

FreeSteer™-etäohjaussauva

Pikaopas

FI

Yhteensopiva Lowrancen® ja Simradin® GPS-ohjattavien keulamoottorien kanssa, pois lukien Ghost®-sarja.

☰ Virta- ja valikkopainike

Käynnistä tai sammuta kauko-ohjain pitämällä painiketta painettuna.

Avaa päävalikko painamalla painiketta.

⚓ Potkurin ON/OFF-painike / Peruuta kaikki

Kytke potkuri käyttöön / pois käytöstä painamalla painiketta.

Pidä painiketta painettuna missä tahansa tilassa, kun haluat pysäyttää kaikki toiminnot, kytkeä potkurin pois käytöstä ja poistua tilasta.

+ - Nopeuden säätäminen

Painamalla näitä painiketta ja vapauttamalla ne voit säätää työntövoimaa. Pitämällä niitä painettuina voit säätää matkanopeutta.

▲ Autopilotti

Paina painiketta, jos haluat käynnistää tai pysäyttää määritetyn autopilottitilan.

Huomautus: Oletusasetus on pidä kurssi -tila, jossa potkurin automaattinen käynnistys ei ole käytössä.

⚓ Pidä ankkuri

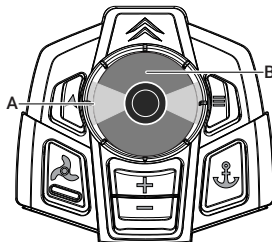
Paina painiketta, jos haluat käynnistää tai pysäyttää pidä ankkuri -tilan.

Paristot

2 AA-paristoa (sisältyvät toimitukseen). Kierrä paristokotelon kanta vastapäivään, jotta voit irrottaa sen.

FreeSteer™-ohjaus

Ohjaussauvalla voi ohjata perinteisesti vasemmalle/ oikealle (A) sekä 360 asteen ohjauksella (B).

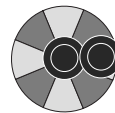


Kun järjestelmä on autopilottitilassa, voit kääntää alemmaa yksikköä asteittain kääntämällä ohjaussauvaa vasemmalle tai oikealle. Voit myös kääntää ohjaussauvaa mihin suuntaan tahansa ja pitää sitä paikallaan, jolloin alempi yksikkö kääntyy kyseiseen suuntaan. Kun vapautat ohjaussauvan, alemman yksikön suunnasta tulee veneen uusi kurssi tai suunta.

LOWRANCE® **SIMRAD®**

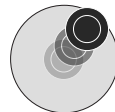
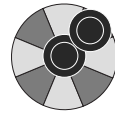
Sijainnin säätäminen pidä ankkuri -tilassa

Kun järjestelmä on Pidä ankkuri -tilassa, voit käyttää ohjaussauvaa kääntämään veneen haluttuun suuntaan.



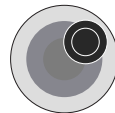
8-suuntainen ankkurinsiirto

Kun napautat ohjaussauvaa vasemmalle, oikealle, eteenpäin (ylös), taaksepäin (alas) tai 45 asteen kulmassa, vene siirtyy kyseiseen suuntaan 1,5 metrin askelin.



Kun haluat vaihtaa sijaintia, pidä ohjaussauvaa painettuna haluttuun suuntaan.

Vapauttamalla ohjaussauvan voit ankkuroida veneen uuteen sijaintiin.



Potkurin työntövoima on verrannollinen ohjaussauvan asentoon keskikohdasta. Kun haluat varmistaa tarkan sijainnin, vapauta ohjaussauvaa hieman taaksepäin, kun lähestyt uutta sijaintia. Vapauttamalla ohjaussauvan voit ankkuroida veneen.

Saat täydelliset ohjeet, kun skannaat ja lataat Recon™-käyttöoppaan.



Pariliitos ja yhdistäminen

Jos FreeSteer™-etäohjaussauva toimitettiin keulamoottorin mukana samassa pakkauksessa, siinä on valmiina Bluetooth®-pariliitos keulamoottoriin. Etäohjaussauva yhdistetään keulamoottoriin automaattisesti, kun keulamoottori on käynnissä ja toiminta-alueen sisällä.

Huomautus: Odotettu enimmäiskäyttöalue keulamoottorista on 25 metriä ihanteellisissa olosuhteissa, kun näköyhteys on esteetön.

Jos etäohjaussauvan tehdasasetukset palautetaan tai jos se on ostettu erikseen keulamoottorista, etäohjaussauvan ja keulamoottorin välille on muodostettava pariliitos, jotta ne voidaan yhdistää.

Jos muodostat pariliitoksen manuaalisesti, avaa valikko ja valitse **Asetukset > Kauko-ohjaus > Bluetooth**.

Etäohjaussauvan voi liittää vain yhteen keulamoottoriin kerrallaan. Jos haluat **purkaa** etäohjaussauvan ja keulamoottorin välisen pariliitoksen, valitse **Valikko > Asetukset > Kauko-ohjaus > Palauta oletukset**.

Huomautus: Toiminto palauttaa etäohjaussauvan kaikki asetukset oletusarvoihin ja poistaa määritetyt toiminnot määritettävistä painikkeista.

Kalibrointi

Kun asennus on tehty, kalibroi keulamoottorin kompassi ja keulan korjaus ennen minkään autopilottitilan käyttämistä.

Varmista ennen kalibrointia, että keulamoottoriin on kytketty virta ja että se on laskettu veteen. Yhdistä myös etäohjaussauva. Varmista, että vene on paikallaan

(esim. kiinnitetty laituriin) ja että alempi yksikkö pääsee pyörimään 360 astetta esteettä. Varmista, että keulamoottori ei ole lähellä suuria metalliesineitä tai virtaa kuljettavia laitteita, joiden magneettikentät voisivat kalibroida kompassin väärin.

Aloita kalibrointi valitsemalla **Valikko > Asetukset > Keulamoottori** ja sitten **Keulan korjaus** tai **Kompassin kalibrointi**. Seuraa näytön ohjeita.

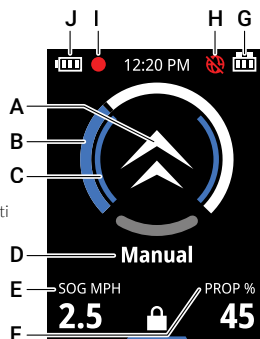
Huomautus: Veteen laskettu keulamoottori liikkuu automaattisesti kalibroinnin aikana. Onnistuneen kalibroinnin jälkeen keulamoottori palaa automaattisesti keskilinjan asentoon.

Määritettävät painikkeet

Valitsemalla **Valikko > Asetukset > Kauko-ohjaus > Painikkeet** voit määrittää enintään neljä toimintoa kahteen määritettävään painikkeeseen ● ja ●●, jotka ovat etäohjaussauvan takaosassa.

LCD-näyttö ja tilapalkki

- A Alempien yksikön suunta (näyttää manuaalisen tilan ja FreeSteer™-tilan)
- B Sininen mittari täyttyy myötäpäivään ja näyttää potkurin työntövoimaprosentin
- C Potkuri kytketty
- D Keulamoottorin tila
- E Nykyinen nopeus maan suhteen
- F Potkurin työntövoimaprocentti (tai vakionopeussäädintilassa asetettu nopeus)
- G Keulamoottorin akun tila
- H Häilytys: Ei GPS-sijaintitietoa
- I Jäljen tallennus on aktiivinen
- J Etäohjaussauvan pariston tila



Turvallisuus

Keulamoottoria koskeva varoitus: pysäytä keulamoottori heti, kun joku on vedessä veneesi lähellä.

Keulamoottori jatkaa pyydettyä toimintaa, vaikka kauko-ohjain menettäisi tehoa. Varmista, että osat pysäyttää keulamoottorin hätätilanteessa painamalla keulamoottorin virtapainiketta tai katkaisemalla sen virransyötön.

Tilan toimintopainike

Ota kuvakkeen osoittama toiminto käyttöön pitämällä näytön alla olevaa toimintopainiketta painettuna.

- Lukitse kauko-ohjaus
- Avaa kauko-ohjauksen lukitus
- Luo reittipiste
- Käynnistä vakionopeussäädintila
- Sulje vakionopeussäädintila

Keulamoottorin on oltava autopilotti- tai navigointitilassa ennen vakionopeussäätimen kytkemistä.

Mobiilisovellus

Pääset käyttämään keulamoottorin asetuksia ja tilaa mobiililaitteellasi. Lataa sovellus lukemalla sopiva QR-koodi® ja aloita rekisteröityminen.



Lowrance



Simrad®