal	
55	Asignación de funciones a las teclas del mando	
<b>57</b>	<b>Software</b>	
57	Actualización del software mediante la pantalla multifunción	
57	Actualización del software a través de un dispositivo móvil	
57	Consulta de la versión de software y el número de serie	
<b>58</b>	<b>Valores de fábrica</b>	
58	Restablecimiento de fábrica del motor eléctrico	
58	Volver a valores por defecto	
<b>59</b>	<b>Códigos de error</b>	
59	Tabla de códigos de error	
<b>60</b>	<b>Mantenimiento</b>	
60	Antes de cada uso	
60	Después de cada uso	
62	Inspección de la batería	
62	Preparación para el almacenamiento	

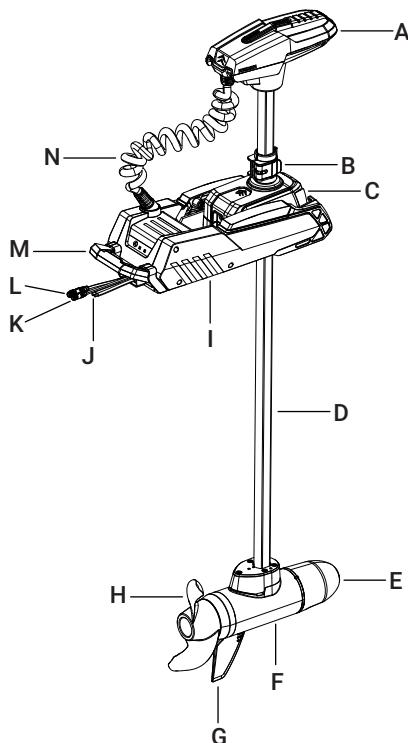
# INTRODUCCIÓN

Este manual es una guía de uso del motor eléctrico Recon.

Para obtener información sobre la instalación del motor eléctrico, consulte el Manual de instalación de Recon.

## COMPONENTES DEL SISTEMA

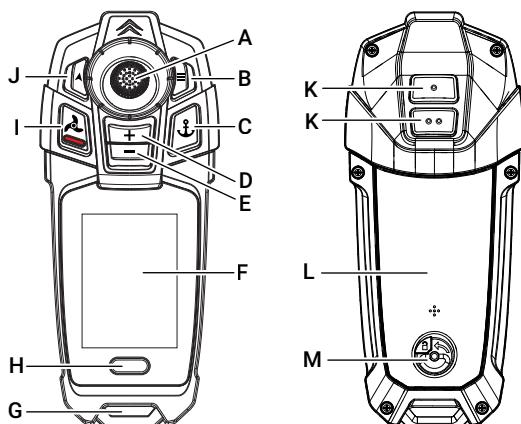
### Motor eléctrico (desplegado)



- A** Cabezal
- B** Brida de bloqueo de profundidad
- C** Transmisión de la dirección
- D** Columna
- E** Transductor
- F** Unidad inferior
- G** Alerón
- H** Hélice
- I** Montaje
- J** Cable de alimentación
- K** Cable de sonda
- L** Cable NMEA 2000®
- M** Palanca de desbloqueo de plegado/desplegado
- N** Cable en espiral

## Mando a distancia FreeSteer

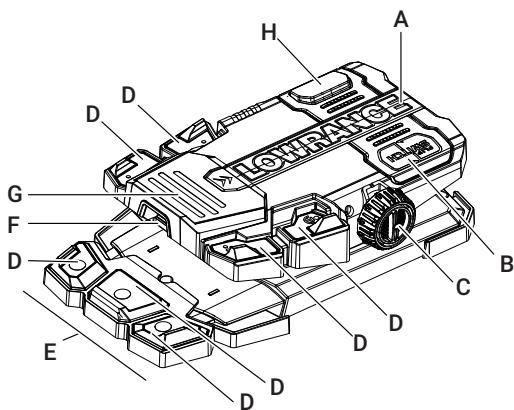
El motor eléctrico se puede configurar, calibrar y utilizar con el mando a distancia FreeSteer.



- A** Joystick
- B** Encendido/apagado/menú
- C** Modo Ancla activado/desactivado
- D** Aumento de la velocidad de la hélice
- E** Disminución de la velocidad de la hélice
- F** Pantalla LCD
- G** Enganche del cordón
- H** Tecla multifunción en modo
- I** Activar/desactivar hélice y cancelar todo
- J** Activar/desactivar piloto automático
- K** Teclas programables
- L** Tapa de las pilas
- M** Bloqueo de la tapa de las pilas

## Pedal Inalámbrico Avanzado

El motor eléctrico se puede calibrar y utilizar mediante el Pedal Inalámbrico Avanzado.



- A** Extremo delantero
- B** Compartimento de la batería
- C** Mando de ajuste de velocidad
- D** Teclas de acción y modo
- E** Módulo de teclas inferior extraíble
- F** Encendido y apagado
- G** Extremo trasero
- H** Interruptor de acción momentánea

## Pantalla multifunción

Se puede utilizar una pantalla multifunción (MFD) para configurar y utilizar el motor eléctrico.

Las pantallas multifunción compatibles son:

- Lowrance HDS Pro, HDS Live, HDS Carbon o Elite FS con el software más reciente
- Simrad® NSX, NSSevo3S o NSOevo3S con el software más reciente

Las interfaces de funcionamiento varían entre modelos. Asegúrese de que el software de la pantalla multifunción está actualizado y compruebe en línea si hay actualizaciones de la documentación de la pantalla multifunción.

Tenga en cuenta que se necesita una pantalla multifunción para:

- Mostrar y utilizar la sonda del motor eléctrico
- Utilizar algunos accesorios, como las anclas Power-Pole®
- Acceder a funciones de navegación avanzadas
- Transferir las actualizaciones de software al motor eléctrico si el nivel de batería del dispositivo móvil es bajo.

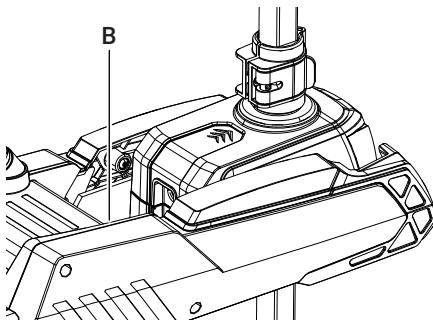
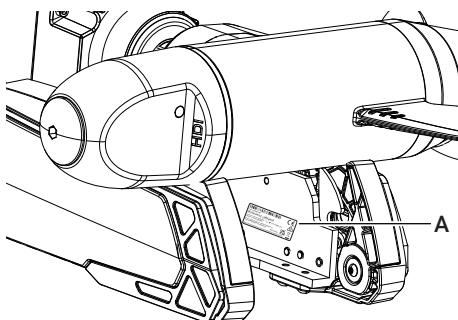
## Aplicación móvil

Se puede utilizar un dispositivo móvil con la aplicación Lowrance o Simrad® para configurar y calibrar el motor eléctrico después de registrar el motor eléctrico en su perfil.

## Registro del número de serie

Es importante registrar el número de serie y el número de modelo para futuras consultas.

El motor eléctrico incluye dos etiquetas que muestran su número de serie: Una está en el interior del soporte, a la que se puede acceder fácilmente cuando el motor eléctrico está plegado (**A**), y la otra está en el hueco que hay detrás de la transmisión de dirección, al que se puede acceder fácilmente cuando el motor eléctrico está desplegado (**B**).



## Registro del producto

Escanee el código QR® que aparece a continuación para su marca de motor eléctrico Recon y comience el registro de su motor eléctrico a través de la aplicación móvil Lowrance o Simrad®.



Lowrance



Simrad®

Si aún no dispone de la aplicación móvil Lowrance o Simrad®, el código QR® le dirigirá a la tienda de aplicaciones de su dispositivo, donde podrá instalar la aplicación con un solo clic, crear una cuenta y comenzar a registrar su motor eléctrico.

Más tarde, cuando el motor eléctrico esté instalado, encendido y en modo de emparejamiento (consulte el manual de usuario de Recon para obtener instrucciones), la aplicación móvil se conectará automáticamente al motor eléctrico mediante Bluetooth® y completará el proceso de registro almacenando el número de serie del motor eléctrico.

El uso de la aplicación móvil Lowrance® o Simrad® le permite acceder a la configuración del motor eléctrico, ver su estado y consultar códigos de error de diagnóstico y descripciones.

→ **Nota:** El motor eléctrico solo se puede registrar en una cuenta de la aplicación móvil.

También puede registrar su motor eléctrico rellenando el formulario de [www.lowrance.com/mfdreg](http://www.lowrance.com/mfdreg) o [www.simrad-yachting.com/mfdreg](http://www.simrad-yachting.com/mfdreg).

# SEGURIDAD: LEER ANTES DE PONER EN FUNCIONAMIENTO

---

## Responsabilidad del navegante

El usuario (conductor) es responsable del funcionamiento correcto y seguro de la embarcación, y de la seguridad de sus ocupantes y del público en general. Se recomienda encarecidamente que cada usuario (conductor) lea y comprenda todo este manual antes de utilizar el motor eléctrico.

Asegúrese de que al menos una persona más a bordo recibe instrucciones sobre el funcionamiento básico del motor eléctrico en caso de que el conductor no pueda gobernar la embarcación.

El usuario y todos los pasajeros deben llevar (o transportar) dispositivos de flotación de acuerdo con la legislación local.

Los usuarios deben informar de los accidentes de navegación a las autoridades local de control de navegación.

## Protección de las personas en el agua

### En marcha

Es difícil para una persona en el agua tomar medidas rápidas para evitar que un barco se dirija en su dirección, incluso a velocidades bajas. Reduzca la velocidad y extreme las precauciones siempre que vaya a navegar en una zona en la que pueda haber personas en el agua.

### En estático

 **ADVERTENCIA:** Una hélice giratoria, una embarcación en movimiento o cualquier dispositivo sólido acoplado a la embarcación pueden causar lesiones graves o la muerte a nadadores. Detenga el motor eléctrico inmediatamente siempre que haya alguien en el agua cerca de la embarcación.

Desconecte el motor eléctrico antes de que nadie se acerque a la hélice.

Siempre que la embarcación esté en movimiento, observe la ubicación de todos los pasajeros. Una reducción repentina de la velocidad de la embarcación, como un cambio brusco de dirección, podría arrojarlos fuera de ella.

El usuario debe tener una visión libre de obstáculos, especialmente en la parte delantera. Ningún pasajero, ni ninguna carga, ni ningún asiento de pesca debe bloquear la visión del usuario al manejar la embarcación.

Reduzca la velocidad y proceda con precaución siempre que navegue en aguas poco profundas.

# ENCENDIDO Y CONEXIÓN

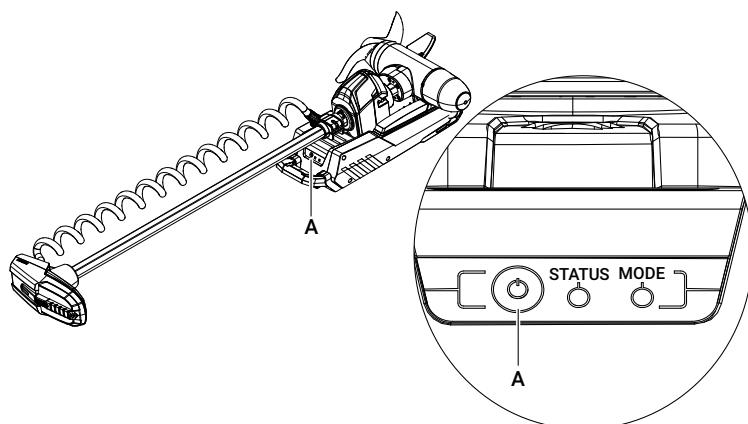
En estos procedimientos se asume que el motor eléctrico ya se ha instalado y cableado según las instrucciones del Manual de instalación de Recon.

## Encendido del motor eléctrico

El motor eléctrico se encenderá automáticamente en cuanto reciba alimentación. El motor eléctrico emite tres tonos rápidos y todos los LED se iluminan en azul a medida que se enciende.

Para encender el motor eléctrico si está apagado, pulse y suelte el botón de encendido (A) de la parte posterior del soporte.

Para apagar el motor eléctrico, pulse y suelte el botón de encendido (A) de nuevo.



→ **Nota:** El resto de dispositivos del sistema, como los mandos a distancia, los pedales y las pantallas, deben encenderse individualmente.

## Estado de funcionamiento

Cuando el motor eléctrico esté listo para funcionar:

- El LED **STATUS** (izquierda) cambia de azul a un color que muestra el estado de la fuente de alimentación del motor eléctrico; y
- El LED **MODE** (derecha) cambia de azul a un color que muestra el estado del GPS del motor eléctrico (rojo sin señal GPS; verde con señal GPS).

→ **Nota:** El motor eléctrico puede tardar varios segundos en adquirir una señal GPS. Los modos Manual y Bloquear rumbo se pueden utilizar sin GPS. Para obtener más información, consulte **GPS** en la página 36.

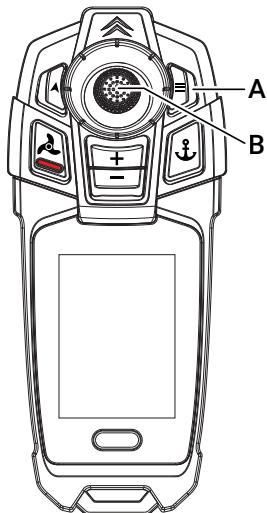
Para obtener más información sobre los indicadores LED y los tonos del motor eléctrico, consulte la página 14.

## Encendido del mando a distancia

Mantenga pulsada la tecla de menú  en la parte superior derecha del mando a distancia (A) para encender el mando a distancia FreeSteer.

→ **Nota:** Pulse y suelte la misma tecla para mostrar el menú principal.

Para apagar el mando a distancia, mantenga pulsado el botón de encendido (A) de nuevo.



**A** Tecla de encendido/apagado y menú

**B** Joystick

## Listo para funcionar

El mando a distancia se conectará al motor eléctrico a través de Bluetooth® automáticamente si se ha vinculado anteriormente y si el motor eléctrico está encendido y dentro del alcance. Para obtener más información acerca de la conexión, consulte **Emparejamiento de dispositivos** en la página 12.

Cuando el mando a distancia FreeSteer está listo para funcionar, su pantalla LCD muestra:

- **Plegado** si el motor eléctrico está encendido y plegado, o
- **Manual** si el motor eléctrico está encendido y desplegado (con la hélice aún no activada).

## Navegación por los menús

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia (A, arriba) para mostrar el menú principal.
- 2 Mueva el joystick (B, arriba) hacia delante o hacia atrás para seleccionar opciones en el menú.
- 3 Pulse y suelte el botón central del joystick para abrir o activar la opción seleccionada.

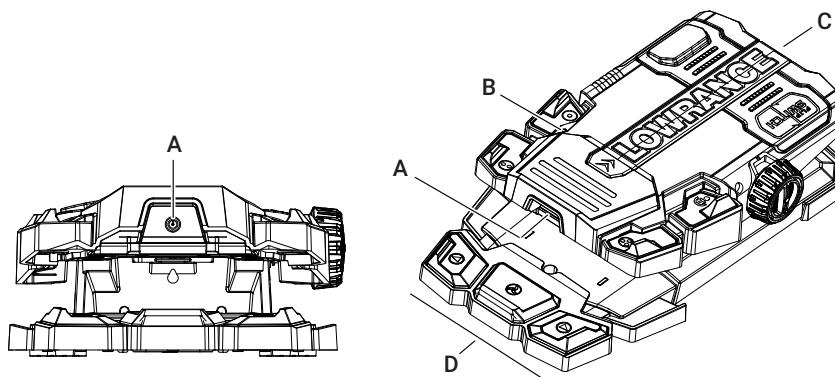
Para obtener información sobre todas las teclas del mando a distancia FreeSteer, consulte la página 31.

## Encendido del pedal

Si el pedal está conectado a una fuente de alimentación de 12 V, se encenderá automáticamente en cuanto se conecte la fuente de alimentación.

Si utiliza pilas AA para alimentar el pedal, pulse y suelte el botón de encendido (**A**) situado debajo del extremo trasero del pedal para encenderlo.

Para apagar el motor eléctrico, pulse y suelte el botón de encendido (**A**) de nuevo.



- A** Tecla de alimentación del pedal
- B** Indicador luminoso de estado del pedal y batería
- C** Cable de alimentación de 12 V (instalación opcional)
- D** Módulo de teclas inferior (se puede retirar)

## Puesta en marcha y preparación de funcionamiento

El LED del pedal (**B**, arriba) se ilumina en azul a medida que se enciende el pedal.

A continuación, el LED cambia de color para indicar el nivel de la batería y, a continuación, el estado de la conexión Bluetooth®.

Para obtener más información sobre el LED indicador del pedal, consulte la página **16**.

# Emparejamiento de dispositivos

**⚠ ADVERTENCIA:** El uso de accesorios no aprobados para controlar el motor puede causar daños, un funcionamiento inesperado del motor o lesiones. Utilice piezas y accesorios aprobados, incluidos dispositivos de control como mandos a distancia, de forma segura y de la manera indicada para evitar un funcionamiento accidental o inesperado del motor.

Los mandos a distancia, los pedales y los dispositivos móviles con la aplicación se comunican con el motor eléctrico mediante Bluetooth®.

El emparejamiento Bluetooth® es el proceso en el que los dispositivos comparten y guardan la información que les permite reconocerse entre sí y enviar y recibir datos (conectarse) en el futuro. Después de vincular por primera vez un dispositivo con el motor eléctrico, se conectará automáticamente siempre que el motor eléctrico y el dispositivo estén encendidos y dentro del alcance del otro.

- **Nota:** Los dispositivos tienen un alcance de funcionamiento máximo previsto de 25 m (80 pies) desde el motor eléctrico, en condiciones ideales y con una línea de visión clara.
- **Nota:** Se pueden conectar hasta cinco dispositivos al motor eléctrico a la vez.
- **Nota:** Para utilizar la pantalla multifunción (MFD) de la embarcación con el motor eléctrico, la MFD y el motor eléctrico deben estar conectados a la misma red NMEA 2000®. Consulte el manual de instalación de la pantalla multifunción para obtener información sobre las redes NMEA 2000®.

Los accesorios que se incluyen en la caja con el motor eléctrico ya están emparejados con el motor eléctrico.

Sin embargo, los accesorios adquiridos por separado del motor eléctrico, o los accesorios a los que se les haya restablecido la configuración de fábrica, deberán emparejarse como parte de su primera conexión al motor eléctrico.

Para emparejar un dispositivo con el motor eléctrico, tanto el motor como el dispositivo deben estar:

- Encendidos
- A menos de 4 m (13 pies) de distancia
- En el modo de emparejamiento Bluetooth®.

## Motor eléctrico

Para poner el motor eléctrico en el modo de emparejamiento Bluetooth®, mantenga pulsado el botón de encendido de la parte posterior del soporte.

Los LED del soporte y el indicador del cabezal del motor eléctrico parpadean en azul cuando el motor está en modo de emparejamiento.

## Mando a distancia

→ **Nota:** Si el mando a distancia FreeSteer se incluía en la misma caja que el motor eléctrico, estará ya emparejado con el motor eléctrico. No es necesario volver a emparejarlo.

Si necesita vincular un mando a distancia FreeSteer al motor eléctrico, siga estos pasos:

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
  - 2 Utilice el joystick para desplazarse por las opciones del menú y pulse con el centro el joystick para seleccionar una opción. Vaya a **Ajustes > Mando a distancia > Bluetooth > Emparejar dispositivo**.
  - 3 Siga las instrucciones que aparecen en pantalla para poner el motor eléctrico en el modo de emparejamiento Bluetooth® y vincular el mando a distancia con el motor eléctrico.
- **Nota:** Un mando a distancia FreeSteer solo se puede emparejar con un motor eléctrico al mismo tiempo. Esto significa que mando a distancia FreeSteer solo se conecta al motor eléctrico emparejado más recientemente. Sin embargo, un motor eléctrico puede tener más de un mando a distancia FreeSteer emparejado.

## Pedal

- **Nota:** Si el Pedal Inalámbrico Avanzado se incluía en la misma caja que el motor eléctrico, estará ya emparejado con el motor eléctrico. No es necesario volver a emparejarlo.

Si necesita emparejar un Pedal Inalámbrico Avanzado con el motor eléctrico, siga estos pasos:

- 1 Ponga el motor eléctrico en el modo de emparejamiento Bluetooth® manteniendo pulsado el botón de encendido de la parte posterior del soporte del motor eléctrico.
- 2 Para poner el pedal en el modo de emparejamiento Bluetooth®, mantenga pulsado el botón de encendido de la parte posterior del pedal.

El LED de estado del pedal parpadea en azul rápidamente para indicar que el pedal está en modo de emparejamiento. Se muestra brevemente en azul fijo para indicar que el emparejamiento se ha realizado correctamente. A continuación, un parpadeo lento en azul indica que el pedal está conectado al motor eléctrico.

- **Nota:** El Pedal Inalámbrico Avanzado solo se puede emparejar con un motor eléctrico al mismo tiempo. Esto significa que el pedal solo se conecta al motor eléctrico emparejado más recientemente. Sin embargo, un motor eléctrico puede tener más de un Pedal Inalámbrico Avanzado emparejado.

## Dispositivo móvil

Para emparejar un dispositivo móvil que ejecute la aplicación Lowrance o Simrad® con el motor eléctrico, abra la aplicación y siga las instrucciones que aparecen en pantalla.

- **Nota:** El emparejamiento se establece en la aplicación, no en la configuración de Bluetooth® de su dispositivo móvil.

## Desemparejamiento de dispositivos del motor eléctrico

El motor eléctrico puede tener hasta ocho dispositivos emparejados.

Para desemparejar **todos** los dispositivos emparejados con un motor eléctrico, consulte **Restablecimiento de fábrica del motor eléctrico** en la página 58

## Mando a distancia

Para desemparejar un mando a distancia FreeSteer del motor eléctrico, consulte **Volver a valores por defecto** en la página 58.

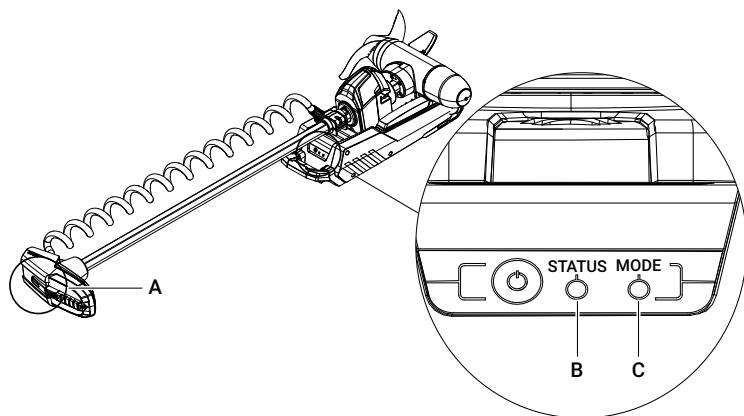
## Pedal

Para desemparejar un Pedal Inalámbrico Avanzado del motor eléctrico, consulte **Volver a valores por defecto** en la página 58.

## LED y tonos indicadores de estado

El motor eléctrico utiliza una serie de tonos e indicadores LED para mostrar su estado actual.

### LED y tonos audibles en el motor eléctrico



**A** Indicador LED en el cabezal del motor eléctrico

**B** LED STATUS

**C** LED MODE

Tonos sonoros	Indicador luminoso azul del cabezal	LED STATUS (izquierda) en el soporte	LED MODE (derecha) en el soporte	Significado
Tres tonos (ascendentes)	Un parpadeo largo y dos parpadeos cortos	Ambos azules fijos		Encendido del motor eléctrico
Tono breve único	Azul fijo	Nada	Azul fijo	Hélice, Piloto automático o Ancla activado
Nada	Azul, parpadeo lento	Nada	Azul fijo	La hélice está en pausa en el modo Ancla o Piloto automático
Dos tonos cortos, misma duración	Piloto azul apagado	Nada	Cambio de azul (a verde o rojo para indicar el estado del GPS)	Hélice, Piloto automático o Ancla desactivado
Dos tonos cortos (ascendentes)	Nada	Nada	Verde fijo	GPS conectado
Dos tonos cortos (descendentes)	Nada	Nada	Rojo fijo	Sin posición
Nada	Azul, parpadeo rápido	Ambos azules, parpadeando entre izquierda y derecha		Motor eléctrico en modo de emparejamiento Bluetooth®

Tonos sonoros	Indicador luminoso azul del cabezal	LED STATUS (izquierda) en el soporte	LED MODE (derecha) en el soporte	Significado
Dos tonos cortos (descendentes)	Nada	Nada	Nada	Acción solicitada rechazada
Tono largo único	Nada	Ambos rojos, parpadeando entre izquierda y derecha		Fallo
Nada	Azul, parpadeo lento	Ambos blancos, parpadeando entre izquierda y derecha		Actualización de software en curso
Nada	Nada	Cían (azul-verde)	Nada	Alimentación de 24 V del motor eléctrico en buen estado (superior al 40 %)
Nada	Nada	Verde	Nada	Alimentación de 36 V del motor eléctrico en buen estado (superior al 40 %)
Nada	Nada	Naranja	Nada	Compruebe la alimentación del motor eléctrico (entre el 20 y el 40 %)
Nada	Nada	Rojo	Nada	Alimentación del motor eléctrico inferior al 20 %
Nada	Nada	Rojo intermitente	Nada	La alimentación del motor eléctrico es extremadamente baja

→ **Nota:** Es normal que el motor eléctrico no disponga de señal GPS cuando está plegado.

→ **Nota:** El motor eléctrico está configurado en 24 V de forma predeterminada.

## Durante la calibración

Tonos sonoros	Indicador luminoso azul del cabezal	LED STATUS (izquierda) en el soporte	LED MODE (derecha) en el soporte	Significado
Nada	Nada	Ambos azules, parpadean		Motor eléctrico en modo de configuración de usuario: realice la calibración
Dos tonos cortos (ascendentes)	Nada	Ambos verdes, parpadean entre izquierda y derecha durante unos segundos		Calibración correcta
Dos tonos cortos (descendentes)	Nada	Ambos verdes, parpadean entre izquierda y derecha durante unos segundos		Fallo de calibración.
Nada	Nada	Color que indica el estado de la batería	Verde o rojo, que indica el estado del GPS	El motor eléctrico ha salido del modo de configuración del usuario y ha vuelto al modo Manual

## LED del pedal

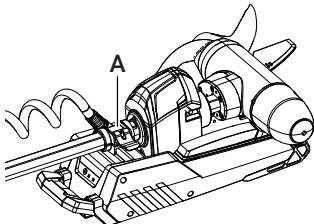
Hay un LED de estado en la superficie superior izquierda del pedal.

LED del pedal		Significado
Secuencia cuando se enciende el pedal	Azul, dos parpadeos rápidos	El pedal se está encendiendo
	Verde, naranja o rojo	Alimentación del pedal: Verde: La alimentación del pedal está en buen estado (superior al 40 %) Naranja: Menos del 40 % Rojo: Menos del 20 %
	Parpadeo lento en rojo	Conexión Bluetooth®: buscando
	Azul fijo y, a continuación, apagado	Conexión Bluetooth®: conectada
Funcionamiento	Parpadeo lento en azul	Conexión Bluetooth® del pedal con el motor eléctrico
	Parpadeo rápido en azul	Pedal en modo de emparejamiento Bluetooth®
	Parpadeo lento en blanco	Actualización de software en curso
	Parpadeo lento en rojo	Fallo

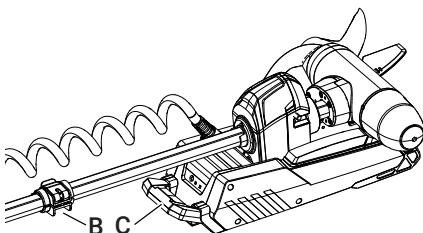
# PLEGADO Y DESPLEGADO

## Despliegue del motor eléctrico

- 1 Desbloquee la brida de bloqueo de profundidad doblando hacia atrás la palanca de bloqueo (A).



- 2 Deslice la brida de bloqueo de profundidad para separarla de la transmisión de la dirección, bloqueándolo parcialmente hacia arriba de la columna (B).



- 3 Sujete el motor eléctrico por la columna o debajo del cabezal y presione hacia abajo la palanca de liberación de plegado/desplegado (C, arriba).
- 4 Con la palanca de desbloqueo de plegado/desplegado presionada, deslice el motor eléctrico hacia delante y hacia fuera de su soporte. El peso de la unidad inferior hace que el motor eléctrico y la transmisión de la dirección pivoten hacia abajo.

**⚠ ADVERTENCIA:** Evite lesiones debido al cambio repentino de peso al desplegar el motor o ajustar su profundidad. Al subir o bajar el motor, sujetelo firmemente por su columna antes de abrir la brida de bloqueo de profundidad. También hay un hueco en la parte inferior del cabezal del motor eléctrico por el que puede sujetarlo.

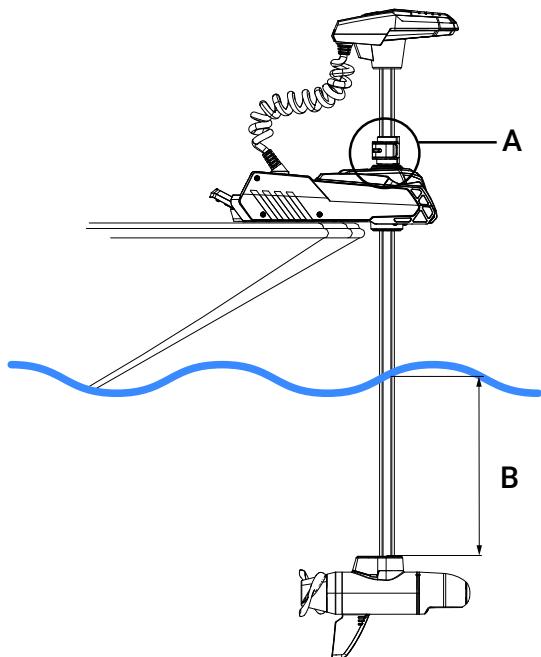
**⚠ ADVERTENCIA:** No utilice el cable en espiral como asa al subir o bajar el motor.

- 5 Deje la palanca de plegado/desplegado en su posición de punto muerto.
- 6 Cuando el motor eléctrico está en posición vertical, la brida de bloqueo de profundidad de la columna evita que el motor siga bajando. Tire hacia atrás de la columna para asegurarse de que está firmemente bloqueada en la posición desplegada.

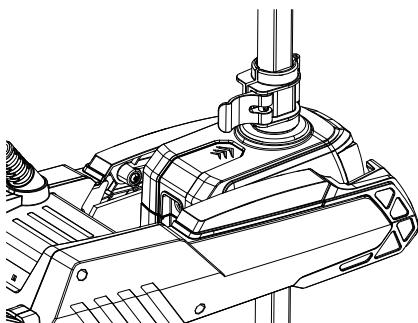
**⚠ ADVERTENCIA:** El motor eléctrico gira automáticamente a la posición de quilla alineada cada vez que se despliega el motor eléctrico, si se ha calibrado la variación de proa.

## Ajuste de la profundidad del motor

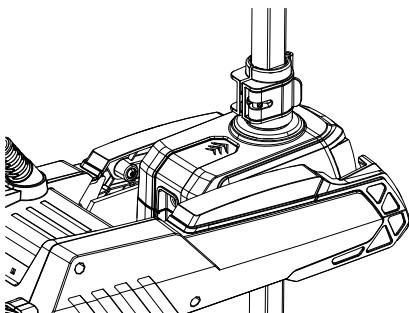
Utilice la brida de bloqueo de profundidad (A) de la columna del motor eléctrico para ajustar la profundidad del motor. La profundidad óptima de la unidad inferior depende del tipo de embarcación, las condiciones del agua y el fondo marino. Si oye que las cuchillas de la hélice salpican el agua o cavitán, baje la unidad inferior. Al ajustar la profundidad del motor, asegúrese de que la unidad inferior esté completamente sumergida, al menos 300 mm (12 pulg.) por debajo de la superficie del agua (B).



- 1 Asegúrese de que la hélice no esté girando antes de ajustar la profundidad del motor.
- 2 Sujete firmemente el motor eléctrico por la columna o por el hueco de la parte inferior del cabezal del motor eléctrico.
- 3 Abra la brida de bloqueo de profundidad. Tenga en cuenta que el motor eléctrico puede moverse hacia abajo por debajo del peso de la unidad inferior.



- 4 Suba o baje el motor eléctrico hasta la altura deseada.
- 5 Guie la brida de bloqueo de profundidad hacia abajo para que descance contra la transmisión (sujete la brida desde su base, no por la palanca de bloqueo). Cierre la brida de bloqueo de profundidad para fijar la unidad inferior a la profundidad deseada.



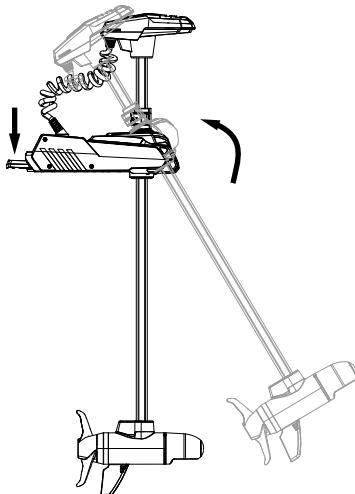
## Plegado del motor eléctrico

**⚠️ ADVERTENCIA:** Detenga siempre la hélice antes de plegar el motor eléctrico. Nunca arranque ni haga funcionar el motor fuera del agua.

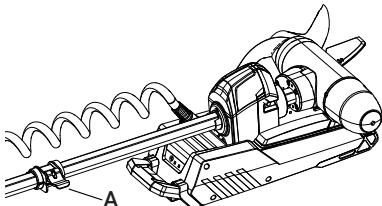
**⚠️ ADVERTENCIA:** Las piezas móviles, como las bisagras y los puntos de pivote, pueden causar lesiones graves. Manténgase alejado de las piezas móviles cuando pliegue, despliegue o incline el motor.

Asegúrese de que la hélice no esté girando y de que haya suficiente espacio alrededor del motor eléctrico antes de levantar el motor a la posición de plegado.

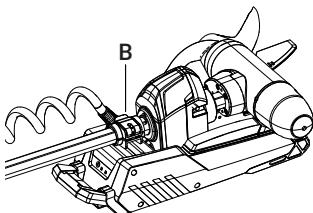
- 1 Presione hacia abajo la palanca de desbloqueo de plegado/desplegado. El motor eléctrico cambiará a la posición de plegado **Hélice hacia fuera** a 90° de forma predeterminada. Para cambiar la orientación de plegado automático, consulte **Dirección de plegado** en la página 23.)
- 2 Sujete el motor eléctrico por los huecos de la parte inferior del cabezal.
- 3 Con la palanca de liberación presionada, tire del motor eléctrico hacia arriba e inclínelo hacia atrás hacia el soporte. La columna se desplaza hacia arriba a través de la transmisión de la dirección.



- 4 Cuando la columna del motor eléctrico se vaya acercando al soporte, suelte la palanca de plegado/desplegado para que el cierre pueda fijar la unidad inferior en el soporte de sujeción del soporte.
- 5 Cuando el motor eléctrico se pliega en paralelo a la cubierta de la embarcación, desbloquee la brida de bloqueo de profundidad (A).



- 6 Guíe la brida de bloqueo de profundidad desbloqueado hacia abajo por la columna y bloquéela contra la transmisión (B).

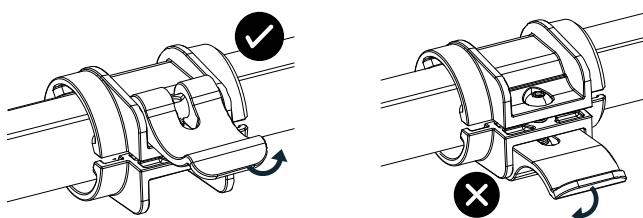


**⚠ ADVERTENCIA:** Le recomendamos que bloquee la brida de bloqueo de profundidad firmemente contra la transmisión cada vez que la embarcación esté en movimiento o remolcada.

→ **Nota:** Es normal que el motor eléctrico pierda la señal GPS cuando está plegado.

## Cambio del lado de apertura de la brida (opcional)

La brida de bloqueo de profundidad de la columna del motor eléctrico debe abrirse y cerrarse desde la superficie superior de la columna cuando el motor esté plegado.

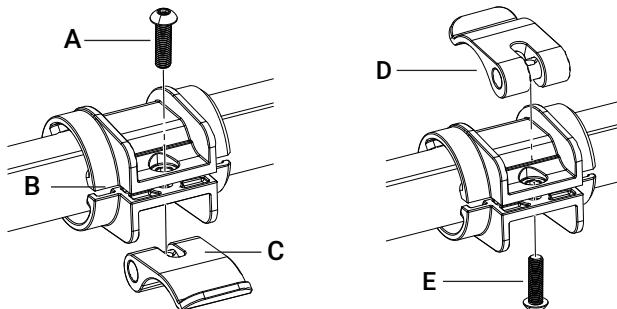


Si la brida de bloqueo de profundidad se abre desde la parte inferior de la columna, siga estos pasos para ajustarla:

→ **Nota:** El motor eléctrico debe plegarse para realizar este procedimiento.

- 1 Ponga una toalla debajo de la columna del motor eléctrico para evitar que las piezas rueden si se caen.
- 2 Utilice una llave Allen de 4 mm (5/32") para quitar el tornillo de la brida de profundidad (A) que fija la brida (B).

- 3 Separe la palanca de bloqueo (**C**) de la brida. Tenga cuidado de no perder el cilindro metálico que puede moverse libremente dentro de la palanca de bloqueo.



- 4 Gire la palanca de bloqueo  $180^\circ$  y vuelva a colocarla (con el cilindro metálico en su interior) sobre la superficie superior de la columna (**D**).
- 5 Instale el perno desde la parte inferior de la brida (**E**) y apriete a  $1,7\text{ Nm}$  ( $1,3\text{ lb-pie}$ ).
- 6 Antes de seguir utilizándola, compruebe que la brida puede bloquearse de forma segura en la columna del motor eléctrico.
- **Nota:** La brida de bloqueo de profundidad no debe deslizarse cuando la palanca está cerrada, y debe deslizarse libremente cuando la palanca está completamente abierta. Cuando deslice la brida de bloqueo de profundidad, sujetela por la brida, no por la palanca de bloqueo abierta.
- 7 Para ajustar el apriete de la brida, cierre la palanca de bloqueo y apriete o afloje el perno de la brida de profundidad un cuarto de vuelta cada vez, comprobando después de cada ajuste.

# AJUSTES

---

Utiliza cualquiera de los siguientes dispositivos para configurar los ajustes básicos del motor eléctrico:

- Mando a distancia FreeSteer
- Dispositivo móvil con la aplicación Lowrance o Simrad®
- Pantalla multifunción compatible (MFD).

→ **Nota:** Asegúrese siempre de que el software de la pantalla multifunción está actualizado y consulte la documentación de la pantalla para obtener más información.

El dispositivo que utilice para configurar los ajustes debe estar encendido y conectado al motor eléctrico.

## Acceso a los ajustes a través del mando a distancia

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el mando a distancia están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 3 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Motor eléctrico**.

## Acceso a los ajustes a través de la aplicación móvil

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el dispositivo móvil están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Abra la aplicación Lowrance o Simrad® en su dispositivo móvil y vaya a **My devices** (Mis dispositivos).
- 3 Seleccione su motor eléctrico en la lista de dispositivos almacenados en su perfil.
- 4 Cuando se abra la pantalla de inicio del motor eléctrico, vaya a **Settings > Trolling motor** (Ajustes > Motor eléctrico).

## Escala del barco

El ajuste Escala del barco cambia la intensidad de las correcciones del motor eléctrico cuando utiliza GPS para mantener una posición o una velocidad.

El parámetro se establece en 0 (neutral) de forma predeterminada.

- **Los valores negativos** ajustan la respuesta del motor eléctrico para que sea más suave, para embarcaciones pequeñas y ligeras.
- **Los valores positivos** ajustan la respuesta del motor eléctrico para que sea más agresiva, para embarcaciones grandes y pesadas.

Asigne un valor de -5 a +5, según el tamaño de su embarcación y las condiciones ambientales.

## Modo de llegada

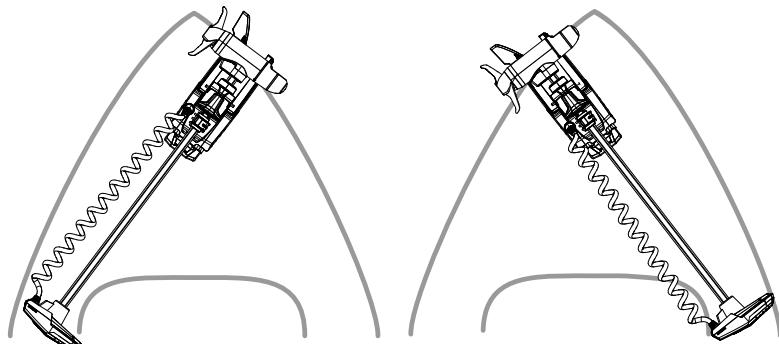
Modo de llegada es un ajuste que determina cómo se comporta el motor eléctrico cuando completa una secuencia de navegación, por ejemplo, al desplazarse a un waypoint.

- **En espera.** En espera es el ajuste predeterminado del parámetro. Cuando la embarcación llegue al punto final de navegación, la hélice se desactivará y el motor eléctrico entrará en el modo En espera.
- **Ancla.** Cuando la embarcación llegue al punto final de navegación, el motor eléctrico entrará en el modo Ancla. Para obtener más información, consulte **Modo Ancla** en la página 40.
- **Curso.** Cuando la embarcación llegue al punto final de navegación, el motor eléctrico entrará en el modo Bloquear curso (y continuará moviéndose en el rumbo actual con la velocidad actual de la hélice o la velocidad sobre tierra establecida). Para obtener más información, consulte **Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)** en la página 44.
- **Rumbo.** Cuando la embarcación llegue al punto final de navegación, el motor eléctrico entrará en el modo Bloquear rumbo (y continuará moviéndose con la velocidad actual de la hélice o la velocidad sobre tierra establecida, mientras mantiene el rumbo actual). Para obtener más información, consulte **Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)** en la página 44.

## Dirección de plegado

El motor eléctrico gira en la dirección de plegado configurada para la unidad inferior cuando se pulsa la palanca de desbloqueo de plegado/despliegue mientras el motor eléctrico está desplegado.

- **Hélice hacia fuera:** La hélice se encuentra en el lado de babor del soporte cuando el motor eléctrico está plegado.
  - **Hélice hacia dentro:** La hélice se encuentra en el lado de estribo del soporte cuando el motor eléctrico está plegado.
  - **Desactivada:** El motor eléctrico debe girarse manualmente para que se guarde plano contra el soporte de sujeción, ya sea con la opción **Hélice hacia fuera** o **Hélice hacia dentro**.
- **Nota:** Las descripciones **Hélice hacia fuera** y **Hélice hacia dentro** se definen en relación con un motor eléctrico montado en babor. Sin embargo, puede instalar el motor eléctrico en cualquier ubicación que cumpla los requisitos descritos en el Manual de instalación de Recon.



Motores eléctricos plegados con la opción **Hélice hacia fuera**

**ADVERTENCIA:** Si hay instalados accesorios como transductores, defina la dirección de plegado en los ajustes del sistema para que los accesorios estén protegidos contra golpes en el soporte del motor eléctrico.

- **Nota:** Si la dirección de plegado preferida hace que la brida de bloqueo de profundidad se abra desde la parte inferior de la columna del motor eléctrico, consulte **Cambio del lado de apertura de la brida (opcional)** en la página 20.

## Piloto automático

Las dos funciones del piloto automático son el modo Bloquear curso y el modo Bloquear rumbo. La tecla de piloto automático ▲ del mando a distancia FreeSteer inicia y detiene el modo de piloto automático asignado. El modo Bloquear rumbo, con la hélice activada automáticamente, es la configuración predeterminada.

### Mando a distancia

Para cambiar el modo predeterminado del piloto automático al modo Bloquear rumbo, vaya a **Menú > Ajustes > Motor eléctrico**. Seleccione **Piloto automático > Rumbo**.

### Aplicación móvil

Para cambiar el modo predeterminado del piloto automático al modo Bloquear rumbo, vaya a **My devices > Settings > Trolling motor** (Mis dispositivos > Ajustes > Motor eléctrico). Seleccione **Piloto automático > Rumbo** (Autopilot > Heading).

## Hélice auto

Este ajuste activa automáticamente la hélice cuando en el modo Piloto automático. El ajuste está desactivado de forma predeterminada.

- **Hélice auto** activado. Si la hélice no está activa al pasar al modo Piloto automático, la hélice se activa automáticamente. Si la hélice está activa al pasar al modo Piloto automático, la hélice seguirá activada.
- **Hélice auto** desactivado. Si la hélice no está activa al pasar al modo Piloto automático, la hélice se debe activar manualmente. Si la hélice está activa al pasar al modo Piloto automático, la hélice seguirá activada.

## Mando a distancia

Vaya a Menú > Ajustes > Motor eléctrico > Piloto automático y seleccione **Hélice auto**.

## Aplicación móvil

Vaya a **My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor > Autopilot Prop Auto** (Mis dispositivos > Motor eléctrico > Ajustes > Motor eléctrico > Hélice automática en piloto automático) y seleccione **Activado (On)**.

## Tensión de la batería

Seleccione si el motor eléctrico está alimentado por una fuente de 24 o 36 V. El ajuste es de 24 V de forma predeterminada.

## Tonos sonoros

Este ajuste determina la frecuencia con la que se emiten tonos sonoros desde el cabezal del motor eléctrico.

- **Desactivada**
- **Limitados**
- **Por defecto**
- **Siempre**

## LED del motor

Esta configuración determina cuándo se ilumina el indicador LED del cabezal del motor eléctrico. El ajuste predeterminado es Activado con hélice activa.

- **Siempre activado.** Se ilumina cuando el motor eléctrico recibe alimentación. Esto le permite comprobar la dirección de la unidad inferior.
- **Activado con hélice activa.** El indicador LED se ilumina cuando la hélice está activada y cuando el motor eléctrico está en modo activo.
- **Siempre desactivado.** El indicador LED nunca se ilumina.

**Ajustes de atenuación** controla el brillo de los LED **STATUS** y **MODE** del soporte del motor eléctrico, así como el indicador LED del cabezal.

- **Baja**
- **Alta**
- **Sinc. con retroiluminación MFD**

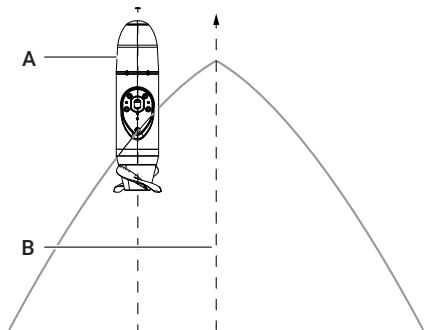
# CALIBRACIÓN

Antes de utilizar el motor eléctrico por primera vez, es esencial llevar a cabo algunos procedimientos de calibración. Si no se completa la calibración básica, es posible que el motor eléctrico y la dirección no funcionen correctamente.

**⚠ ADVERTENCIA:** No utilice la hélice cuando el motor eléctrico esté fuera del agua. La unidad inferior se moverá durante la calibración.

## Calibración del offset de la proa

La calibración del offset de la proa establece la dirección en línea recta del motor eléctrico, incluso si está montado en ángulo con respecto a la proa. Durante el proceso de calibración del offset de la proa, gire el motor eléctrico desplegado de forma que la unidad inferior (**A**) apunte hacia delante, paralela a la quilla/línea central (**B**) de la embarcación.



Realice la calibración del offset de la proa cuando:

- Use el motor por primera vez después de la instalación
- La posición de montaje del motor eléctrico haya cambiado (incluso si ha movido el accesorio de placa de montaje de liberación rápida)
- Haya realizado un restablecimiento de fábrica en el motor eléctrico.

El motor eléctrico debe estar encendido y conectado (mediante Bluetooth®) al dispositivo que esté usando para la calibración.

El motor eléctrico debe estar completamente desplegado antes de iniciar este procedimiento.

La calibración se puede realizar fuera del agua con la embarcación en el remolque si la unidad inferior puede girar 360° sin obstáculos. De lo contrario, asegúrese de que la embarcación está fijada a un muelle donde no se pueda mover por el viento o la corriente, y de que hay espacio para que la unidad inferior se mueva libremente.

→ **Nota:** Tendrá que mover la unidad inferior durante la calibración. Después de una calibración correcta, el motor eléctrico vuelve a su posición central.

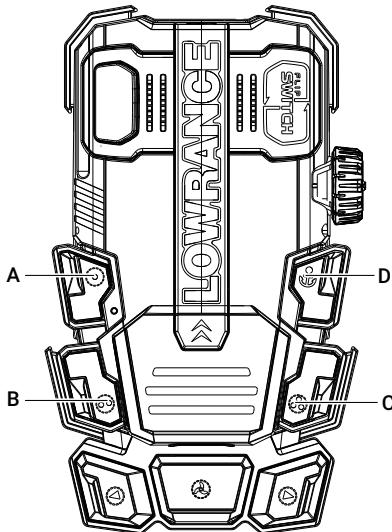
## Mando a distancia

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el mando a distancia están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Pulse la tecla de menú del mando a distancia para abrir el menú.
- 3 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Motor eléctrico > Offset de proa**.
- 4 Siga los pasos que aparecen en la pantalla del mando a distancia.

→ **Nota:** Cuando se enciende el mando a distancia FreeSteer Remote por primera vez, hay una secuencia de puesta en marcha que incluye la opción de completar la calibración del compás y la calibración del offset de proa del motor eléctrico.

## Pedal

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el pedal están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Entre en el modo de configuración de usuario del pedal manteniendo pulsadas las teclas **••** y **••** (B y C). Los LED **STATUS** y **MODE** del soporte del motor eléctrico parpadean en azul para indicar que el motor está en modo de configuración de usuario.



- 3 Pise el pedal para girar la unidad inferior del motor eléctrico de modo que la unidad inferior quede paralela a la línea central (quilla) de la embarcación.
- 4 Con la unidad inferior correctamente alineada, pulsar la tecla del Ancla **⚓** del pedal (D) para ajustar el offset de la proa.  
Suenan dos tonos (ascendentes) y los LED **STATUS** y **MODE** del soporte parpadean en verde, de izquierda a derecha, durante unos segundos para confirmar que la calibración se ha realizado correctamente.  
→ **Nota:** Si la calibración falla, suenan dos tonos (ascendentes) y los LED **STATUS** y **MODE** del soporte parpadean en rojo, de izquierda a derecha, durante unos segundos antes de volver a parpadear en azul. El motor eléctrico permanece en el modo de configuración de usuario. Vuelva a realizar la calibración repitiendo los pasos (3) y (4).
- 5 Despues de una calibración correcta, el motor eléctrico sale automáticamente del modo de configuración de usuario y vuelve al modo en espera.  
El LED **STATUS** cambia de azul intermitente a un color fijo para indicar el estado de la batería del motor eléctrico. El LED **MODE** cambia de azul intermitente a verde fijo para indicar que el motor tiene señal GPS (o rojo fijo para indicar que el motor no tiene señal GPS).

## Aplicación móvil

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el dispositivo móvil están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Abra la aplicación Lowrance o Simrad® en su dispositivo móvil y vaya a **My devices** (Mis dispositivos).
- 3 Seleccione su motor eléctrico en la lista de dispositivos almacenados en su perfil.
- 4 Cuando se abra la pantalla de inicio del motor eléctrico, abra el menú **Settings** (Ajustes) y vaya a **Calibration** (Calibración).
- 5 Siga los pasos que se muestran en la aplicación.

## Calibración del compás

El compás del motor eléctrico se encuentra dentro del cabezal.

Realice la calibración del compás cuando:

- Use el motor por primera vez después de la instalación
- La ubicación de la embarcación haya cambiado significativamente (por ejemplo, si se ha desplazado de un país a otro) porque el offset magnética varía en diferentes ubicaciones de la Tierra
- Haya realizado un restablecimiento de fábrica en el motor eléctrico.

El motor eléctrico debe estar encendido y conectado (mediante Bluetooth®) al dispositivo que esté usando para la calibración.

El motor eléctrico debe estar plegado para realizar este procedimiento.

La calibración se puede realizar fuera del agua (con la embarcación en el remolque en exterior) si la unidad inferior puede girar 360° sin obstáculos. De lo contrario, asegúrese de que la embarcación está fijada a un muelle donde no se pueda mover por el viento o la corriente, y de que hay espacio para que la unidad inferior se mueva libremente. Asegúrese también 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.

- **Nota:** Durante la calibración, el motor eléctrico desplegado (unidad inferior, columna y unidad principal) se mueve automáticamente para girar 400° (aproximadamente una vuelta y un octavo).

Después de una calibración correcta, el motor eléctrico vuelve a su posición central.

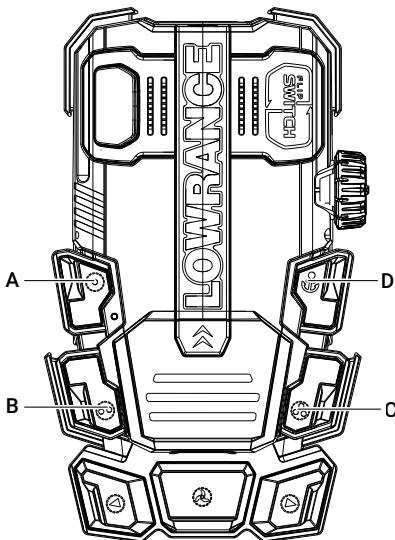
## Mando a distancia

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el mando a distancia están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Pulse la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 3 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Motor eléctrico > Calibración compás**.
- 4 Siga los pasos que aparecen en la pantalla del mando a distancia.

- **Nota:** Cuando se enciende el mando a distancia FreeSteer Remote por primera vez, hay una secuencia de puesta en marcha que incluye la opción de completar la calibración del compás y la calibración del offset de proa del motor eléctrico.

## Pedal

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el pedal están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Entre en el modo de configuración de usuario del pedal manteniendo pulsadas las teclas **••** y **●●** (B y C). Los LED **STATUS** y **MODE** del soporte del motor eléctrico parpadean en azul para indicar que el motor está en modo de configuración de usuario.



- 3 Pulse la tecla **●●** (C). El motor eléctrico desplegado se moverá automáticamente durante varios segundos y girará unos 400°.  
Al final de la calibración del compás suena un tono largo.  
Suelan dos tonos (ascendentes) y los LED **STATUS** y **MODE** del soporte parpadean en verde, de izquierda a derecha, durante unos segundos para confirmar que la calibración se ha realizado correctamente.

→ *Nota: Si la calibración falla, suenan dos tonos (ascendentes) y los LED **STATUS** y **MODE** del soporte parpadean en rojo, de izquierda a derecha, durante unos segundos antes de volver a parpadear en azul. El motor eléctrico permanece en el modo de configuración de usuario. Vuelva a realizar la calibración repitiendo el paso (3).*
- 4 Despues de una calibración correcta, el motor eléctrico sale automáticamente del modo de configuración de usuario.  
El motor eléctrico gira hasta la posición central y entra en el modo en espera.  
El LED **STATUS** cambia de azul intermitente a un color fijo para indicar el estado de la batería del motor eléctrico. El LED **MODE** cambia de azul intermitente a verde fijo para indicar que el motor tiene señal GPS (o rojo fijo para indicar que el motor no tiene señal GPS).

## Aplicación móvil

- 1 Asegúrese de que el motor eléctrico y el dispositivo móvil están encendidos y conectados entre sí.
- 2 Abra la aplicación Lowrance o Simrad® en su dispositivo móvil y vaya a **My devices** (Mis dispositivos).
- 3 Seleccione su motor eléctrico en la lista de dispositivos almacenados en su perfil.
- 4 Cuando se abra la pantalla de inicio del motor eléctrico, abra el menú **Settings** (Ajustes) y vaya a **Calibration** (Calibración). Siga los pasos que se muestran en la aplicación para calibrar el compás.

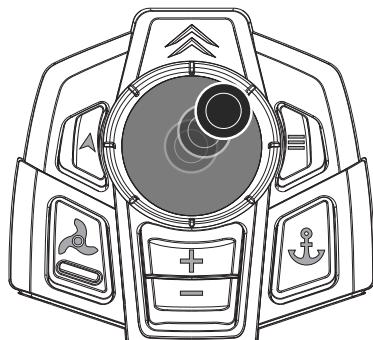
# MANDO A DISTANCIA FREESTEER

---

La palanca tipo joystick ofrece una dirección tradicional de tipo teclado y una dirección proporcional de 360° (**FreeSteer**).

## FreeSteer

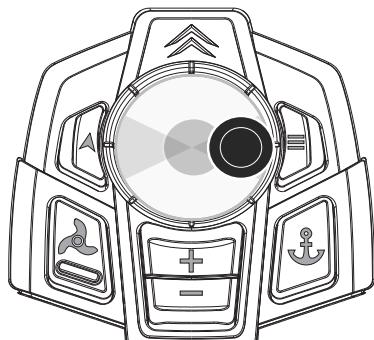
- 1 Mueva y sujeté el joystick para acceder a FreeSteer desde cualquier modo del motor eléctrico.
- 2 Con FreeSteer, el movimiento de la palanca de mando no se limita a avance-retroceso-izquierda-derecha. Para ajustar la dirección, solo tiene que mover y mantener el joystick en cualquier lugar del horizonte de 360° del joystick y la unidad inferior del motor eléctrico girará para coincidir con la dirección del joystick.
- 3 Suelte el joystick para finalizar FreeSteer y reanudar automáticamente el modo en el que se encontraba, con la dirección actualizada.



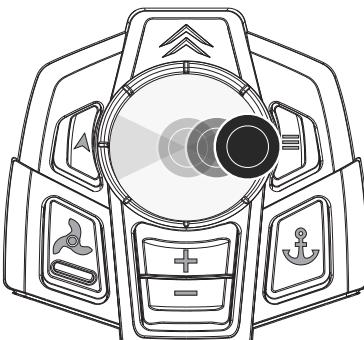
FreeSteer (dirección de 360°)

## Dirección tradicional

- 1 Toque y suelte el joystick horizontalmente hacia la izquierda o hacia la derecha para ajustar la dirección de la unidad inferior en pequeños pasos.
  - 2 Mueva y mantenga el joystick horizontalmente hacia la izquierda o la derecha para girar la unidad inferior de forma continua.
- La unidad seguirá girando hasta alcanzar el ángulo de dirección máximo.



Dirección tradicional:  
toque y suelte



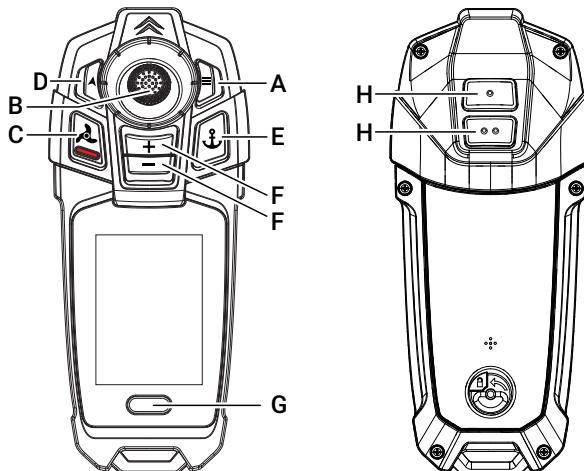
Dirección tradicional: mueva y mantenga el  
movimiento hacia la izquierda o la derecha

## Ajuste de la velocidad

Tanto si utiliza FreeSteer como la dirección tradicional, utilice las teclas de velocidad **+**, **-** del mando a distancia para aumentar o disminuir el porcentaje de empuje de la hélice.

- 1 Pulse y suelte el botón de aumento de velocidad **+** para aumentar la velocidad de la hélice en incrementos o manténgalo pulsado para acelerar rápidamente hasta la velocidad máxima.
- 2 Pulse y suelte el botón de descenso de velocidad **-** para reducir la velocidad de la hélice en incrementos o manténgalo pulsado para reducir rápidamente hasta 0.
- 3 Para mantener la velocidad sobre tierra de la embarcación en el valor actual, active el piloto automático con control de crucero (consulte la página 47).

## Teclas del mando a distancia



### A Encendido/apagado y menú

- Mantenga pulsada para encender o apagar la unidad.
- Pulse y suelte para abrir el menú principal.

### B Joystick

- Utilice el joystick para cambiar de dirección con la dirección FreeSteer (dirección de 360°) o la dirección tradicional (izquierda-derecha).
- **Navegación por los menús:** Cuando el menú está abierto, mueva el joystick hacia delante o hacia atrás para seleccionar las opciones del menú. Pulse y suelte el botón central del joystick para abrir o activar la opción seleccionada.

### C 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.

### D Piloto automático

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

→ **Nota:** El modo Bloquear rumbo, con la hélice desactivada automáticamente, es la configuración predeterminada.

### E Modo Ancla

- Pulse y suelte para iniciar o detener el modo Ancla

### F Control de velocidad

- Pulse y suelte estas teclas, o manténgalas pulsadas, para ajustar el porcentaje de empuje de la hélice.
- En el modo de control de crucero, pulse y suelte estas teclas, o manténgalas pulsadas, para ajustar la velocidad de crucero (constante).

### G Tecla multifunción en modo

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

### H Teclas configurables

- Acceda al menú de ajustes para asignar una o más funciones a estas teclas.

## Desplazamiento por los menús

Cuando hay un menú abierto:

- Mueva el joystick hacia delante o hacia atrás para seleccionar opciones en el menú. Pulse y suelte el botón central del joystick para abrir o activar la opción seleccionada.
  - Pulse y suelte la tecla de menú  para cerrar el menú y volver a la pantalla de estado principal.
- **Nota:** Cuando hay un menú abierto, al pulsar y soltar las teclas Propeller (Hélice), Anchor (Ancla) o Autopilot (Piloto automático), se sale del menú y se ejecuta la función de inicio/parada normal de la tecla.

## Ajustes del mando a distancia FreeSteer

### Primera puesta en marcha

Cuando se enciende el mando a distancia FreeSteer por primera vez, o después de un restablecimiento de fábrica del mando a distancia, la secuencia de puesta en marcha se abre automáticamente.

- **Nota:** Si ignora la puesta en marcha en esta fase, todos los ajustes permanecerán en sus valores predeterminados de fábrica.
- **Nota:** Aparece un estado desconectado si el mando a distancia no está conectado al motor eléctrico. Mientras esté desconectado, podrá acceder al menú y a la configuración del mando a distancia, pero no podrá calibrar el motor eléctrico.

Para llevar a cabo la puesta en marcha en otro momento:

- 1 Mantenga pulsada la tecla de menú  del mando a distancia para activarlo.
- 2 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú.
- 3 Utilice el joystick para ir a **Onboarding** (Puesta en marcha).

Si el mando a distancia no está aún emparejado con el motor eléctrico, las instrucciones que aparecen en pantalla indican que se debe emparejar el mando a distancia.

Para emparejar el mando a distancia en otro momento, consulte **Emparejamiento de dispositivos** en la página 12.

Cuando se le pregunte ¿Desea restaurar los ajustes anteriores del mando a distancia?:

- Seleccione **Restaurar** para mantener la configuración existente del mando a distancia, cancelar la puesta en marcha y volver a la pantalla de estado principal.
- Seleccione **Saltar** para continuar con los ajustes del mando a distancia.

### Calibración

La calibración hace referencia a la calibración del motor eléctrico y requiere que esté instalado y desplegado (consulte la sección **Calibración** en la página 25 para obtener información sobre la calibración del motor eléctrico). Seleccione **Saltar** si no desea realizar la calibración en este momento.

## Ajustes del mando a distancia

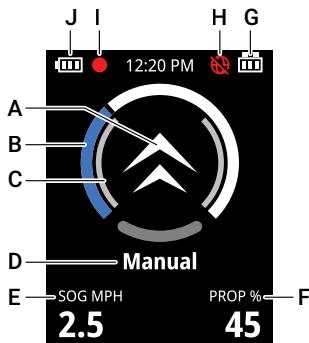
Para configurar los ajustes del mando a distancia FreeSteer:

- 1 Mantenga pulsada la tecla de menú  del mando a distancia para activarlo.
- 2 → **Nota:** Aparece el estado **Desconectado** si el mando a distancia no está conectado al motor eléctrico. Mientras esté desconectado, podrá acceder al menú y a la configuración del mando a distancia, pero no podrá calibrar el motor eléctrico.
- 3 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú.
- 4 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Mando a distancia**.
  - **Pantalla.** Configure sus preferencias para la pantalla LCD del mando a distancia. La desactivación de la retroiluminación de la pantalla, la disminución del brillo y la reducción del intervalo de tiempo de espera prolongarán la duración de las pilas del mando a distancia.
  - **Botones.** Establezca sus preferencias para las teclas físicas del mando a distancia, incluida la asignación de funciones a las teclas configurables (consulte **Asignación de funciones a las teclas del mando a distancia** en la página 55 para obtener más información).

La desactivación de la retroiluminación de los botones y la reducción del intervalo de tiempo de espera de la retroiluminación de los botones prolongarán la duración de las pilas del mando a distancia.

- **Idioma.** Seleccione su idioma preferido.
- **Unidades.** Seleccione las unidades de distancia y velocidad.
- **Hora.** Ajuste el reloj que se muestra en la pantalla LCD.
- **Acerca de.** Consulte la versión de software instalada actualmente en el sistema del motor eléctrico (incluido el mando a distancia).

## Pantalla LCD y barra de estado

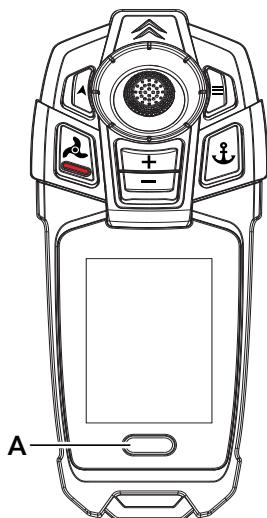


- A El ícono central muestra el modo actual.
- B El dial azul se llena en el sentido de las agujas del reloj para mostrar el porcentaje de empuje.
- C El anillo interior se anima cuando la hélice está activa.
- D Modo/estado del motor eléctrico.
- E Velocidad SOG actual.
- F Porcentaje de empuje actual de la hélice.
- G Estado de la batería del motor eléctrico.
- H Alerta: Sin posición GPS.
- I El registro de tracks está activo.
- J Estado de la batería del mando a distancia FreeSteer.

## Tecla multifunción

La tecla multifunción (A) que hay debajo de la pantalla LCD proporciona un acceso rápido a las funciones de los diferentes modos.

La acción de la tecla multifunción depende del modo. Una palabra o símbolo que aparece en la pantalla LCD encima de la tecla de función muestra la acción actual de la tecla multifunción.



Icono	Función de la tecla multifunción	Notas
	Manténgalo pulsado para bloquear todas las teclas excepto la tecla de menú. Consulte <b>Bloqueo del mando a distancia</b> en la página 35.	Icono visible cuando el motor eléctrico está en modo Manual.
	El amarillo significa que los botones del mando a distancia están bloqueados. Mantenga pulsada la tecla multifunción para desbloquear las teclas.	Icono visible cuando el motor eléctrico está en modo manual y el mando a distancia está bloqueado.
	Pulse y suelte para crear un waypoint en la posición actual. Consulte <b>Guardar un waypoint</b> en la página 49.	Icono visible cuando el motor eléctrico está en modo Ancla.
	Pulse y suelte la tecla multifunción para iniciar el modo de control de crucero, que mantiene una velocidad SOG definida. Consulte <b>Modo de control de crucero</b> en la página 47.	Icono visible cuando el motor eléctrico está navegando o en modo de piloto automático.
	El verde significa que el modo de control de crucero está activo. Pulse y suelte la tecla multifunción para detener el control de crucero y volver al ajuste del porcentaje de empuje de la hélice.	Icono visible cuando el modo de control de crucero está activo.

## Bloqueo del mando a distancia

Cuando el motor eléctrico está en modo manual, puede bloquear los botones del mando a distancia para evitar acciones accidentales. Mientras las teclas del mando a distancia están bloqueadas:

- La tecla de menú  sigue funcionando y puede utilizar el joystick de la forma habitual para desplazarse por los menús.
- No puede utilizar el joystick para ajustar la dirección.
- Puede seguir utilizando el motor eléctrico de la forma habitual mediante el pedal o una pantalla multifunción.

Para bloquear el mando a distancia, mantenga pulsada la tecla multifunción cuando aparezca el símbolo de candado abierto.

 **ADVERTENCIA:** Cuando el mando a distancia está bloqueado, las teclas del mando a distancia no pueden controlar el motor eléctrico.

## Desbloqueo del mando a distancia

Para desbloquear el mando a distancia, mantenga pulsada la tecla multifunción cuando aparezca el símbolo de candado cerrado (amarillo).

Siga manteniendo pulsada la tecla multifunción hasta que la pantalla LCD muestre **Mando a distancia desbloqueado**.

# FUNCIONAMIENTO DEL MOTOR

El motor eléctrico debe estar desplegado para funcionar.

El motor eléctrico se puede utilizar con:

- El mando a distancia FreeSteer
- El Pedal Inalámbrico Avanzado
- Una pantalla multifunción (MFD) compatible en la misma red NMEA 2000® que el motor eléctrico (consulte la documentación incluida con la MFD).

 **ADVERTENCIA:** Asegúrese de que el motor eléctrico está bloqueado en la posición desplegada antes de activar la hélice.

 **ADVERTENCIA:** Las hélices giratorias pueden causar lesiones graves o la muerte. No utilice la hélice cuando el motor eléctrico esté fuera del agua. Extreme las precauciones al utilizar el motor eléctrico cuando exista la posibilidad de que haya gente en el agua. Detenga el motor eléctrico inmediatamente siempre que haya alguien en el agua cerca de la embarcación.

 **ADVERTENCIA:** El motor eléctrico continuará con la acción solicitada incluso si el dispositivo de control (remoto, pedal o MFD) pierde la alimentación. Los modos Active propeller (Hélice activa), de piloto automático y de navegación no se detienen si se apaga el dispositivo de control. Asegúrese siempre 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.

Asegúrese siempre de estar familiarizado con el arranque y la parada del motor eléctrico mediante los dispositivos de control que elija.

Esté siempre alerta ante cualquier movimiento inesperado del motor, como el giro de una hélice, incluso cuando uno o más dispositivos de control estén apagados.

 **ADVERTENCIA:** El compás que hay dentro del cabezal del motor eléctrico puede verse afectado negativamente por los campos magnéticos de imanes u objetos metálicos ferrosos de gran tamaño situados cerca del motor eléctrico. Esto puede hacer que el compás se desvíe y que la dirección sea errática. Los objetos magnéticos y metálicos de gran tamaño deben alejarse del motor eléctrico para que pueda gobernarse con normalidad.

## GPS

El receptor GPS del motor eléctrico se encuentra dentro del cabezal. Es normal que el motor eléctrico pierda la señal GPS cuando está en interiores o plegado. Para establecer una posición GPS, despliegue el motor en exteriores con una vista despejada del cielo. El LED **MODE** se ilumina en verde cuando hay una posición GPS.

→ **Nota:** El motor eléctrico requiere su propia señal GPS para el modo Bloquear curso, el modo Ancla, el modo de control de crucero y las funciones de navegación.

El modo manual y el modo Bloquear rumbo pueden funcionar sin la señal GPS del motor eléctrico.

### Selección de fuente GPS para una pantalla multifunción

Cuando utilice una pantalla multifunción, seleccione una fuente de datos GPS adecuada para sus necesidades.

Cuando se utiliza el motor eléctrico para la navegación, la posición de la embarcación en una pantalla multifunción puede variar con respecto a los waypoints o rutas que esté utilizando. Para mejorar este comportamiento, acceda al menú de fuentes de datos de la pantalla multifunción y seleccione el motor eléctrico como fuente GPS para la pantalla multifunción.

→ **Nota:** El uso del motor eléctrico como fuente GPS puede hacer que la información de velocidad SOG y rumbo de la pantalla multifunción no esté disponible cuando el motor eléctrico está plegado, apagado o sin señal GPS.

# MODO MANUAL

En el modo Manual, puede controlar el motor eléctrico según sea necesario para cambiar la dirección y la velocidad de la embarcación.

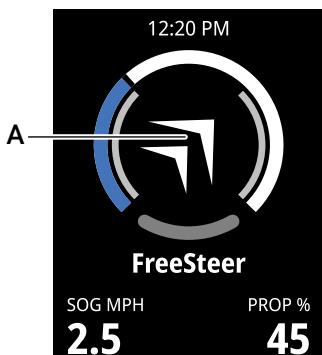
## Activación/desactivación de la hélice con el mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice  para activarla.
- 2 Pulse y suelte de nuevo la tecla de la hélice  para desactivarla.

## FreeSteer con mando a distancia

- 1 Mueva y mantenga el joystick en cualquier dirección para activar FreeSteer.

La unidad inferior del motor eléctrico comienza a girar en la dirección solicitada y deja de girar cuando coincide con la dirección. El ícono (A) de la pantalla LCD se mueve para mostrar la dirección actual de la unidad inferior.



## Control de dirección tradicional con el mando a distancia

- 1 Para girar la unidad inferior hacia la izquierda, toque y suelte el joystick **horizontalmente hacia la izquierda**.
- 2 Para girar la unidad inferior hacia la derecha, toque y suelte el joystick **horizontalmente hacia la derecha**.
- 3 Mueva y mantenga el joystick horizontalmente (hacia la izquierda o la derecha) para girar la unidad inferior de forma continua.  
Suelte el joystick para detener la unidad inferior.  
La unidad sigue girando hasta alcanzar el ángulo de dirección máximo.

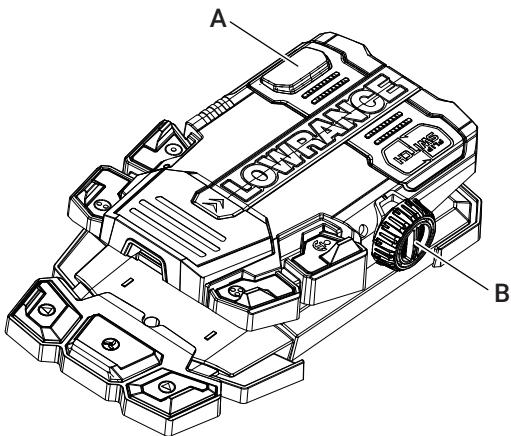
## Ajuste de la velocidad con el mando a distancia

Con la hélice en funcionamiento:

- 1 Pulse y suelte el botón de aumento de velocidad  para aumentar la velocidad de la hélice en incrementos o manténgalo pulsado para acelerar rápidamente hasta la velocidad máxima.
- 2 Pulse y suelte el botón de descenso de velocidad  para reducir la velocidad de la hélice en incrementos o manténgalo pulsado para reducir rápidamente hasta 0.
- 3 Para mantener la velocidad SOG de la embarcación en el valor actual, active el modo de control de crucero (consulte **Modo de control de crucero** en la página 47).

## Activación/desactivación de la hélice con el pedal

- 1 Para activar la hélice, mantenga pulsado el interruptor momentáneo (A) situado en el extremo delantero del pedal. La hélice se activa al pulsar el interruptor de acción momentánea (siempre que el mando de ajuste de velocidad [B] no esté en la posición de apagado). La hélice se desactiva cuando se suelta el interruptor momentáneo (A).  
→ **Nota:** El FlipSwitch permite instalar el interruptor momentáneo en el lateral izquierdo o derecho del pedal, en función de su preferencia. Consulte las instrucciones en el Manual de instalación de Recon.



- 
- 2 Utilice el mando a distancia, un dispositivo móvil o una pantalla multifunción para asignar la hélice constante a una de las teclas configurables del pedal. Consulte **Asignación de funciones a las teclas del pedal** en la página 53 para obtener instrucciones.
- 3 Una vez asignada, pulse y suelte la tecla que ha configurado para asignar la hélice constante y activar la hélice.
- 4 Pulse de nuevo la tecla asignada para desactivar la hélice.

## Control de dirección proporcional con el pedal

- Gire a babor (izquierda) pisando el extremo trasero del pedal.
- Gire a estribo (derecha) pisando el extremo delantero del pedal.
- Para que la embarcación avance en línea recta, mantenga el pedal nivelado.

## Ajuste de la velocidad con el pedal

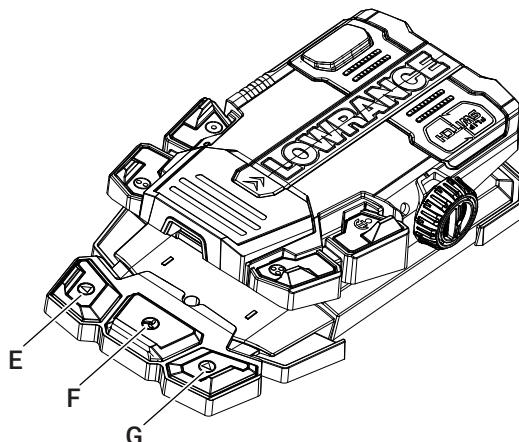
- 1 Gire el mando de ajuste de velocidad del pedal (B) hacia delante (en dirección contraria a usted) para aumentar la velocidad de la hélice.
- 2 Gire el mando de ajuste de velocidad del pedal hacia atrás (en dirección hacia usted) para reducir la velocidad de la hélice.

Cuando el mando de velocidad del pedal está en la posición **OFF**, la hélice se activa, pero no gira. La hélice no girará hasta que la velocidad aumente desde **OFF**.

## Módulo de teclas inferior del pedal

Las teclas (E, F, G) del módulo de teclas inferior del Pedal Inalámbrico Avanzado tienen funciones de dirección programadas de forma predeterminada.

- **Nota:** Las tres teclas (E, F, G) del módulo de teclas inferior se pueden reprogramar para cambiar sus funciones.
- **Nota:** El módulo de teclas inferior se puede desmontar completamente del pedal si desea instalar el pedal en un espacio más pequeño. (Consulte el manual de instalación de Recon para obtener información sobre cómo desmontar el módulo de teclas inferior. El módulo de teclas inferior no funciona cuando se retira del pedal).



### Activación/desactivación de la hélice con el módulo de teclas inferior

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice (F) para activarla.
- 2 Pulse y suelte de nuevo la tecla de la hélice (F) para desactivarla.  
Con el motor eléctrico en cualquier modo:
  - Pulse y suelte la tecla de la hélice (F) para detener y volver a activar la hélice mientras permanece en el modo.
  - Mantenga pulsada la tecla de la hélice (F) para detener el modo y volver al modo manual con la velocidad de la hélice a cero.

### Control de la dirección con las teclas de dirección del módulo de teclas inferior

- 1 Para girar la unidad inferior a la izquierda, toque o mantenga pulsada la tecla de dirección a la izquierda (E). La unidad inferior gira hasta que se suelta la tecla de dirección o se alcanza el ángulo de dirección máximo. La barra luminosa del cabezal del motor eléctrico muestra la dirección a la que apunta la unidad inferior.
- 2 Para girar la unidad inferior a la derecha, toque o mantenga pulsada la tecla de dirección a la derecha (G). La unidad inferior gira hasta que se suelta la tecla de dirección o se alcanza el ángulo de dirección máximo. La barra luminosa del cabezal del motor eléctrico muestra la dirección a la que apunta la unidad inferior.

# MODOS Y ACCIONES

Se puede acceder a los modos y acciones del motor eléctrico mediante:

- Teclas dedicadas y teclas asignadas en el mando a distancia FreeSteer.
- Teclas dedicadas y teclas asignadas en el Pedal Inalámbrico Avanzado

Consulte **Asignación de funciones a las teclas del mando a distancia** en la página 55 para obtener instrucciones sobre cómo asignar modos y acciones a las teclas configurables del mando a distancia.

**Asignación de funciones a las teclas del pedal** en la página 53 para obtener instrucciones sobre cómo asignar modos y acciones a las teclas configurables del pedal.

También puede acceder a una amplia gama de modos y acciones del motor eléctrico mediante una pantalla multifunción compatible. Para obtener más información, consulte la documentación de su MFD.

→ **Nota:** Visite [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com) o [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com) para asegurarse de que su MFD es compatible y de que el software está actualizado. El motor eléctrico y la MFD deben estar conectados a la misma red NMEA 2000®.

## Modo Ancla

 **ADVERTENCIA:** Una hélice giratoria, una embarcación en movimiento o cualquier dispositivo sólido acoplado a la embarcación pueden causar lesiones graves o la muerte a nadadores. Detenga el motor eléctrico inmediatamente siempre que haya alguien en el agua cerca de la embarcación.

 **ADVERTENCIA:** Evite lesiones graves al colisionar con otras embarcaciones, encallar o golpear objetos en el agua. El sistema GPS no puede detectar otras embarcaciones, ni aguas poco profundas u objetos en el agua. Tenga siempre cuidado con los posibles obstáculos a la navegación cuando utilice cualquier modo GPS.

El modo Ancla utiliza la hélice del motor eléctrico y el GPS para mantener la embarcación en la posición actual.

→ **Nota:** En el modo Ancla, la orientación (rumbo) de la embarcación puede verse afectada por el viento o la corriente, pero la ubicación de la embarcación es constante.

En el modo Ancla puede:

- Avanzar lentamente hasta una posición cercana sin salir del modo Ancla
  - Poner en pausa la hélice sin salir del modo Ancla.
- **Nota:** Si se utiliza el joystick del mando a distancia mientras se encuentra en el modo Ancla, la embarcación se moverá activando las funciones de avance lento del fondeo o FreeSteer.

## Inicio del modo Ancla

### Mando a distancia

Pulse y suelte la tecla del ancla  en el mando a distancia.

### Pedal

Pulse y suelte la tecla del ancla  en el pedal.

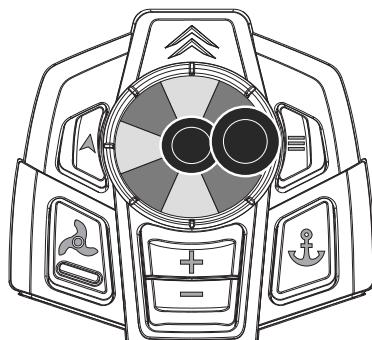
## Ajuste de la posición en el modo Ancla

En el modo Ancla, el avance lento de fondeo con el mando a distancia FreeSteer mueve la embarcación en la dirección que elija y, a continuación, reanuda el modo Ancla en la nueva posición.

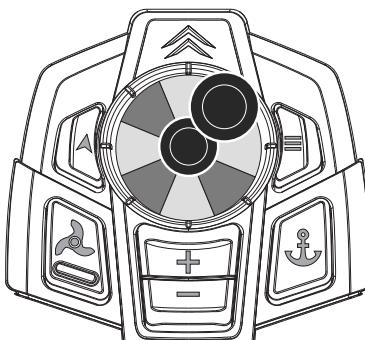
→ **Nota:** El motor eléctrico debe estar en modo Ancla para que funcione el avance lento de fondeo.

### Mando a distancia

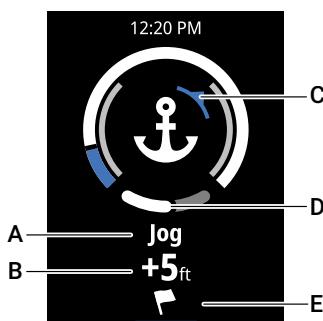
Toque y suelte el joystick en cualquier dirección de 45° para mover lentamente la embarcación en esa dirección en incrementos de 1,5 m (5 pies) por toque. Cuando la embarcación haya terminado de moverse, el modo Ancla se reanudará en la nueva posición.



Avance lento en incrementos de 1,5 m (5 pies):  
toque y suelte izquierda, derecha,  
adelante (arriba), atrás (abajo)



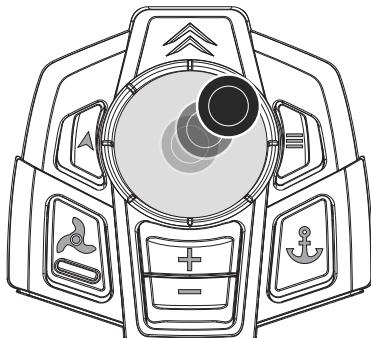
Avance lento en incrementos  
de 1,5 m (5 pies) en diagonal:  
toque y suelte en un ángulo de 45°



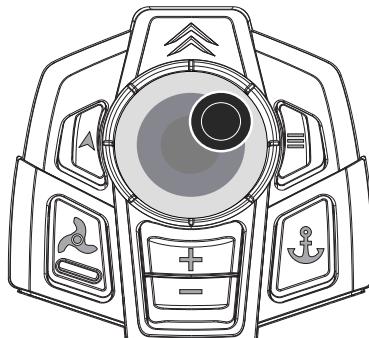
- A** Desplazamiento lento activo
- B** Distancia total de desplazamiento lento solicitada
- C** El arco azul muestra la dirección del avance lento
- D** El arco se rellena en blanco para mostrar la parte de la distancia de avance lento que se ha recorrido
- E** Pulse y suelte la tecla multifunción para crear un waypoint

## Avance lento del fondeo con FreeSteer

- 1 Para mover la embarcación de forma continua en cualquier dirección, mueva el joystick y manténgalo en la dirección que deseé. Esto activa el movimiento lento del ancla con FreeSteer. La unidad inferior girará para coincidir con la dirección solicitada por el joystick y, a continuación, la velocidad de la hélice aumentará para mover la embarcación en la dirección solicitada. En el desplazamiento lento del fondeo con FreeSteer, el empuje de la hélice es proporcional a la posición del joystick desde el centro. Para utilizar un empuje reducido para realizar un posicionamiento preciso, accione parcialmente la palanca de mando. Para llegar a su nuevo lugar lo más rápido posible, mueva el joystick al máximo y manténgalo en esa posición.
- 2 Suelte el joystick para reanudar el modo Ancla en la nueva posición.



Avance lento del fondeo con FreeSteer:  
mantenga pulsado en cualquier dirección



Avance lento del fondeo con FreeSteer:  
empuje proporcional

## Pedal (avance lento del fondeo a izquierda/derecha)

En el modo Ancla, pulse y suelte la tecla de dirección izquierda o la tecla de dirección derecha del módulo de teclas inferior para mover la embarcación 1,5 m (5 pies) hacia la izquierda o la derecha.

## Pausa de la hélice en el modo Ancla

Cuando el motor eléctrico está en el modo Ancla, la hélice funciona automáticamente según sea necesario para mantener la posición de la embarcación. Puede detener la hélice si ha enganchado un pez o si identifica un peligro.

- **Nota:** Cuando la hélice está en pausa en el modo Ancla (o Piloto automático), el indicador LED del cabezal del motor eléctrico parpadea lentamente.
- **Nota:** El viento o la corriente pueden hacer que la embarcación cambie de posición mientras la hélice está en pausa, pero cuando se reanuda el modo Ancla, la embarcación vuelve al punto en el que se ha detenido la hélice.

## Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice para pausar la hélice en el modo Ancla.
- 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice de nuevo para reactivar la hélice y reanudar el modo Ancla.

## Pedal

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice (u otra tecla a la que haya asignado la función de hélice constante) para detener la hélice en el modo Ancla.
- 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice (u otra tecla a la que haya asignado la función de hélice constante) de nuevo para reactivar la hélice y reanudar el modo Ancla.

- **Nota:** Si ha retirado el módulo de teclas inferior del pedal y no ha asignado una tecla de la función de hélice constante, no podrá utilizar el pedal para poner en pausa el modo Ancla.
- **Nota:** No utilice el interruptor momentáneo del pedal para poner en pausa la hélice; su función en el modo Ancla es PARAR el modo.

## Parada del modo Ancla

Al detener el modo Ancla, la hélice se desactiva y el motor eléctrico vuelve al modo Manual.

### Mando a distancia

Pulse y suelte la tecla del ancla  en el mando a distancia FreeSteer para parar el modo Ancla.

También puede mantener pulsada la tecla de la hélice  del mando a distancia para finalizar cualquier modo.

### Pedal

Pulse y suelte la tecla del ancla  en el pedal para parar el modo Ancla.

También puede pulsar y soltar el interruptor momentáneo o mover el pedal más de 3 grados en cualquier dirección para finalizar el modo Ancla.

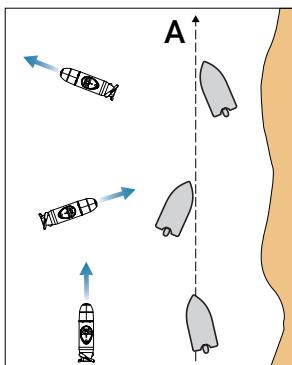
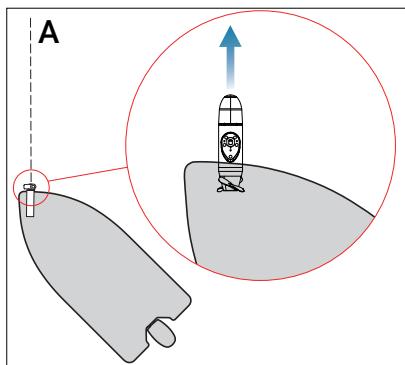
## Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)

**ADVERTENCIA:** Evite lesiones graves al colisionar con otras embarcaciones, encallar o golpear objetos en el agua. El sistema de piloto automático no puede detectar otras embarcaciones, ni aguas poco profundas u objetos en el agua. Tenga siempre cuidado con los posibles obstáculos cuando navegue o utilice los modos de piloto automático.

Bloquear curso y Bloquear rumbo son funciones del piloto automático que gobiernan la embarcación automáticamente.

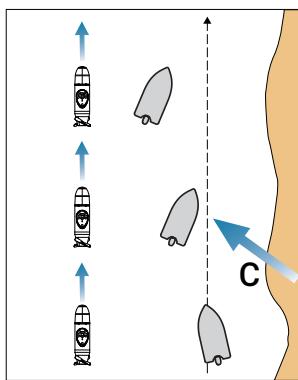
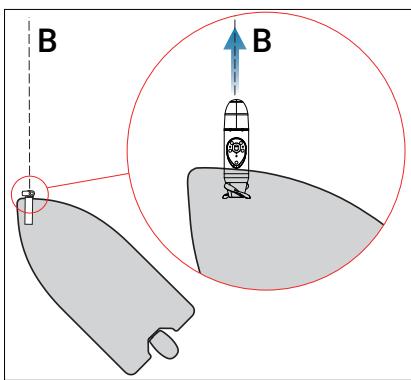
**El modo Bloquear curso** gobierna la embarcación a lo largo de un trayecto en línea recta que se alinea para compensar la deriva causada por la corriente o el viento. Al iniciar el modo Bloquear curso, el motor eléctrico traza un track invisible (A) en función de la dirección de la unidad inferior en ese momento.

→ **Nota:** En el modo de Bloquear curso, el viento o la corriente pueden hacer que la embarcación siga el rumbo en ángulo de deriva.



**El modo Bloquear rumbo** mantiene el rumbo de la embarcación en función de la dirección de la unidad inferior. Al iniciar el modo Bloquear rumbo, el motor eléctrico mantiene la unidad inferior orientada en la dirección en la que estaba cuando se inició el modo.

→ **Nota:** En el modo de Bloquear rumbo, el motor eléctrico no compensa la deriva causada por la corriente o el viento (C).



En el modo de piloto automático puede:

- Ajustar la dirección y continuar con el modo
- Aumentar o disminuir la velocidad y continuar con el modo
- Cambiar entre el modo de control de crucero (velocidad fija sobre el fondo) o un porcentaje de empuje de la hélice
- Detener la hélice mientras "recuerda" las instrucciones de dirección.

## Inicio del modo de piloto automático

Al iniciar un modo de piloto automático, el motor eléctrico utiliza la dirección actual de la unidad inferior del motor eléctrico y la velocidad actual.

Si la función Hélice auto no está activada, debe activar la hélice manualmente al acceder al modo de piloto automático. Consulte **Hélice auto** en la página 24 para cambiar el ajuste Hélice auto.

### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte el botón del piloto automático  del mando a distancia para iniciar la función de piloto automático asignada.
- **Nota:** *El modo Bloquear curso se asigna a la tecla de piloto automático de forma predeterminada. Consulte Piloto automático en la página 23 para cambiar la asignación.*

### Pedal

- 1 Utilice el mando a distancia, un dispositivo móvil o una pantalla multifunción para asignar el modo Bloquear curso o el modo Bloquear rumbo, a las teclas configurables del pedal. Consulte **Asignación de funciones a las teclas del pedal** en la página 53 para obtener instrucciones.
- 2 Una vez asignado, pulse y suelte la tecla que ha configurado para Bloquear curso (o Bloquear rumbo) para iniciar el modo correspondiente.

## Ajuste de la dirección en el modo de piloto automático

Cuando el motor eléctrico está en el modo de piloto automático, puede ajustar el rumbo de la embarcación (o el rumbo, según corresponda) sin salir del modo.

### Mando a distancia

- 1 Mueva y mantenga el joystick en la dirección que desee. La dirección de la unidad inferior se indica mediante el ícono de la pantalla LCD del mando a distancia y la luz del cabezal del motor eléctrico. El motor eléctrico continúa con el curso (o rumbo) actualizado al soltar el joystick.
  - 
  - 1 Toque el joystick horizontalmente hacia la izquierda o hacia la derecha para ajustar el curso (o rumbo) en pequeños pasos.

### Pedal

- 1 Mantenga pulsado el interruptor momentáneo y, al mismo tiempo, pise el pedal para ajustar el curso (o rumbo) de forma proporcional al ángulo del pedal, como en el caso de la dirección normal. La dirección de la unidad inferior se indica mediante la luz del cabezal del motor eléctrico. El motor eléctrico continúa con el curso (o rumbo) actualizado en cuanto se suelta el interruptor momentáneo del pedal.
  - 
  - 1 Toque, o mantenga pulsadas, las teclas de dirección del módulo de teclas inferiores para cambiar el curso (o rumbo). La unidad inferior gira desde su posición actual en cuanto se pulsa la tecla.

## Pausa de la hélice en el modo de piloto automático

Cuando el motor eléctrico está en el modo de piloto automático, puede parar la hélice y seguir "recordando" el curso (o rumbo) que tenía. Esto resulta útil si ha enganchado un pez o ha identificado un peligro por el que sea prudente detener la hélice.

→ **Nota:** Cuando la hélice está en pausa en el modo Ancla (o Piloto automático), el indicador LED del cabezal del motor eléctrico parpadea lentamente.

### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice  para pausar la hélice en el modo de piloto automático. La unidad inferior sigue realizando el seguimiento del rumbo deseado mientras la hélice está en pausa. Los cambios de dirección que solicite mientras la hélice está en pausa actualizarán el rumbo.
- 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice  para volver a activarla y continuar en el modo de piloto automático con el rumbo más reciente.

### Pedal

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice  (u otra tecla a la que se haya asignado la función de hélice constante) para poner en pausa la hélice en el modo de piloto automático.
  - 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice  (u otra tecla a la que se haya asignado la función de hélice constante) de nuevo para volver a activar la hélice y reanudar el rumbo que estaba utilizando.
- **Nota:** Si ha retirado el módulo de teclas inferior del pedal y no ha asignado una tecla para la función de hélice constante en el pedal, no podrá poner en pausa los modos Bloquear curso ni Bloquear rumbo.
- **Nota:** No utilice el interruptor momentáneo del pedal para poner en pausa la hélice; su función en este modo es ajustar la dirección de la unidad inferior y, a continuación, continuar con el rumbo actualizado.

## Parar/finalizar el modo de piloto automático

Al parar el modo de piloto automático, la hélice se ralentiza y detiene, y el motor eléctrico vuelve al modo manual.

### Mando a distancia

Pulse y suelte la tecla del piloto automático  del mando a distancia para detener un modo de piloto automático.

También puede mantener pulsada la tecla de la hélice  del mando a distancia para finalizar cualquier modo.

### Pedal

Pulse y suelte la tecla específica o asignada de Bloquear curso o Bloquear rumbo para finalizar el modo correspondiente.

→ **Nota:** No utilice el interruptor momentáneo del pedal para detener Bloquear curso o Bloquear rumbo; su función en estos modos es ajustar la dirección de la embarcación y reanudar el curso o rumbo.

## Modo de control de crucero

El modo de control de crucero mantiene la velocidad SOG de la embarcación en un valor constante. Esto permite reproducir su velocidad óptima de arrastre de cebo o reproducir el tono especial del motor que parece atraer a sus especies favoritas.

Puede activar el control de crucero cuando esté en el modo de piloto automático, o cuando esté navegando. Al iniciar el modo de control de crucero, el valor de la velocidad fijada coincide con la velocidad SOG de la embarcación. A continuación, puede utilizar los botones de velocidad **+**, **-** del mando a distancia para aumentar o disminuir el valor de la velocidad fijada.

→ **Nota:** La velocidad se muestra de forma predeterminada en millas por hora. Puede cambiar las unidades en **Ajustes > Mando a distancia > Unidades**.

Al parar el modo de control de crucero, el motor eléctrico vuelve al porcentaje de empuje constante de la hélice (en su valor más reciente) y las teclas de velocidad **+**, **-** del mando a distancia aumentan o disminuyen el porcentaje de empuje de la hélice. La velocidad SOG de la embarcación puede verse afectada ahora por el viento y la corriente.

## Inicio/parada/ajuste del modo de control de crucero

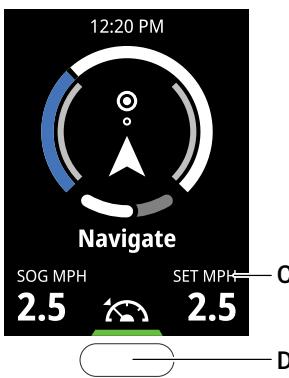
→ **Nota:** El motor eléctrico debe estar en modo de piloto automático o navegación antes de activar el control de crucero.

### Mando a distancia

- 1 Asigne el control de crucero a una de las teclas configurables del mando a distancia. Consulte **Asignación de funciones a las teclas del mando a distancia** en la página 55 para obtener instrucciones.
- 2 Despues de iniciar el modo de control de crucero, utilice los botones de velocidad **+**, **-** del mando a distancia para aumentar o reducir la velocidad fijada.

O

- 1 El icono de modo de control de crucero  aparece en la parte inferior de la pantalla cuando el motor eléctrico está en el modo de piloto automático. Cuando el icono de control de crucero esté visible, pulse y suelte la tecla multifunción que hay debajo de la pantalla LCD para iniciar el modo de control de crucero.  
Una línea verde debajo del icono de control de crucero indica que está activo y que la velocidad SOG se mantiene en un valor constante.
- 2 Utilice las teclas de velocidad **+**, **-** del mando a distancia para aumentar o reducir la velocidad del control de crucero. La velocidad solicitada se muestra en la esquina inferior derecha de la pantalla como velocidad **Set** (fijada) (C).
- 3 Pulse y mantenga pulsada de nuevo la tecla multifunción (D) para parar el modo de control de crucero.



## Pedal

- 1 Utilice el mando a distancia, un dispositivo móvil o una pantalla multifunción para asignar el modo de hélice constante a una de las teclas configurables del pedal. Consulte **Asignación de funciones a las teclas del pedal** en la página 53 para obtener instrucciones.
- 2 Pulse y suelte la tecla que ha configurado para el control de crucero para iniciar el modo de control de crucero.
- 3 Cuando el modo de control de crucero está activo, puede ajustar la velocidad SOG de la embarcación mediante el mando de control de velocidad del pedal.
- 4 Pulse y suelte la tecla que ha configurado para el modo de control de crucero para detener el modo de control de crucero.

# NAVEGACIÓN

El motor eléctrico Recon puede almacenar 20 waypoints (posiciones GPS) y 20 rutas (tracks registrados) en su memoria.

Puede acceder a los waypoints y las rutas desde el menú principal del mando a distancia FreeSteer (consulte las páginas 50 y 51).

**⚠ ADVERTENCIA:** Evite lesiones graves al colisionar con otras embarcaciones, encallar o golpear objetos en el agua. El sistema de piloto automático no puede detectar otras embarcaciones, ni aguas poco profundas u objetos en el agua. Tenga siempre cuidado con los posibles obstáculos cuando navegue o utilice los modos de piloto automático.

## Configuración de la pantalla multifunción para recibir waypoints

Para crear un waypoint en la pantalla multifunción, configúrela para recibir datos de waypoints y rutas desde el motor eléctrico. Para ello, en la pantalla multifunción:

- Active **Recibir waypoint** en la configuración NMEA 2000®, y
  - Active **Permitir duplicar nombres de waypoints** en la configuración avanzada del sistema.
- **Nota:** Los waypoints se crearán en la pantalla multifunción aunque el almacenamiento de waypoints en el motor eléctrico esté lleno.

## Guardar un waypoint

### Mando a distancia

Puede asignar la función waypoint a una de las teclas configurables del mando a distancia (consulte **Asignación de funciones a las teclas del mando a distancia** en la página 55 para obtener instrucciones).

- 1 Pulse y suelte la tecla que ha configurado para waypoint para almacenar un waypoint.  
○
- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Waypoints > Añadir waypoint**.
- 3 Seleccione **Guardar y cerrar**.
- 
- 1 Cuando el motor eléctrico esté en el modo Ancla, pulse y suelte la tecla multifunción (B) situada debajo del icono de waypoint  (A).



## Pedal

Para guardar un waypoint con el pedal, debe asignar la función **waypoint** a una de las teclas configurables del pedal (consulte **Asignación de funciones a las teclas del pedal** en la página 53 para obtener instrucciones).

- 1 Pulse y suelte la tecla que ha configurado para waypoint para almacenar un waypoint.

## Ir a un waypoint

### Mando a distancia

El motor eléctrico puede navegar a waypoints situados a menos de 400 m (0,25 millas) de la posición actual de la embarcación.

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
  - 2 Utilice el joystick para ir a **Waypoints**.
  - 3 Los waypoints guardados se identifican con números. Pulse con el centro y suelte el joystick para abrir un waypoint de la lista. Se muestra su distancia y dirección (como demora).
- **Nota:** *Para ver los waypoints en una carta, necesita una pantalla multifunción configurada para recibir waypoints desde el motor eléctrico.*
- 4 Seleccione **Ir a** para iniciar la navegación hacia el waypoint seleccionado mediante el motor eléctrico. El motor eléctrico usará el modo de navegación.
  - **Nota:** *El mando a distancia solo puede abrir y navegar hacia waypoints almacenados en el motor eléctrico. No puede utilizar el mando a distancia para acceder a los waypoints de una pantalla multifunción.*

## Eliminar waypoint

### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Waypoints > Gestionar**.
- 3 Seleccione **Eliminar todos los waypoints** para borrar todos los waypoints de la memoria del motor eléctrico.
- 4 Para borrar waypoints individuales, pulse con el centro y suelte el joystick para abrir un waypoint de la lista. Se muestra su distancia y dirección (como demora).
- 5 Seleccione **Eliminar** para borrar el waypoint.

## Grabar un track

### Mando a distancia

Puede utilizar el motor eléctrico para grabar, almacenar y repetir sus trayectos favoritos. Nos referimos a esto como grabar un track. Para grabar un track, necesita el mando a distancia FreeSteer.

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
  - 2 Utilice el joystick para ir a **Tracks > Grabar track**.  
Una luz roja en la esquina superior izquierda de la pantalla LCD del mando a distancia indica que la grabación está en curso.
  - 3 Para detener la grabación y guardar (o descartar) el track, pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
  - 4 Utilice el joystick para ir a **Tracks > Grabar track > Detener grabación**.
  - 5 Desde aquí, seleccione:
    - **Guardar y cerrar** para guardar la grabación;
    - **Eliminar** para eliminar la grabación; o.
    - **Cancelar** para continuar grabando y salir del menú.
- **Nota:** *Los tracks grabados por el motor eléctrico se denominan rutas cuando se guardan. Los datos son exactamente los mismos. Se pueden guardar hasta 20 rutas en el motor eléctrico.*

## Seguir track grabado (ruta)

### Mando a distancia

- 1 Utilice el mando a distancia para ir a **Menú > Tracks**.  
→ **Nota:** Los tracks grabados por el motor eléctrico se denominan rutas cuando se guardan. Los datos son exactamente los mismos.

2 En la lista de rutas, seleccione la ruta que desee. Las rutas se identifican con números.

3 Pulse con el centro y suelte el joystick para abrir una ruta de la lista.

Se muestra la fecha en la que se grabó la ruta, su longitud y la dirección hasta el **punto de inicio** de la ruta (como demora).

- 4 Seleccione **Ir a** para abrir el siguiente menú o **Atrás** para volver a la lista de rutas.
  - Seleccione **Adelante** para seguir la ruta desde el punto de inicio hasta el punto final.
  - Seleccione **Atrás** para seguir la ruta en la dirección opuesta, desde su punto final hasta el inicio.
- 5 Seleccione **Continuar**. El motor eléctrico usará el modo de navegación.

## Eliminar track grabado (ruta)

### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Tracks > Gestionar**.
- 3 Seleccione **Eliminar todas las rutas** para borrar todas las rutas de la memoria del motor eléctrico.
- 4 Para borrar rutas individuales, pulse con el centro y suelte el joystick para abrir una ruta de la lista. Se muestra la fecha en la que se grabó la ruta, su longitud y la dirección hasta el **punto de inicio** de la ruta (como demora).
- 5 Seleccione **Eliminar** para borrar la ruta.

## Parada de la navegación

### Mando a distancia

Cuando el motor eléctrico se desplaza hacia un waypoint, o se mueve a lo largo de una ruta, la opción **Detener navegación** aparece en la parte superior del menú principal. **Detener navegación** cancela una instrucción para navegar hacia un waypoint o seguir un track grabado.

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  del mando a distancia para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para seleccionar **Detener navegación**.  
La hélice se desactiva y el motor eléctrico entra en modo manual.
  -
- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice  para poner en pausa la hélice mientras se navega.
- 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice  de nuevo para reactivar la hélice y reanudar la secuencia de navegación.
- 3 Pulse y suelte la tecla de la hélice  para desactivar la hélice y cambiar al modo manual.

## Pedal

- 1 Pulse y suelte la tecla de la hélice  (u otra tecla a la que se haya asignado la función de hélice constante) para poner en pausa la hélice en el modo de navegación.
- 2 Pulse y suelte la tecla de la hélice  (u otra tecla a la que se haya asignado la función de hélice constante) para volver a activar la hélice y seguir la secuencia de navegación.

## Más opciones de navegación

Algunas pantallas multifunción (MFD) pueden acceder a opciones de navegación avanzadas, como indicar al motor eléctrico que siga patrones de giro automáticos o una ruta de profundidad constante en una carta.

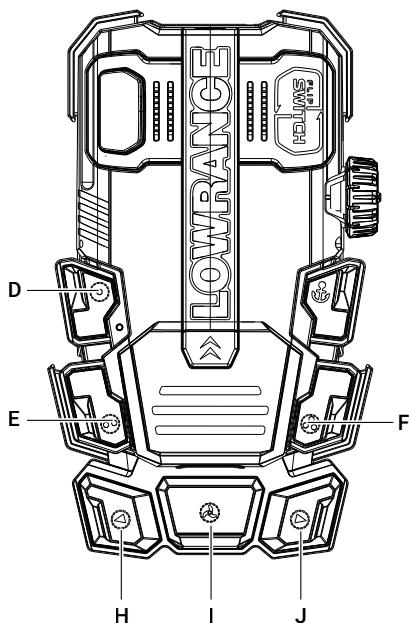
Consulte la documentación de su pantalla multifunción para obtener más información.

- **Nota:** Visite [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com) o [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com) para asegurarse de que su MFD es compatible y de que el software está actualizado.
- **Nota:** El motor eléctrico y la MFD deben estar conectados a la misma red NMEA 2000®

# TECLAS CONFIGURABLES

## Asignación de funciones a las teclas del pedal

Puede asignar sus modos o acciones favoritos a las teclas etiquetadas (D, E, F, H, I, J) en el Pedal Inalámbrico Avanzado.



→ **Nota:** La configuración de una tecla sobrescribe la función predeterminada de esa tecla. Después de programar las teclas del pedal, pegue las etiquetas adhesivas de la hoja que se incluye con el pedal a las teclas para recordarle qué función ha asignado a cada tecla.

Puede utilizar cualquiera de los siguientes dispositivos conectados para programar las teclas del pedal:

- Mando a distancia FreeSteer
- Dispositivo móvil con la aplicación Lowrance o Simrad®
- Pantalla multifunción (MFD) Lowrance o Simrad® compatible.

### Mando a distancia

- 1 En el mando a distancia, vaya a **Ajustes > Pedal > Superior {Tecla 1, Tecla 2, Tecla 3}**.
- 2 Abra cada tecla que desee configurar y asigne una función de la lista desplegable (consulte la página 54).
- **Nota:** Las teclas 1, 2 y 3 hacen referencia a las teclas D, E, F respectivamente en el diagrama anterior, y se encuentran en la parte superior del pedal.
- 3 En el mando a distancia, vaya a **Ajustes > Pedal > Inferior {Tecla 1, Tecla 2, Tecla 3}**.
- **Nota:** En el módulo de teclas inferior, las teclas 1, 2 y 3 hacen referencia a las teclas H, I, J respectivamente en el diagrama anterior y se encuentran en el módulo de teclas inferior. Tenga en cuenta que estas teclas tienen funciones de dirección asignadas de forma predeterminada.

## Aplicación móvil

- 1 En la aplicación, vaya a **My devices > Trolling motor > Settings > Foot pedal** (Mis dispositivos > Motor eléctrico > Ajustes > Pedal).

- 2 Abra cada tecla que desee configurar y asigne una función de la lista desplegable (consulte la página 54).

→ **Nota:** Las teclas 1, 2 y 3 hacen referencia a las teclas D, E, F respectivamente en el diagrama anterior, y se encuentran en la parte superior del pedal.

En el módulo de teclas inferior, las teclas 4, 5 y 6 hacen referencia a las teclas H, I, J respectivamente en el diagrama anterior y se encuentran en el módulo de teclas inferior. Tenga en cuenta que estas teclas tienen funciones de dirección asignadas de forma predeterminada.

Función asignada a la tecla del pedal	Cada vez que pulse la tecla asignada hace...
Ninguna	No hace nada.
Waypoint	Guarda la posición actual de la embarcación en el motor eléctrico como un waypoint, que puede recuperar y volver a utilizar en otro momento.
Hélice siempre en marcha	Activa (y desactiva) la hélice. Con esta tecla, la hélice funciona de forma continua, sin necesidad de mantener pulsado un interruptor momentáneo. Esta tecla pone en pausa (y reanuda) la hélice en cualquier modo.
Bloquear curso	Inicia el modo Bloquear curso, con la velocidad actual del motor eléctrico con la dirección actual de la unidad inferior para marcar la velocidad y el rumbo inicial. Pulse de nuevo para detener el modo Bloquear curso Consulte <b>Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)</b> en la página 44 para obtener más información.
Bloquear rumbo	Inicia el modo Bloquear rumbo, con la velocidad actual del motor eléctrico con la dirección actual de la unidad inferior para marcar la velocidad y el rumbo inicial. Pulse de nuevo para detener el modo Bloquear rumbo. Consulte <b>Modos de piloto automático (Bloquear curso y Bloquear rumbo)</b> en la página 44 para obtener más información.
Control de crucero	Inicia el modo Control de crucero. Mantiene la velocidad SOG, ajustando el empuje de la hélice para compensar los efectos del viento y la corriente. Pulse de nuevo para detener el modo Control de crucero. Consulte <b>Modo de control de crucero</b> en la página 47 para obtener más información.
Subir Power-Pole®	Si hay un ancla Power-Pole® instalada y conectada, al pulsar esta tecla se sube el ancla Power-Pole® por completo. → <b>Nota:</b> El Power-Pole® debe conectarse a una pantalla multifunción a través de Bluetooth® para que funcione.
Bajar Power-Pole®	Si hay un ancla Power-Pole® instalada y conectada, al pulsar esta tecla se baja el ancla Power-Pole® por completo. → <b>Nota:</b> El Power-Pole® debe conectarse a una pantalla multifunción a través de Bluetooth® para que funcione.
Inicio/parada escaneo 360	Si se conecta un transductor Active Imaging 3-in-1 y una pantalla compatible, al pulsar esta tecla el motor eléctrico gira sin que la hélice funcione, lo que permite obtener una imagen de sonda de 360° del fondo submarino. Vuelva a pulsar la tecla para detener la exploración de 360°.
Escala frontal de ActiveTarget +	Recorre las entradas del menú Escala frontal para aumentar el alcance hacia delante del transductor ActiveTarget conectado.
Escala frontal de ActiveTarget -	Recorre las entradas del menú Escala frontal para reducir el alcance hacia delante del transductor ActiveTarget conectado.

Función asignada a la tecla del pedal	Cada vez que pulse la tecla asignada hace...
Escala inferior de ActiveTarget +	Recorre las entradas del menú Escala inferior para aumentar el alcance hacia abajo del transductor ActiveTarget conectado.
Escala inferior de ActiveTarget -	Recorre las entradas del menú Escala inferior para reducir el alcance hacia abajo del transductor ActiveTarget conectado.
Girar a la izquierda	Esta opción solo aparece para la tecla correspondiente (parte inferior izquierda) en el módulo de teclas inferior y le permite restaurar la función original de la tecla si se ha reprogramado. No puede asignar Girar a la izquierda a ninguna otra tecla del pedal.
Girar a la derecha	Esta opción solo aparece para la tecla correspondiente (parte inferior derecha) en el módulo de teclas inferior y le permite restaurar la función original de la tecla si se ha reprogramado. No puede asignar Girar a la derecha a ninguna otra tecla del pedal.

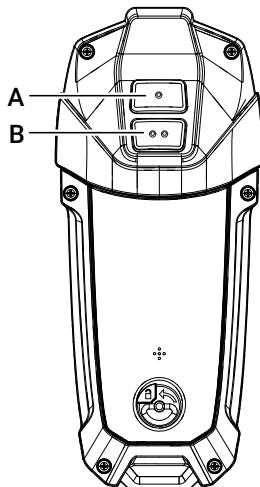
→ **Nota:** Con el pedal se suministra una hoja de etiquetas. Despues de configurar las teclas del pedal, coloque las etiquetas en las teclas para recordarle la función asignada a cada una.

## Asignación de funciones a las teclas del mando a distancia

Puede asignar funciones favoritas a las teclas etiquetadas ● y ● ● a (A, B) en la parte posterior del mando a distancia FreeSteer.

A cada tecla se le pueden asignar hasta dos funciones, a las que se accede con una pulsación larga (mantener pulsado) y una pulsación corta (pulsar y soltar), respectivamente.

→ **Nota:** La tecla etiquetada ● se encuentra en el extremo delantero del mando a distancia.



Puede utilizar cualquiera de los siguientes dispositivos conectados para programar las teclas del mando a distancia:

- Mando a distancia FreeSteer
- Dispositivo móvil con la aplicación Lowrance o Simrad®
- Pantalla multifunción (MFD) Lowrance o Simrad® compatible.

Para ver la lista de funciones que se pueden asignar a las teclas configurables del mando a distancia, consulte la página 56.

## Mando a distancia

- 1 En el mando a distancia, vaya a **Ajustes > Mando a distancia > Botones**.
- 2 Seleccione cada una de las opciones **Gatillo 1 (pulsación corta)**, **Gatillo 1 (pulsación larga)**, **Gatillo 2 (pulsación corta)**, **Gatillo 2 (pulsación larga)** y asigne una función de la lista desplegable.

## Aplicación móvil

- 1 En la aplicación, vaya a **My devices > Trolling motor > Settings > FreeSteer Remote** (Mis dispositivos > Motor eléctrico > Ajustes > Mando a distancia FreeSteer).
- 2 Seleccione **Key 1 > Short press; Key 1 > Long press; Key 2 > Short press; Key 2 > Long press** (Tecla 1 > Pulsación corta; Tecla 1 > Pulsación larga; Tecla 2 > Pulsación corta; Tecla 2 > Pulsación larga) y asigne una función de la lista desplegable a cada uno de ellos.

Función asignada a la tecla del mando a distancia (pulsación larga o pulsación corta)	Cada vez que pulse la tecla asignada hace...
Ninguna	No hace nada.
Waypoint	Guarda la posición actual de la embarcación en el motor eléctrico como un waypoint, que puede recuperar y volver a utilizar en otro momento. Consulte <b>Guardar un waypoint</b> en la página 49 para obtener más información.
Control de crucero	Inicia el modo Control de crucero. Mantiene la velocidad SOG, ajustando el empuje de la hélice para compensar los efectos del viento y la corriente. Pulse de nuevo para detener el modo Control de crucero. Consulte <b>Modo de control de crucero</b> en la página 47 para obtener más información.
Subir Power-Pole®	Si hay un ancla Power-Pole® instalada y conectada, al pulsar esta tecla se sube el ancla Power-Pole® por completo. → <b>Nota:</b> El Power-Pole® debe conectarse a una pantalla multifunción a través de Bluetooth® para que funcione.
Bajar Power-Pole®	Si hay un ancla Power-Pole® instalada y conectada, al pulsar esta tecla se baja el ancla Power-Pole® por completo. → <b>Nota:</b> El Power-Pole® debe conectarse a una pantalla multifunción a través de Bluetooth® para que funcione.
Inicio/parada escaneo 360	Si se conecta un transductor Active Imaging 3 en 1 y una pantalla compatible, al pulsar esta tecla el motor eléctrico gira sin que la hélice funcione, lo que permite obtener una imagen de sonda de 360° del fondo submarino. Vuelva a pulsar la tecla para detener la exploración de 360°.
Escala frontal de ActiveTarget +	Recorre las entradas del menú Escala frontal para aumentar el alcance hacia delante del transductor ActiveTarget conectado.
Escala frontal de ActiveTarget -	Recorre las entradas del menú Escala frontal para reducir el alcance hacia delante del transductor ActiveTarget conectado.
Escala inferior de ActiveTarget +	Recorre las entradas del menú Escala inferior para aumentar el alcance hacia abajo del transductor ActiveTarget conectado.
Escala inferior de ActiveTarget -	Recorre las entradas del menú Escala inferior para reducir el alcance hacia abajo del transductor ActiveTarget conectado.

# SOFTWARE

---

Para asegurarse de recibir notificaciones cuando haya actualizaciones de software disponibles para descargar, use la aplicación móvil Lowrance o Simrad® para registrar su motor eléctrico. Las actualizaciones para el motor eléctrico, el Pedal Inalámbrico Avanzado y el mando a distancia FreeSteer se incluyen de forma conjunta.

Después de transferir una actualización al motor eléctrico, se instala automáticamente. Mientras la actualización está en curso, los LED **MODE** y **STATUS** del soporte del motor eléctrico parpadean en blanco, de izquierda a derecha, y el indicador de dirección del cabezal del motor eléctrico parpadea en azul. Cuando el pedal y el mando a distancia están encendidos y conectados al motor eléctrico mediante Bluetooth®, las actualizaciones de software pasan automáticamente desde el motor eléctrico a los dispositivos conectados correspondientes.

→ **Nota:** *No apague la alimentación del motor eléctrico mientras haya una actualización de software en curso.*

## Actualización del software mediante la pantalla multifunción

Visite la página de producto de su motor eléctrico: [www.lowrance.com/downloads/recon](http://www.lowrance.com/downloads/recon) o [www.simrad-yachting.com/downloads/recon](http://www.simrad-yachting.com/downloads/recon). Descargue el software Recon más reciente en una tarjeta microSD® de 32 GB o menos y, a continuación, inserte la tarjeta microSD® en la pantalla multifunción. Consulte la documentación de la pantalla multifunción para obtener información sobre la instalación de actualizaciones desde una tarjeta microSD® si es necesario.

La pantalla multifunción utiliza la red NMEA 2000® para instalar las actualizaciones en el motor eléctrico y, posteriormente, en los dispositivos conectados al motor eléctrico.

## Actualización del software a través de un dispositivo móvil

- 1 Conecte su dispositivo móvil a Internet y seleccione la notificación de software para descargar la actualización del motor eléctrico en el dispositivo móvil.
- **Nota:** *La descarga en el dispositivo móvil se realiza automáticamente si lo ha permitido en los ajustes del dispositivo. De lo contrario, verá una notificación invitándole a descargar la actualización en el dispositivo móvil.*
- 2 Conecte el dispositivo móvil al motor eléctrico mediante Bluetooth® y siga las instrucciones de la aplicación para transferir el paquete de actualización de software al motor eléctrico.
- **Nota:** *Si ya ha emparejado el dispositivo móvil con el motor eléctrico y la configuración del dispositivo móvil lo permite, la conexión será automática cuando el motor eléctrico esté encendido y dentro del alcance de Bluetooth®.*

## Consulta de la versión de software y el número de serie

Puede utilizar el mando a distancia o la aplicación móvil para consultar el número de serie y la versión de software instalada en el motor eléctrico, el mando a distancia FreeSteer o el Pedal Inalámbrico Avanzado. El dispositivo para el que quiere consultar la información debe estar encendido y conectado al motor eléctrico.

### Mando a distancia

Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú y, a continuación, utilice el joystick para ir a:

- **Ajustes > Motor eléctrico > Acerca de** para mostrar el número de serie y la versión de software instalada en el motor eléctrico.
- **Ajustes > Mando a distancia > Acerca de** para mostrar el número de serie y la versión de software instalada en el mando a distancia FreeSteer.
- **Ajustes > Pedal > Acerca de** para mostrar el número de serie y la versión de software instalada en el Pedal Inalámbrico Avanzado.

### Aplicación móvil

Seleccione su motor eléctrico en la lista de dispositivos almacenados en su perfil. Cuando se abra la pantalla de inicio del motor eléctrico, seleccione **Device info** (Información del dispositivo) para ver los números de serie y la versión de software actual instalada en el motor eléctrico, así como los dispositivos conectados al motor eléctrico.

# VALORES DE FÁBRICA

---

## Restablecimiento de fábrica del motor eléctrico

Al restablecer la configuración de fábrica del motor eléctrico, todos los ajustes vuelven a los valores predeterminados de fábrica.

- Se borrarán todas las calibraciones, incluida la calibración del offset de proa y la calibración del compás.
- También se borrarán los waypoints y tracks registrados (denominados rutas) guardados en la memoria del motor eléctrico.
- Todos los dispositivos emparejados al motor eléctrico mediante Bluetooth® se desemparejarán, incluidos los accesorios vinculados de fábrica que se incluyen con el motor eléctrico. Para poder volver a conectarse, es necesario realizar el emparejamiento Bluetooth®.

### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Motor eléctrico > Valores de fábrica**.

## Volver a valores por defecto

Restablezca los valores predeterminados de un dispositivo cuando desee desemparejar dicho dispositivo del motor eléctrico sin realizar un restablecimiento completo de la configuración de fábrica del motor.

Al restaurar los valores predeterminados en el mando a distancia FreeSteer o el Pedal Inalámbrico Avanzado, todos los ajustes del dispositivo vuelven a los valores predeterminados de fábrica.

- El dispositivo se desempareja del motor eléctrico y tendrá que emparejarlo de nuevo por Bluetooth® para poder volver a conectarse al motor eléctrico.
- Las teclas configurables del dispositivo vuelven a los ajustes predeterminados (incluida la ausencia de función, si procede).

### Desemparejamiento del mando a distancia y restauración de los valores predeterminados

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Mando a distancia > Restablecer predeterminados**.

### Desemparejamiento del pedal y restauración de los valores predeterminados

#### Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú.
- 2 Utilice el joystick para ir a **Ajustes > Pedal > Restablecer predeterminados**.

# CÓDIGOS DE ERROR

Los códigos de error se muestran en la aplicación móvil, el mando a distancia FreeSteer o la pantalla multifunción conectada. Se pueden utilizar para diagnosticar problemas con el motor eléctrico.

→ **Nota:** Utilice la aplicación móvil Lowrance o Simrad® para acceder a los detalles sobre el origen de un código de error y obtener sugerencias sobre cómo solucionarlo.

## Mando a distancia

- 1 Pulse y suelte la tecla de menú  para abrir el menú y, a continuación, utilice el joystick para ir a **Diagnósticos**.
- 2 Los códigos de error aparecen en la pantalla LCD del mando a distancia si se han registrado.

## Aplicación móvil

- 1 Seleccione su motor eléctrico en la lista de dispositivos almacenados en su perfil. Aparece una notificación en la pantalla de inicio del motor eléctrico si se han registrado códigos de error.
- 2 Abra la notificación para ver los códigos individuales.

## Pantalla multifunción

- 1 Consulte la documentación de la pantalla multifunción para obtener instrucciones sobre cómo revisar las alertas y alarmas registradas en la pantalla multifunción.

## Tabla de códigos de error

Código	Descripción breve
A001	Mantenimiento piloto automático
A002	Mantenimiento piloto automático
B001	Mantenimiento Bluetooth®
C001	Mantenimiento calibración de fábrica
C002	Calibrar offset de proa
C003	Calibrar compás
D001	Comprobar placa de usuario/pantalla
H001	Mantenimiento PCB del cabezal
L001	Mantenimiento unidad inferior
L002	Mantenimiento unidad inferior
L003	Mantenimiento unidad inferior
L004	Comprobar unidad inferior
L005	Mantenimiento unidad inferior
M001	Mantenimiento PCB de base
M003	Exceso de temperatura
M004	Sobrecorriente en dirección

Código	Descripción breve
M005	Sobrecorriente en unidad inferior
P002	<Nombre de dispositivo> Botón atascado
P003	<Nombre de dispositivo> Error interno
P004	Calibración del pedal necesaria
S001	Mantenimiento detección de despliegue
S002	Comprobar sensor de plegado/ desplegado
T001	Mantenimiento transmisión
T002	Mantenimiento transmisión
V001	Tensión inferior a especificación
V002	Tensión superior a especificación
X001	Comprobar software
X002	Mantenimiento software
Y001	Reparar cable de comunicaciones
Y002	Error de comunicación N2K

# MANTENIMIENTO

Para mantener el motor eléctrico en las mejores condiciones de funcionamiento y conservar su fiabilidad, este debe recibir inspecciones y mantenimiento periódicos. Manténgalo en buen estado para garantizar su seguridad y la de sus pasajeros. Registre todas las tareas de mantenimiento realizadas y guarde los partes de trabajo de mantenimiento y los recibos.

 **ADVERTENCIA:** No inspeccionar, mantener o reparar el motor eléctrico puede provocar daños en el producto o lesiones graves. No realice tareas de mantenimiento o servicio en el motor eléctrico si no está familiarizado con los procedimientos correctos de seguridad y servicio.

 **ADVERTENCIA:** Si se realizan tareas de servicio o mantenimiento sin desconectar primero la batería, se pueden producir daños en el producto, lesiones o la muerte debido a incendios, explosiones, descargas eléctricas o arranques inesperados del motor. Desconecte siempre los cables de la batería antes de realizar tareas de mantenimiento, reparación, instalación o extracción de componentes del motor.

 **ADVERTENCIA:** El uso de accesorios no aprobados para reparar (o controlar) el motor puede causar daños, un funcionamiento inesperado del motor o lesiones. Utilice piezas y accesorios aprobados de forma segura y de la manera indicada para evitar un funcionamiento accidental o inesperado del motor. Mantenga todas las piezas instaladas de fábrica en su lugar, incluidas las cubiertas de los accesorios, las carcasa y las protecciones.

## Antes de cada uso

- Compruebe si hay conexiones de cables sueltas o con corrosión.
- Compruebe el apriete de las conexiones de los cables de la batería. Se recomienda usar tuercas de acero inoxidable para fijar los cables de la batería a sus terminales.
- Compruebe si hay daños en las palas de la hélice.
- Compruebe el apriete de la tuerca de la hélice.
- Si tiene instalado un ánodo en el eje de la hélice, compruebe que esté bien apretado.
- Compruebe el apriete del soporte a la cubierta de la embarcación.

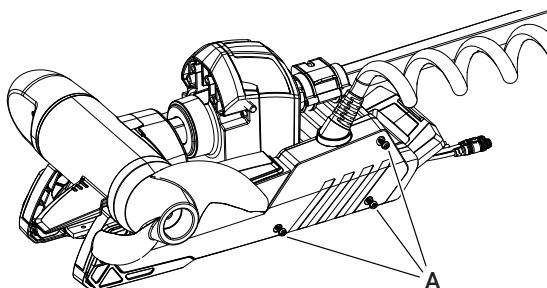
## Después de cada uso

- Desconecte los cables de la batería de la fuente de alimentación; o bien, desconecte el motor de la embarcación o abra el disyuntor instalado.
- Recargue las baterías del motor eléctrico (y la fuente de alimentación de 12 V del pedal, si corresponde) lo antes posible. El estado ideal de una batería es totalmente cargada.
- Compruebe los dos lados de la hélice y el eje, y elimine los residuos, como las algas. Si encuentra hilo de pescar en la hélice, desmóntela para eliminar todo el hilo que haya quedado enrollado en el eje.
- Compruebe si hay daños en las palas de la hélice.
- Compruebe el apriete de la tuerca de la hélice.
- Si tiene instalado un ánodo en el eje de la hélice, compruebe que esté bien apretado.
- Enjuague el motor eléctrico con agua dulce limpia después de usarlo en un entorno salobre o de agua salada. Tenga cuidado si usa una hidrolimpiadora de alta presión para limpiar el motor eléctrico, ya que puede desprender pines y conectores. Use un cepillo seco para limpiar pines y conectores.
- Si es necesario, lave el motor eléctrico con agua jabonosa templada y límpielo suavemente con un paño suave. Nunca use productos abrasivos o que contengan disolventes (acetona, aguarrás mineral, etc.), ácidos, amoniaco o alcohol para limpiar el motor eléctrico, ya que pueden dañar la carcasa de plástico.
- Compruebe el nivel de las pilas del mando a distancia. Sustitúyalas si es necesario. Apague el mando a distancia.
- Compruebe el nivel de las pilas del pedal, si corresponde. Sustitúyalas si es necesario. Asegúrese de que el pedal está apagado después de su uso.

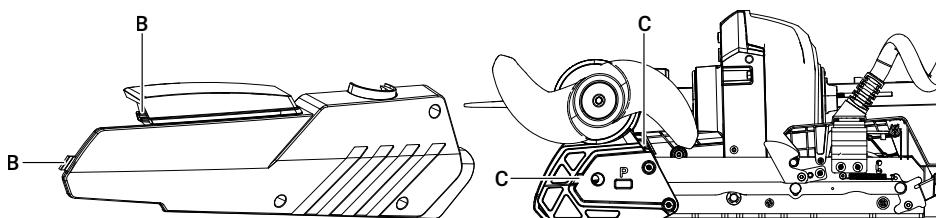
## Cada 100 horas de uso o anualmente (lo que ocurra primero)

Utiliza una grasa náutica como Quicksilver 2-4-C con PTFE para lubricar los mecanismos del soporte del motor eléctrico.

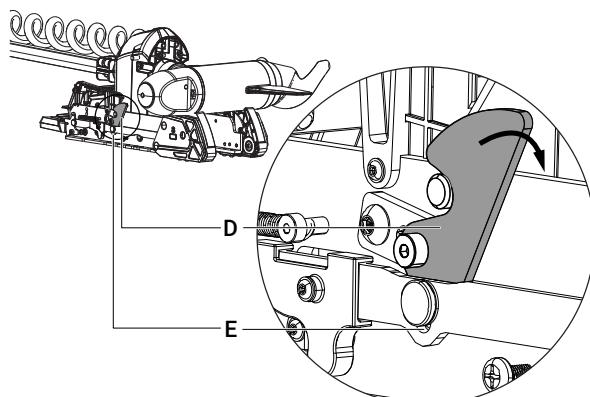
- 1 Afloje los tornillos de la placa lateral de cada lado del soporte (A). Los tornillos se sujetan con arandelas.



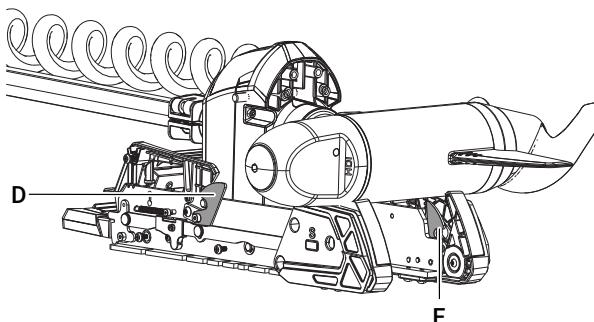
- 2 Retire las placas laterales de ambos lados del soporte, teniendo cuidado de no dañar las lengüetas de posicionamiento (B) al sacarlas de sus ranuras (C).



- 3 Identifique el cierre de plegado (D) en el soporte del motor eléctrico y, a continuación, aplique grasa a la ranura (E) del varillaje del cierre de plegado.
- 4 Repita el procedimiento para la misma ubicación en el lado contrario del soporte.
- 5 Pulse y suelte varias veces la palanca de desbloqueo de plegado/desplegado para distribuir la grasa.



- 6 Si los cierres del soporte (**D, F**) comienzan a estar ásperos o desgastados, o si empiezan a hacer ruido, aplique una fina capa de Quicksilver 2-4-C con PTFE a la superficie superior de cada cierre, en ambos lados del soporte.



- 7 Vuelva a colocar las placas laterales en el soporte.

## Inspección de la batería

Las baterías de la fuente de alimentación deben inspeccionarse periódicamente para garantizar el correcto funcionamiento del motor eléctrico.

→ **Nota:** Lea las instrucciones de seguridad y mantenimiento que acompañan a la batería.

- 1 Asegúrese de que la batería está correctamente fijada a la embarcación.
- 2 Asegúrese de que los terminales del cable de la batería están correctamente instalados, limpios y apretados.
- 3 Asegúrese de que la batería cuenta con una caja de batería que evita cortocircuitos accidentales en los terminales.

## Preparación para el almacenamiento

La principal consideración a la hora de preparar el motor eléctrico para su almacenamiento es protegerlo de la corrosión y de los daños causados por la congelación del agua que quede en su interior. Para un almacenamiento a largo plazo también se recomienda desconectar las baterías y guardarlas bajo techo y en un lugar seco. También se deben sacar las pilas del mando a distancia y del pedal inalámbrico para almacenarlos durante un periodo prolongado. Guarde el motor eléctrico en un lugar seco donde no haya temperaturas inferiores a -29 °C (-20 °F).

© 2024 Navico Group. Todos los derechos reservados. Navico Group es una división de Brunswick Corporation.  
® Registrado en la oficina de patentes y marcas comerciales (™) de EE. UU. de conformidad con el derecho consuetudinario estadounidense.  
Visite [www.navico.com/intellectual-property](http://www.navico.com/intellectual-property) para revisar los derechos y las acreditaciones mundiales de la marca registrada de Navico Group y otras entidades.

**lowrance.com**  
**simrad-yachting.com**