

LOWRANCE®

SIMRAD®

Recon™

Käyttöohje

Suomi



Skannaa ja
tallenna

lowrance.com
simrad-yachting.com

Tekijänoikeudet

© 2024 Navico Group. Kaikki oikeudet pidätetään. Navico Group on Brunswick Corporationin divisioona.

Tavaramerkit

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off- ja ™ -common law-tavaramerkit. Tarkista Navico Groupin ja muiden toimijoiden maailmanlaajuiset tavaramerkkioikeudet ja akkreditoinnit osoitteesta www.navico.com/intellectual-property.

- Navico® on Navico Groupin tavaramerkki
- Lowrance® on Navico Groupin tavaramerkki
- Simrad® on Kongsberg Maritime AS:n tavaramerkki, jonka käyttöoikeus on myönnetty Navicolle
- ActiveTarget® on Navico Groupin tavaramerkki
- FreeSteer™ on Navico Groupin tavaramerkki
- Ghost® on Navico Groupin tavaramerkki
- Recon™ on Navico Groupin tavaramerkki
- FlipSwitch™ on Navico Groupin tavaramerkki
- HDS® on Navico Groupin tavaramerkki
- NSO™ on Navico Groupin tavaramerkki
- NSS® on Navico Groupin tavaramerkki
- NSX® on Navico Groupin tavaramerkki
- Quicksilver® on Brunswick Corporationin tavaramerkki
- Bluetooth® on Bluetooth SIG, Inc:n tavaramerkki
- SD® ja microSD® ovat SD-3C, LLC:n tavaramerkkejä
- NMEA® ja NMEA 2000® ovat National Marine Electronics Associationin tavaramerkkejä
- Power-Pole® on JL Marine Systems, Inc:n tavaramerkki
- QR-koodi® on Denso Wave Incorporatedin tavaramerkki

Takuu

Tuotteen takuu toimitetaan erillisenä asiakirjana.

Turvallisuus, vastuuvapauslauseke ja vaatimustenmukaisuus

Tuotteen turvallisuutta, vastuuvapautta ja vaatimustenmukaisuutta koskevat lausunnot toimitetaan erillisenä asiakirjana.

Lisätietoja

Asiakirjan versio: 001

Tämä asiakirja on valmisteltu ohjelmistoversiolla 1.0.

Tässä oppaassa esitellyt ja kuvatut ominaisuudet voivat poiketa yksiköstäsi, sillä ohjelmistoa kehitetään jatkuvasti.

Asiakirjan viimeisin versio tuetuilla kielillä ja muu aiheeseen liittyvä materiaali löytyy osoitteesta www.lowrance.com/downloads/recon tai www.simrad-yachting.com/downloads/recon.

Ota yhteyttä

Lisätietoa tuotteesta ja huollosta on osoitteessa www.lowrance.com/contact-us tai www.simrad-yachting.com/contact-us.

SISÄLLYS

4 Johdanto

4 Järjestelmän osat

- 4 Recon-keulamoottori (laskettuna)
- 5 FreeSteer-etäohjaussauva
- 5 Edistysellinen langaton jalkapedaali
- 6 Monitoiminäyttö
- 6 Mobiilisovellus
- 7 Sarjanumeron merkitseminen muistiin
- 7 Tuotteen rekisteröiminen

8 Turvallisuus: Lue ennen käyttöä

- 8 Veneilijän vastuu
- 8 Vedessä olevien ihmisten suojeleminen

9 Käynnistäminen ja kytkeminen

- 9 Keulamoottorin käynnistäminen
- 10 Kauko-ohjaimen kytkeminen käyttöön
- 11 Jalkapedaalin ottaminen käyttöön
- 12 Laitteiden pariliitos
- 14 Tilan merkkivalot ja merkkiäänet

17 Laskeminen ja nostaminen

- 17 Keulamoottorin laskeminen
- 18 Moottorin syvyyden säätäminen
- 19 Keulamoottorin nostaminen
- 20 Pikalukon avauspuolen muuttaminen (valinnainen)

22 Asetukset

- 22 Asetuksien käyttäminen kauko-ohjaimen kautta
- 22 Asetuksien käyttäminen mobiilisovelluksen kautta
- 22 Veneen mitoitus
- 22 Saapumistila
- 23 Noston suunta
- 23 Autopilotti
- 24 Potkuri automaattisesti käytössä
- 24 Akkujännite
- 24 Äänimerkit
- 24 Moottorin merkkivalo

25 Kalibrointi

- 25 Keulan korjauksen kalibrointi
- 27 Kompassin kalibrointi

29 FreeSteer-etäohjaussauva

- 29 FreeSteer
- 30 Perinteinen ohjaus
- 30 Nopeuden säätäminen
- 31 Kauko-ohjaimen painikkeet
- 32 Valikoissa siirtyminen
- 32 FreeSteer-etäohjaussauvan asetukset
- 33 LCD-näyttö ja tilapalkki
- 34 Toimintopainike
- 35 Kauko-ohjaimen lukitseminen
- 35 Kauko-ohjaimen lukituksen avaaminen

36 Keulamoottorin käyttö

- 36 GPS

37 Manuaalitila

- 37 Potkurin käynnistäminen/sammuttaminen kauko-ohjaimella
- 37 FreeSteer kauko-ohjaimella
- 37 Perinteinen ohjaus kauko-ohjaimella
- 37 Nopeuden säätäminen kauko-ohjaimella
- 38 Potkurin käynnistäminen/sammuttaminen jalkapedaalilla
- 38 Ohjaaminen suhteellisesti jalkapedaalilla
- 38 Nopeuden säätäminen jalkapedaalilla
- 39 Alempi painikemoduuli jalkapedaalissa

40 Tilat ja toiminnot

- 40 Pidä ankkuri -tila
- 40 Pidä ankkuri -tilan käynnistäminen
- 41 Sijainnin säätäminen pidä ankkuri -tilassa
- 42 Potkurin keskeyttäminen pidä ankkuri -tilassa
- 43 Pidä ankkuri -tilan lopettaminen
- 44 Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta)
- 45 Autopilottitilan käynnistäminen
- 45 Suunnan säätäminen autopilottitilassa
- 46 Potkurin keskeyttäminen autopilottitilassa
- 46 Autopilottitilan pysäyttämisen/lopettaminen
- 47 Vakionopeussäädintila
- 47 Vakionopeussäädintilan käynnistämisen/lopettämisen/säätäminen

49 Navigointi

- 49 MFD:n määrittäminen reittipisteiden vastaanottamiseen
- 49 Reittipisteen luominen
- 50 Reittipisteeseen siirtyminen
- 50 Poista reittipiste
- 50 Jäljen tallennus
- 51 Tallennetun jäljen (reitin) seuraaminen
- 51 Tallennetun jäljen (reitin) poistaminen
- 51 Navigoinnin lopettaminen
- 52 Lisää navigointivaihtoehtoja

53 Määritettävät painikkeet

- 53 Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille
- 55 Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille

57 Ohjelmisto

- 57 Ohjelmiston päivittäminen MFD:n kautta
- 57 Ohjelmiston päivittäminen mobiililaitteella
- 57 Ohjelmistoversion ja sarjanumeron näyttäminen

58 Tehdasasetukset

- 58 Keulamoottorin tehdasasetusten palauttaminen
- 58 Oletusasetusten palauttaminen

59 Vikakoodit

- 59 Vikakooditaulukko

60 Huolto

- 60 Ennen jokaista käyttökertaa
- 60 Jokaisen käytön jälkeen
- 62 Akun tarkastus
- 62 Varastoinnin valmistelu

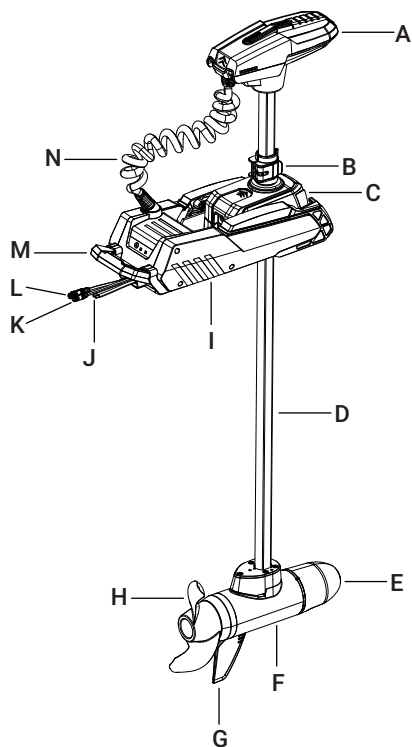
JOHDANTO

Tämä käyttöohje koskee Recon-keulamootorin käyttöä.

Lisätietoja keulamootorin asentamisesta on Recon-asennusohjeessa.

JÄRJESTELMÄN OSAT

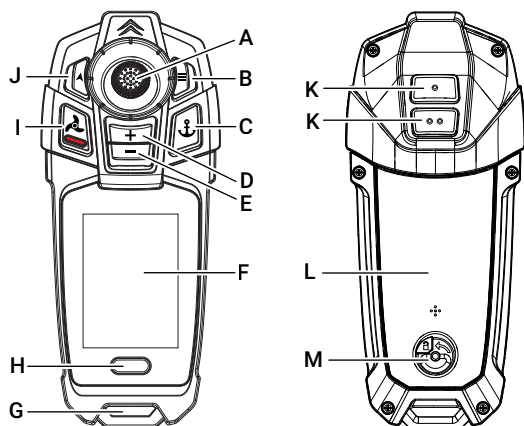
Recon-keulamoottori (laskettuna)



- A Pää
- B Säädettyvä pikalukko
- C Ohjauksen voimansiirto
- D Pylväs
- E Nokkakartio
- F Alempi yksikkö
- G Evä
- H Potkuri
- I Teline
- J Virtajohto
- K Kaikuluotainkaapeli
- L NMEA 2000®-kaapeli
- M Noston/laskun vapautusvipu
- N Kierrekaapeli

FreeSteer-etäohjaussauva

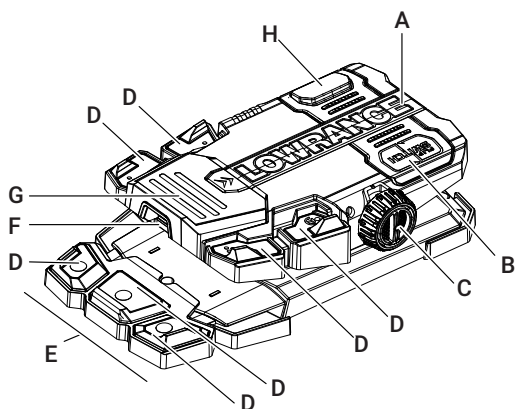
Keulamoottoria voi määrittää, kalibroida ja käyttää FreeSteer-etäohjaussauvalla.



- A Joystick
- B Virtakatkaisin/valikko
- C Ankkurin lukituksen kytkentä/vapautus
- D Potkurinopeuden lisäys
- E Potkurinopeuden pienennys
- F LCD-näyttö
- G Hihnan kiinnike
- H Tilan toimintopainike
- I Potkurin ON/OFF-painike / Peruuta kaikki
- J Autopilotti ON/OFF
- K Ohjelmoitavat näppäimet
- L Paristokotelon kansi
- M Paristokannen lukitus

Edistyksellinen langaton jalkapedaali

Keulamoottoria voi kalibroida ja käyttää edistyksellisellä langattomalla jalkapedaalilla.



- A Pedaalin etuosa
- B Paristokotelo
- C Nopeuden säätönuppi
- D Tila-/toimintopainikkeet
- E Irrotettava alapainikemoduuli
- F Virtakatkaisin
- G Pedaalin takaosa
- H Hetkellinen kytkin

Monitoiminäyttö

Keulamoottorin määrittys ja käyttö on mahdollista monitoiminäytön (MFD) avulla.

Yhteensopivia monitoiminäyttöjä ovat:

- Lowrance HDS Pro, HDS Live, HDS Carbon ja Elite FS uusimmalla ohjelmistolla
- Simrad® NSX, NSSevo3S ja NSOevo3S uusimmalla ohjelmistolla

Käyttöliitännät vaihtelevat mallien kesken. Varmista, että MFD-ohjelmistosi on ajan tasalla, ja tarkista verkossa MFD-dokumentaation päivitykset.

Huomaa, että monitoiminäyttöä tarvitaan seuraaviin toimintoihin:

- Keulamoottorin kaikuluotaimen näyttäminen ja käyttäminen
- Tiettyjen lisävarusteiden, kuten Power-Pole®-ankkurien, käyttäminen
- Edistyskellisten navigointitoimintojen käyttäminen
- Ohjelmistopäivitysten siirtäminen keulamoottoriin, jos mobiililaitteesi akku on vähissä.

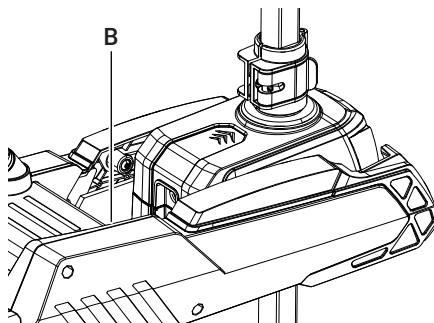
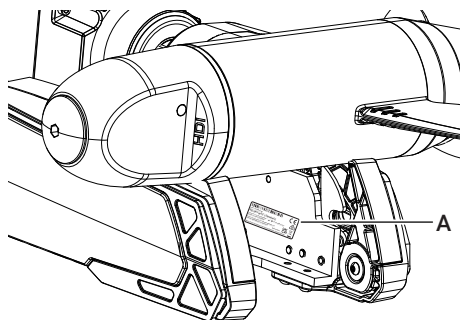
Mobiilisovellus

Mobiililaitetta, jossa on Lowrance- tai Simrad®-sovellus, voidaan käyttää keulamoottorin määrittämiseen ja kalibrointiin, kun olet rekisteröinyt keulamoottorin profiiliisi.

Sarjanumeron merkitseminen muistiin

On tärkeää merkitä sarjanumero ja mallinumero ylös myöhempää tarvetta varten.

Keulamootorissa on kaksi sarjanumerotarraa. Yksi tarra on telineen sisäpuolella, ja siihen pääsee helposti, kun keulamootori on nostettuna (A). Toinen tarra on ohjauksen voimansiirron takana olevassa syvennyksessä, ja siihen pääsee helposti, kun keulamootori on lasketussa asennossa (B).



Tuotteen rekisteröiminen

Skannaa seuraava Recon-keulamootorin QR-koodi®, niin pääset rekisteröimään keulamootorin Lowrance- tai Simrad®-mobiilisovelluksella.



Lowrance



Simrad®

Jos sinulla ei vielä ole Lowrance- tai Simrad®-mobiilisovellusta, QR-koodi® ohjaa sinut laitteesi sovelluskauppaan, mistä voit asentaa sovelluksen yhdellä napsautuksella, luoda tilin ja aloittaa keulamootorin rekisteröinnin.

Myöhemmin, kun keulamootori on asennettu, käynnistetty ja se on parinmuodostustilassa (katso ohjeet Recon-käyttöohjeesta), mobiilisovelluksesi muodostaa automaattisesti Bluetooth®-yhteyden keulamootoriin ja päättää rekisteröintiprosessin tallentamalla keulamootorin sarjanumeron.

Lowrance®- tai Simrad®-mobiilisovelluksella pääset keulamootorin asetuksiin ja voit tarkistaa keulamootorin tilan, vianmäärityksen vikakoodit ja kuvaukset.

→ **Huomautus:** Keulamootorin voi rekisteröidä vain yhdelle mobiilisovellustilille.

Vaihtoehtoisesti voit rekisteröidä keulamootorin täyttämällä lomakkeen osoitteessa www.lowrance.com/mfdreg tai www.simrad-yachting.com/mfdreg.

TURVALLISUUS: LUE ENNEN KÄYTTÖÄ

Veneilijän vastuu

Käyttäjä (kuljettaja) on vastuussa veneen asianmukaisesta ja turvallisesta käytöstä sekä siinä olevien henkilöiden ja sivullisten turvallisuudesta. On erittäin suositeltavaa, että jokainen käyttäjä (kuljettaja) lukee ja ymmärtää tämän käyttöohjeen ennen keulamoottorin käyttöä.

Varmista, että vähintään yksi aluksella oleva henkilö on saanut opastusta keulamoottorin perustoiminnasta, jos kuljettaja ei pysty käyttämään venettä.

Käyttäjän ja kaikkien matkustajien tulee käyttää kellukkeita paikallisen lainsäädännön mukaisesti.

Käyttäjien on ilmoitettava veneilyonnettomuuksista paikalliselle veneilyviranomaiselle.

Vedessä olevien ihmisten suojeleminen

Keulamoottoria käytettäessä

Vedessä olevan henkilön on vaikea reagoida nopeasti välttääkseen häntä lähestyvän veneen, vaikka se kulkisi hitaalla nopeudella. Hidasta ja ole erittäin varovainen aina, kun olet veneilemässä alueella, jolla voi olla ihmisiä vedessä.

Kun vene on paikoillaan

 **VAROITUS:** Pyörivä potkuri, liikkuva vene tai mikä tahansa veneeseen kiinnitetty kiinteä laite voi aiheuttaa uimareille vakavan vamman tai kuoleman. Pysäytä keulamoottori heti, kun joku on vedessä veneesi lähellä.

Kytke keulamoottori irti, ennen kuin päästät ihmiset uimaan keulamoottorin potkurin lähelle.

Tarkkaile matkustajia, kun vene on liikkeessä. Äkillinen veneen nopeuden lasku, kuten veneen suunnan jyrkkä muutos, voi heittää matkustajat pois veneestä.

Käyttäjällä on oltava esteetön näkymä erityisesti eteenpäin. Matkustajat, kuormat tai kalastusistimet eivät saa estää käyttäjän näkymää.

Vähennä nopeutta ja toimi varoen aina, kun navigoit matalassa vedessä.

KÄYNNISTÄMINEN JA KYTKEMINEN

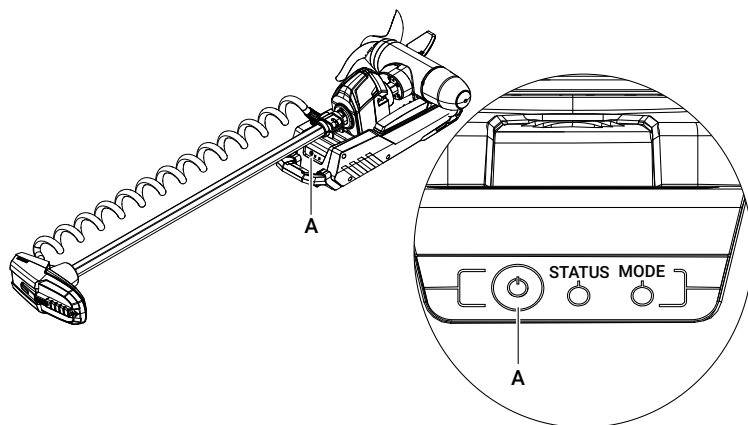
Näissä toimenpiteissä oletetaan, että keulamoottori on jo asennettu ja johdotettu Recon-asennusohjeiden mukaisesti.

Keulamoottorin käynnistäminen

Keulamoottori käynnistyy automaattisesti heti, kun siihen syötetään virtaa. Keulamoottori antaa kolme nopeaa merkkiääntä, ja kaikki sen LED-valot palavat sinisinä, kun se käynnistyy.

Käynnistä sammuksissa oleva keulamoottori painamalla telineen takana olevaa virtapainiketta (A).

Jos haluat sammuttaa keulamoottorin, paina virtapainiketta (A) uudelleen.



→ **Huomautus:** Muut järjestelmälaitteet, kuten kauko-ohjaimet, jalkapedaalit ja näyttöyksiköt, on käynnistettävä yksitellen.

Valmiina käyttöön

Kun keulamoottori on käyttövalmis:

- **STATUS**-merkkivalo (vasen) muuttuu sinisestä väriksi, joka näyttää keulamoottorin virransyötön tilan, ja
- **MODE**-merkkivalo (oikea) muuttuu sinisestä väriksi, joka näyttää keulamoottorin GPS-tilan (punainen: ei GPS-signaalia, vihreä: GPS-signaali).

→ **Huomautus:** Voi kestää useita sekunteja, ennen kuin keulamoottori saa GPS-signaalin. Manuaalista ja pidä suunta -tilaa voi käyttää ilman GPS:ää. Lisätietoja on kohdassa **GPS** sivulla **36**.

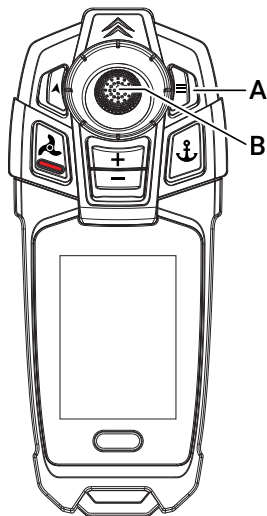
Lisätietoja keulamoottorin merkkivaloista ja -äänistä on sivulla **14**.

Kauko-ohjaimen kytkeminen käyttöön

Ota FreeSteer-kauko-ohjain käyttöön pitämällä valikkopainiketta  painettuna kauko-ohjaimen oikeassa yläkulmassa (A).

→ **Huomautus:** Paina samaa painiketta, jos haluat näyttää päävalikon.

Jos haluat poistaa kauko-ohjaimen käytöstä, pidä valikkopainiketta (A) painettuna uudelleen.



A Virta- ja valikkopainike

B Joystick

Valmiina käyttöön

Kauko-ohjain yhdistyy automaattisesti keulamoottoriin Bluetooth®-yhteyden kautta, jos on liitetty pariaksi aiemmin ja keulamoottori on kytketty käyttöön ja kantaman sisällä. Lisätietoja yhdistämisestä on kohdassa **Laitteiden pariliitos** sivulla 12.

Kun FreeSteer-kauko-ohjain on käyttövalmis, sen LCD-näyttö näyttää seuraavaa:

- **Nostettu**, jos keulamoottori on käynnissä ja nostettuna, tai
- **Manuaalinen**, jos keulamoottori on käynnissä ja laskettu (potkuri ei ole vielä käynnissä).

Valikoissa liikkuminen

- 1 Näytä päävalikko painamalla valikkopainiketta  kauko-ohjaimessa (A, yllä).
- 2 Valitse valikosta vaihtoehtoja liikuttamalla ohjaussauvaa (B, yllä) eteenpäin tai taaksepäin.
- 3 Avaa tai ota käyttöön valittu vaihtoehto painamalla ohjaussauvaa keskeltä ja vapauttamalla se.

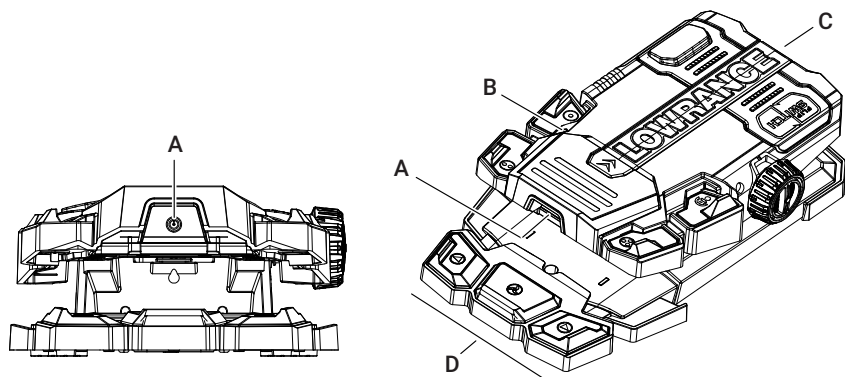
Lisätietoja kaikista FreeSteer-kauko-ohjaimen painikkeista on sivulla 31.

Jalkapedaalin ottaminen käyttöön

Jos jalkapedaali on kytketty 12 V:n virtalähteeseen, se kytkeytyy käyttöön automaattisesti, kun virtalähde on kytketty.

Jos käytät AA-paristoja jalkapedaalin virransyöttöön, paina virtapainiketta (A) jalkapedaalin takaosassa (kantapää), jolloin jalkapedaali kytkeytyy käyttöön.

Jos haluat kytkeä jalkapedaalin pois päältä, paina virtapainiketta (A) uudelleen.



- A Jalkapedaalin virtapainike
- B Jalkapedaalin tila ja akun merkkivalo
- C 12 V:n virtajohto (valinnainen asennus)
- D Alempi avainmoduuli (voidaan poistaa)

Käynnistys ja valmiina toimintaan

Jalkapedaalin merkkivalo (B, yllä) palaa sinisenä, kun jalkapedaali käynnistyy.

Tämän jälkeen merkkivalo värä, joka ilmaisee akun tason ja sitten Bluetooth®-yhteyden tilan.

Lisätietoja jalkapedaalin merkkivalosta on sivulla 16.

Laitteiden pariliitos

⚠ VAROITUS: Muiden kuin hyväksytyjen lisävarusteiden käyttö moottorin ohjaamiseen voi aiheuttaa vaurioita, odottamatonta moottorin toimintaa ja/tai henkilövahinkoja. Käytä hyväksyttyjä osia ja lisävarusteita (mukaan lukien ohjauslaitteet, kuten kauko-ohjaimet) turvallisesti ja tavalla, joka ehkäisee moottorin tahatonta tai odottamatonta toimintaa.

Kauko-ohjaimet, jalkapedaalit ja mobiililaitteet sovelluksen kanssa viestivät keulamootorin kanssa Bluetooth®-yhteyden avulla.

Bluetooth®-pariliitos on prosessi, jossa laitteet jakavat ja tallentavat tietoja, joiden avulla ne voivat tunnistaa toisensa ja lähettää ja vastaanottaa tietoja tulevaisuudessa. Kun laite on ensin pariliitetty keulamoottoriin, se yhdistyy keulamoottoriin automaattisesti aina, kun keulamoottori ja laite käynnistetään ja ne ovat kantaman sisällä toisistaan.

- ➔ **Huomautus:** Laitteiden odotettu enimmäiskäyttöalue keulamoottorista on 25 metriä ihanteellisissa olosuhteissa, kun näkyvyys on esteetön.
- ➔ **Huomautus:** Keulamoottoriin voidaan yhdistää jopa viisi laitetta kerralla.
- ➔ **Huomautus:** Jotta veneen monitoiminäyttöä (MFD) voidaan käyttää keulamootorin kanssa, MFD ja keulamoottori on liitettävä samaan NMEA 2000® -verkkoon. Lisätietoja NMEA 2000® -verkoista on MFD:n asennusohjeessa.

Lisävarusteet, jotka tulevat samassa laatikossa keulamootorin kanssa, on jo pariliitetty keulamoottoriin. Erikseen ostetut lisävarusteet tai lisävarusteet, joille on tehty tehdasasetusten palautus, on pariliitettävä osana ensimmäistä yhdistämistä keulamoottoriin.

Jotta laite voidaan pariliittää keulamoottoriin, sekä keulamootorin että laitteen on oltava:

- Virta kytkettynä
- Alle 4 metrin etäisyydellä toisistaan
- Bluetooth®-pariliitostilassa.

Keulamoottori

Kun haluat laittaa keulamootorin Bluetooth®-pariliitostilaan, pidä telineen takana olevaa virtapainiketta painettuna.

Telineen LED-valot ja keulamootorin pään merkkivalo vilkkuvat sinisinä, kun keulamoottori on pariliitostilassa.

Etäohjaussauva

- ➔ **Huomautus:** Jos FreeSteer-etäohjaussauva tuli samassa laatikossa kuin keulamoottori, se on valmiiksi pariliitetty keulamoottoriin. Sitä ei tarvitse yhdistää uudelleen.

Jos haluat pariliittää FreeSteer-etäohjaussauvan keulamoottoriin, noudata seuraavia ohjeita:

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
 - 2 Voit selata valikon vaihtoehtoja ohjaussauvan avulla ja valita vaihtoehdon painamalla ohjaussauvaa keskeltä. Siirry kohtaan **Asetukset > Etäohjaussauva > Bluetooth > Laitteen pariliitos**.
 - 3 Noudata näytön ohjeita ja laita keulamoottori Bluetooth®-pariliitostilaan ja yhdistä kauko-ohjain keulamoottoriin.
- ➔ **Huomautus:** FreeSteer-kauko-ohjain voidaan liittää vain yhteen keulamoottoriin kerrallaan. Tämä tarkoittaa sitä, että FreeSteer-kauko-ohjain muodostaa yhteyden vain viimeksi pariliitettyn keulamoottoriin. Yhdellä keulamoottorilla voi kuitenkin olla useampi kuin yksi pariliitetty FreeSteer-kauko-ohjain.

Jalkapedaali

→ **Huomautus:** Jos edistysellinen langaton jalkapedaali tuli samassa laatikossa kuin keulamoottori, se on valmiiksi pariliitetty keulamoottoriin. Sitä ei tarvitse yhdistää uudelleen.

Jos haluat pariliittää edistysellisen langattoman jalkapedaalin keulamoottoriin, noudata seuraavia ohjeita:

- 1 Laita keulamoottori Bluetooth®-pariliitostilaan pitämällä keulamoottorin telineen takana oleva virtapainiketta painettuna.
- 2 Kun haluat laittaa jalkapedaalin Bluetooth®-pariliitostilaan, pidä jalkapedaalin takana olevaa virtapainiketta painettuna.

Jalkapedaalin tilan merkkivalo vilkkuu nopeasti sinisenä, kun pedaali on pariliitostilassa. Kun pariliitos on onnistunut, se palaa hetken sinisenä. Tämän jälkeen hidas sininen välähdys osoittaa, että jalkapedaali on yhdistetty keulamoottoriin.

→ **Huomautus:** Edistysellinen langaton jalkapedaali voidaan liittää vain yhteen keulamoottoriin kerrallaan. Tämä tarkoittaa sitä, että pedaali muodostaa yhteyden vain viimeksi pariliitettyn keulamoottoriin. Yhdellä keulamoottorilla voi kuitenkin olla useampi kuin yksi pariliitetty edistysellinen langaton jalkapedaali.

Mobiililaite

Kun haluat pariliittää keulamoottoriin mobiililaitteen, jossa on Lowrance- tai Simrad®-sovellus, avaa sovellus ja noudata näytön ohjeita.

→ **Huomautus:** Pariliitos luodaan sovelluksessa, ei mobiililaitteen Bluetooth®-asetuksista.

Laitteiden pariliitoksen poistaminen keulamoottorista

Keulamoottoriin voi olla pariliitettynä jopa kahdeksan laitetta.

Jos haluat poistaa **kaikkien** laitteiden pariliitoksen keulamoottorista, katso kohta **Keulamoottorin tehdasasetusten palauttaminen** sivulla 58

Etäohjaussauva

Jos haluat poistaa FreeSteer-etäohjaussauvan pariliitoksen keulamoottorista, katso kohta **Oletusasetusten palauttaminen** sivulla 58.

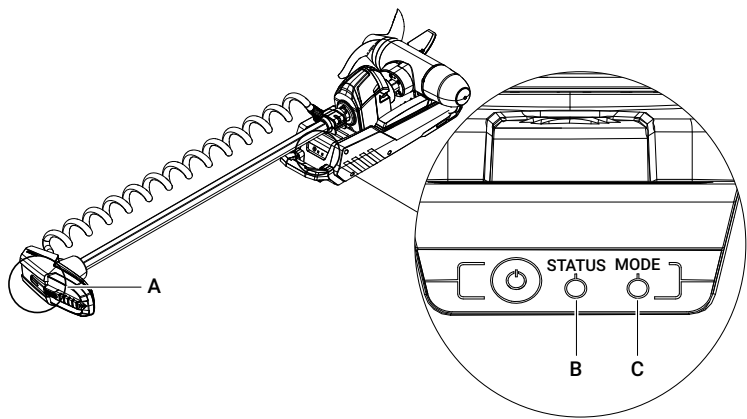
Jalkapedaali

Jos haluat poistaa edistysellisen langattoman jalkapedaalin pariliitoksen keulamoottorista, katso kohta **Oletusasetusten palauttaminen** sivulla 58.

Tilan merkkivalot ja merkkiäänet

Keulamoottori käyttää erilaisia merkkiääniä ja -valoja nykyisen tilan ilmaisemiseen.

Merkkivalot ja merkkiäänet keulamoottorissa



- A Merkkivalo keulamoottorin päässä
- B STATUS-merkkivalo
- C MODE-merkkivalo

Äänimerkit	Sininen pään merkkivalo	STATUS-merkkivalo (vasen) telineessä	MODE-merkkivalo (oikea) telineessä	Merkitys
Kolme merkkiääntä (nouseva)	Yksi pitkä ja kaksi lyhyttä välähdystä	Molemmat sinisiä		Keulamoottori käynnistyy
Yksi lyhyt merkkiääni	Palaa sinisenä	Ei mitään	Palaa sinisenä	Potkuri, autopilotti tai pidä ankkuri -tila kytketty
Ei mitään	Sininen, hidas välähdys	Ei mitään	Palaa sinisenä	Potkuri keskeytetty pidä ankkuri- tai autopilottitilassa
Kaksi lyhyttä merkkiääntä, sama korkeus	Sininen valo sammuu	Ei mitään	Muutos sinisestä (vihreäksi tai punaiseksi, osoittaa GPS-tilan)	Potkuri, autopilotti tai pidä ankkuri -tila kytketty pois käytöstä
Kaksi lyhyttä merkkiääntä (nouseva)	Ei mitään	Ei mitään	Vihreä	GPS kytketty
Kaksi lyhyttä merkkiääntä (laskeva)	Ei mitään	Ei mitään	Punainen	Ei GPS-sijaintitietoa
Ei mitään	Sininen, nopea välähdys	Molemmat sinisiä, vilkkuu vasemman/ oikean välillä		Keulamoottori Bluetooth®-pariliitostilassa

Äänimerkit	Sininen päänn merkkivalo	STATUS-merkkivalo (vasen) telineessä	MODE-merkkivalo (oikea) telineessä	Merkitys
Kaksi lyhyttä merkkiääntä (laskeva)	Ei mitään	Ei mitään	Ei mitään	Pyydetty toimenpide hylätty
Yksi pitkä merkkiääni	Ei mitään	Molemmat punaisia, vilkkuu vasemman/ oikean välillä		Vika
Ei mitään	Sininen, hidas välähdys	Molemmat valkoisia, vilkkuu vasemman/ oikean välillä		Ohjelmistopäivitys on käynnissä
Ei mitään	Ei mitään	Syaani (sinivihreä)	Ei mitään	Keulamoottorin 24 V:n virransyöttö hyvä (yli 40 %)
Ei mitään	Ei mitään	Vihreä	Ei mitään	Keulamoottorin 36 V:n virransyöttö hyvä (yli 40 %)
Ei mitään	Ei mitään	Oranssi	Ei mitään	Tarkkaile keulamoottorin tehoa (virransyöttö 20–40 %)
Ei mitään	Ei mitään	Punainen	Ei mitään	Keulamoottorin virransyöttö on alle 20 %
Ei mitään	Ei mitään	Vilkkuu punaisena	Ei mitään	Keulamoottorin virransyöttö on kriittisen alhainen

→ **Huomautus:** On normaalia, että keulamoottorilla ei ole GPS-yhteyttä nostettuna.

→ **Huomautus:** Keulamoottorin oletusarvo on 24 V.

Kalibroinnin aikana

Äänimerkit	Sininen päänn merkkivalo	STATUS-merkkivalo (vasen) telineessä	MODE-merkkivalo (oikea) telineessä	Merkitys
Ei mitään	Ei mitään	Molemmat sinisiä, vilkkuu		Keulamoottori käyttäjän määritystilassa: jatka kalibroitua
Kaksi lyhyttä merkkiääntä (nouseva)	Ei mitään	Molemmat vihreitä, vilkkuu vasemman/ oikean välillä muutaman sekunnin ajan		Kalibrointi onnistunut
Kaksi lyhyttä merkkiääntä (laskeva)	Ei mitään	Molemmat punaisia, vilkkuu vasemman/ oikean välillä muutaman sekunnin ajan		Kalibrointi epäonnistui
Ei mitään	Ei mitään	Väri osoittaa akun tilan	Vihreä tai punainen, osoittaa GPS-tilan	Keulamoottori poistui käyttäjän määritystilasta ja palasi manuaalitilaan

Merkkivalo pedaalissa

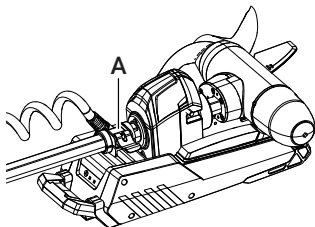
Jalkapedaalin vasemmassa yläpinnassa on tilan merkkivalo.

Jalkapedaalin merkkivalo		Merkitys
Järjestys, kun jalkapedaali käynnistyy	Sininen, kaksi nopeaa välähdystä	Jalkapedaali käynnistyy
	Vihreä, oranssi tai punainen	Jalkapedaalin virransyöttö: Vihreä: Jalkapedaalin virransyöttö on hyvä (yli 40 %) Oranssi: Alle 40 % Punainen: Alle 20 %
	Hidas punainen välähdys	Bluetooth®-yhteys: haetaan
	Sininen, sitten sammuu	Bluetooth®-yhteys: yhdistetty
Käyttö	Hidas sininen välähdys	Jalkapedaalilla on Bluetooth®-yhteys keulamoottoriin
	Nopea sininen välähdys	Jalkapedaali on Bluetooth®-pariliitostilassa.
	Hidas valkoinen välähdys	Ohjelmistopäivitys on käynnissä
	Hidas punainen välähdys	Vika

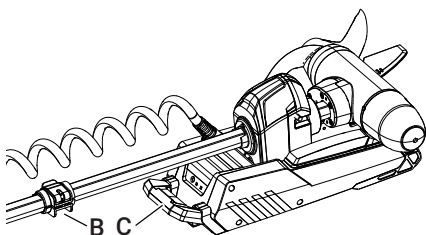
LASKEMINEN JA NOSTAMINEN

Keulamoottorin laskeminen

- 1 Avaa säädettävän pikalukon lukitus taivuttamalla lukitusvipu (A) taaksepäin.



- 2 Liu'uta säädettävää pikalukkoa pois ohjauksen voimansiirrosta ja lukitse se uudelleen, kun olet siirtänyt sitä jonkin verran ylöspäin pylväässä (B).



- 3 Pidä keulamoottoria pylväästä tai sen pään alapuolella ja paina noston/laskun vapautusvipua (C, yllä) alaspäin.
- 4 Samalla kun painat noston/laskun vapautusvipua, liu'uta keulamoottoria eteenpäin ja pois sen kiinnikkeestä. Alemman yksikön paino saa keulamoottorin ja ohjauksen voimansiirron kääntymään alaspäin.

VAROITUS: Varo äkillisestä painon muutoksesta johtuvia vammoja, kun lasket moottoria tai säädät moottorin syvyyttä. Kun nostat tai lasket moottoria, tartu lujasti keulamoottoriin sen pylväästä ennen pikalukon avaamista. Keulamoottorin pään alaosassa on syvennys, josta voit tukea keulamoottoria.

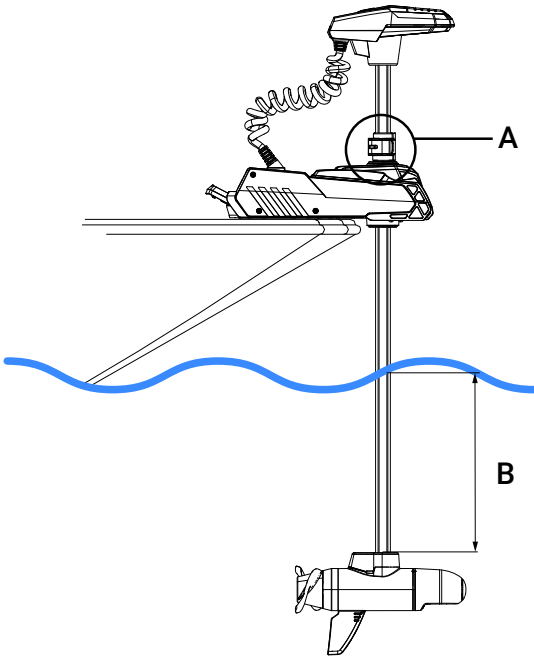
VAROITUS: Älä käytä kierrekaapelia kahvana, kun nostat tai lasket moottoria.

- 5 Vapauta noston/laskun vipu vapaa-asentoonsa.
- 6 Kun keulamoottori on pystysuorassa, pylväässä oleva lukittu pikalukko estää moottoria laskeutumasta enempää. Vedä pylväästä takaisin päin varmistaaksesi, että se on turvallisesti lukittu käyttöasentoon.

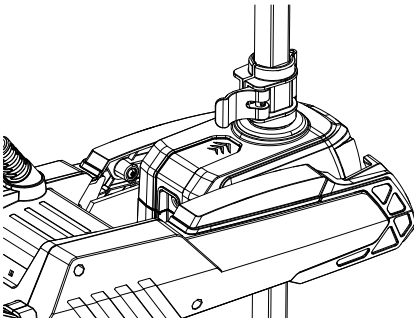
VAROITUS: Keulamoottori pyörii automaattisesti köliin kohdistettuun asentoonsa aina, kun se lasketaan, jos keulapoikkeama on kalibroitu.

Moottorin syvyyden säätäminen

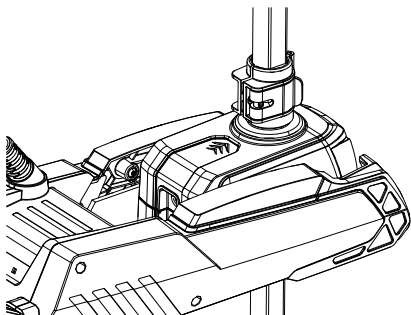
Säädä moottorin syvyyttä keulamootorin pylväässä olevalla pikalukolla (A). Alemman yksikön optimaalinen syvyys riippuu venetyypistä, vesiolosuhteista ja vedenalaisesta maastosta. Jos kuulet potkurin siipien roiskuvan vedenpintaa vasten tai kavitoivan, laske alemmaa yksikköä. Moottorin syvyyttä säädettäessä on varmistettava, että alempi yksikkö on täysin veden alla vähintään 300 mm vedenpinnan alapuolella (B).



- 1 Varmista, ettei potkuri pyöri ennen säädät moottorin syvyyttä.
- 2 Tartu tukevasti keulamoottoriin joko pylvästä tai keulamoottorin pään alaosassa olevasta syvennyksestä.
- 3 Avaa säädettävä pikalukko. Huomaa, että keulamoottori voi nyt liikkua alaspäin alemman yksikön painon alla.



- 4 Nosta tai laske keulamoottori haluttuun syvyyteen.
- 5 Ohjaa pikalukko alas voimansiirtoa vasten (tartu lukkoon sen pohjasta, ei lukitusvivusta). Sulje pikalukko kiinnittämällä alempi yksikkö haluttuun syvyyteen.



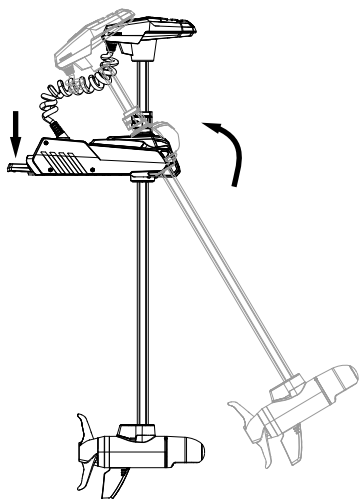
Keulamoottorin nostaminen

VAROITUS: Pysäytä potkuri aina ennen keulamoottorin nostamista. Älä koskaan käynnistä tai käytä moottoria veden ulkopuolella.

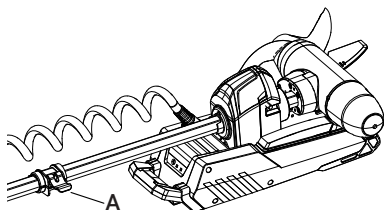
VAROITUS: Liikkuvat osat, kuten saranat ja nivelkohdat, voivat aiheuttaa vakavia vammoja. Pysy etäällä liikkuvista osista, kun nostat moottorin, lasket sen käyttöön tai kallistat sitä.

Varmista, että potkuri ei pyöri ja että keulamoottorin ympärillä on riittävästi tilaa ennen moottorin nostamista nostettuun asentoon.

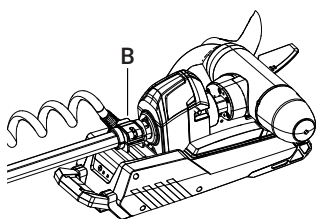
- 1 Paina noston/laskun vapautusvipua alaspäin. Keulamoottori kääntyy oletusarvoisesti 90 asteen **potkuri ulospäin** -asentoon. Voit muuttaa automaattisen noston suuntaa katsomalla ohjeet kohdasta **Noston suunta** sivulla 23.)
- 2 Pidä keulamoottoria pään alaosassa olevista syvennyksistä.
- 3 Kun vapautusvipu on painettu alas, vedä keulamoottori ylös ja kallista sitä taaksepäin kohti telinettä. Pylväs liikkuu ylöspäin ohjauksen voimansiirron kautta.



- 4 Kun keulamoottorin pylväs lähestyy telinettä, vapauta noston/laskun vipu, jotta salpa voi kiinnittää alemman yksikön telineeseen.
- 5 Kun keulamoottori on nostettu venekannen suuntaisesti, avaa pikalukon (A) lukitus.



- 6 Vie pikalukkoa alaspäin pylvästä pitkin ja lukitse se voimansiirtoa (B) vasten.

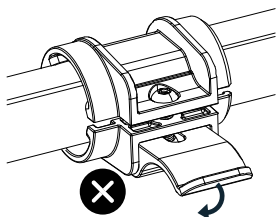
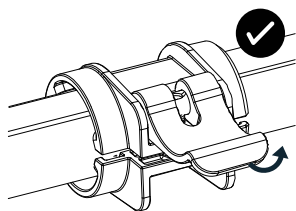


⚠ VAROITUS: Suosittelemme, että lukitset pikalukon tiukasti voimansiirtoa vasten aina, kun vene on matkalla tai sitä kuljetetaan.

→ **Huomautus:** On normaalia, että keulamoottori menettää GPS-signaalin noston aikana.

Pikalukon avauspuolen muuttaminen (valinnainen)

Keulamoottorin pylväessä olevan säädettävän pikalukon pitäisi aueta ja sulkeutua pylvään yläpinnalta, kun moottori on nostettuna ylös.

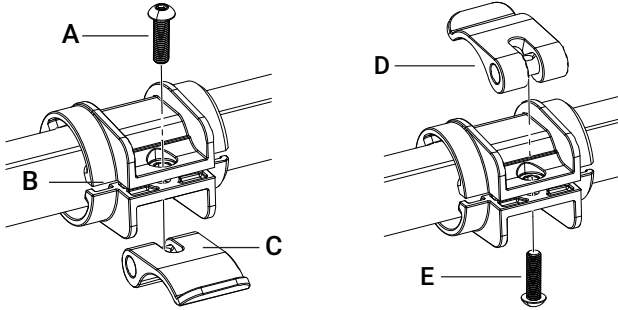


Jos pikalukko avautuu pylvään alapuolelta, säädä sitä seuraavasti:

→ **Huomautus:** Keulamoottori on nostettava ylös tätä toimenpidettä varten.

- 1 Levitä keulamoottorin pylvään alle pyyhe, jotta mahdollisesti putoavat osat eivät vierisi pois.
- 2 Poista 4 mm:n (5/32 tuuman) kuusiokoloavaimella pikalukon pulitti (A), joka pitää lukon paikallaan (B).

- 3 Irrota lukitusvipu (C) pikalukosta. Varo, ettei vapaasti lukitusvivun sisällä liikkuva metalliholkki häviä.



- 4 Käännä lukitusvipua 180° ja aseta se (metalliholkki sen sisällä) pylvään yläpinnalle (D).
- 5 Kiinnitä pultti pylvään alapuolelta (E) ja kiristä se kiristysmomenttiin 1,7 Nm (1,3 lb-ft).
- 6 Ennen kuin jatkat käyttöä, tarkista, että lukko pystyy lukittumaan tiukasti keulamoottorin pylvääseen.
- **Huomautus:** Kun vipu on suljetussa asennossa, pikalukon ei pitäisi liukua, ja kun vipu on kokonaan avattu, lukon pitäisi liukua vapaasti. Kun liu'utat pikalukkoa, pidä sitä kiinni sen renkaosasta, älä avoimesta lukitusvivusta.
- 7 Jos haluat säätää pikalukon kireyttä, sulje lukitusvipu ja kiristä tai löysennä pikalukon pulttia neljänneskierros kerrallaan ja tarkista kireys jokaisen säädön jälkeen.

ASETUKSET

Käytä mitä tahansa seuraavista laitteista keulamoottorin perusasetusten määrittämiseen:

- FreeSteer-etäohjaussauva
- Mobiililaitte, jossa on Lowrance- tai Simrad®-sovellus
- Yhteensopiva monitoiminäyttö (MFD)

→ **Huomautus:** Varmista aina, että MFD-ohjelmisto on ajan tasalla, ja katso lisätietoja MFD:n dokumentaatiosta.

Asetusten määrittämiseen käytettävässä laitteessa on oltava virta kytkettynä ja laitteen on oltava yhdistettynä keulamoottoriin.

Asetuksien käyttäminen kauko-ohjaimen kautta

- 1 Varmista, että keulamoottori ja kauko-ohjain on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 3 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Asetukset > Keulamoottori**.

Asetuksien käyttäminen mobiilisovelluksen kautta

- 1 Varmista, että keulamoottori ja mobiililaitte on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa Lowrance- tai Simrad®-sovellus mobiililaitteella ja siirry kohtaan **Omat laitteet** (My devices).
- 3 Valitse keulamoottori profiiliisi tallennettujen laitteiden luettelosta.
- 4 Kun keulamoottorin aloitusnäyttö avautuu, siirry kohtaan **Asetukset > Keulamoottori** (Settings > Trolling motor).

Veneen mitoitus

Veneen mitoitusasetus muuttaa keulamoottorin korjausten voimakkuutta, kun se käyttää GPS:ää sijainnin tai nopeusasetuksen ylläpitämiseen.

Veneen mitoitus on oletusarvoisesti 0 (neutraali).

- **Negatiiviset arvot** säätävät keulamoottorin vastetta hienovaraisemmaksi pienemmille ja kevyemmille veneille.
- **Positiiviset arvot** säätävät keulamoottorin vastetta aggressiivisemmaksi suuremmille ja raskaammille veneille.

Määritä arvo -5:stä +5:een aluksen koon ja ympäristöolosuhteiden mukaan.

Saapumistila

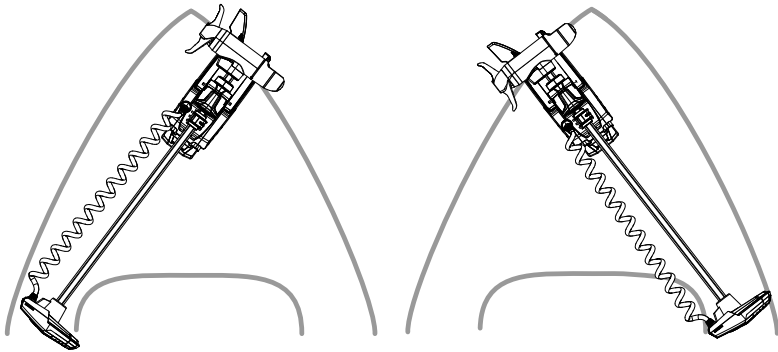
Saapumistila on asetus, joka määrittää, miten keulamoottori käyttäytyy, kun se saa valmiiksi navigointijakson, kuten matkan reittipisteeseen.

- **Valmiustila.** Valmiustila on saapumistilan oletusasetus. Kun vene saapuu navigoinnin päätepisteeseen, potkuri kytkeytyy irti ja keulamoottori siirtyy valmiustilaan.
- **Ankkuri.** Kun vene saapuu navigoinnin päätepisteeseen, keulamoottori siirtyy pidä ankkuri -tilaan. Lisätietoja on kohdassa **Pidä ankkuri -tila** sivulla 40.
- **Kurssi.** Kun vene saapuu navigoinnin päätepisteeseen, keulamoottori siirtyy pidä kurssi -tilaan (ja jatkaa liikkumista nykyisellä kurssilla nykyisellä potkurin nopeudella tai asetetulla nopeudella maan suhteen). Lisätietoja on kohdassa **Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta)** sivulla 44.
- **Suunta.** Kun vene saapuu navigoinnin päätepisteeseen, keulamoottori siirtyy ohjaussuunnan lukitustilaan (ja jatkaa liikkumista nykyisellä potkurin nopeudella tai asetetulla nopeudella maan suhteen säilyttäen samalla nykyisen ohjaussuunnan). Lisätietoja on kohdassa **Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta)** sivulla 44.

Noston suunta

Keulamoottori pyörii alemmalle yksikölle asetettuun nostosuuntaan, kun noston/laskun vapautusvipua painetaan keulamoottoria laskettaessa.

- **Potkuri ulos:** Potkuri on telineen paapuuriin puolella, kun keulamoottori nostetaan.
 - **Potkuri sisään:** Potkuri on telineen styrrpuuriin puolella, kun keulamoottori nostetaan.
 - **Pois:** Keulamoottori on käännettävä manuaalisesti, jotta se voidaan nostaa tasaisesti telinettä vasten, joko **potkuri ulos** tai **potkuri sisään**.
- **Huomautus:** Kuvaukset **potkuri ulos** ja **potkuri sisään** on määritetty suhteessa paapuuriin puolelle asennettuun keulamoottoriin, mutta voit asentaa keulamoottorin mihin tahansa paikkaan, joka täyttää Recon-asennusohjeissa kuvatut vaatimukset.



Keulamoottorit nostettu **potkuri ulos**

VAROITUS: Jos asennetaan lisävarusteita, kuten antureita, määritä noston suunta järjestelmän asetuksissa niin, että lisävarusteet eivät osu keulamoottorin telineeseen.

- **Huomautus:** Jos haluat noston suunta johtaa pikalukon avautumiseen keulamoottorin pylvään alapuolelta, katso kohta **Pikalukon avauspuolen muuttaminen (valinnainen)** sivulla 20.

Autopilotti

Kaksi autopilotin toimintoa ovat pidä kurssi -tila ja pidä suunta -tila. FreeSteer-kauko-ohjaimen autopilottipainike  käynnistää ja pysäyttää määritetyn autopilotin tilan.

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

Etäohjaussauva

Voit muuttaa autopilotin oletustilan pidä suunta -tilaksi valitsemalla **Valikko > Asetukset > Keulamoottori**. Valitse **Autopilotti > Suunta**.

Mobiilisovellus

Voit muuttaa autopilotin oletustilan pidä suunta -tilaksi valitsemalla **Omat laitteet > Keulamoottori > Asetukset > Keulamoottori** (My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor). Valitse **Autopilotti > Suunta** (Autopilot > Heading).

Potkuri automaattisesti käytössä

Tämä asetus käynnistää potkurin automaattisesti, kun siirryt autopilottitilaan. Asetus on oletusarvoisesti poissa käytöstä.

- **Potkuri automaattisesti käytössä** -asetus käytössä. Jos potkuri ei ole käynnissä, kun siirryt autopilottitilaan, potkuri käynnistyy automaattisesti. Jos potkuri on käynnissä, kun siirryt autopilottitilaan, se pysyy käynnissä.
- **Potkuri automaattisesti käytössä** -asetus ei käytössä. Jos potkuri ei ole käynnissä, kun siirryt autopilottitilaan, potkuri on käynnistettävä manuaalisesti. Jos potkuri on käynnissä, kun siirryt autopilottitilaan, se pysyy käynnissä.

Etäohjaussauva

Siirry kohtaan **Valikko > Asetukset > Keulamoottori > Autopilotti** ja valitse **Potk. autom. käytössä**.

Mobiilisovellus

Siirry kohtaan **Omat laitteet > Keulamoottori > Asetukset > Keulamoottori > Autopilotin automaattinen potkuri** (My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor > Autopilot Prop Auto) ja valitse **Käytössä** (On).

Akkujännite

Valitse, saako keulamoottori virtaa 24 V:n vai 36 V:n lähteestä. Oletusarvo on 24 V.

Äänimerkit

Tämä asetus määrittää, kuinka usein keulamoottorin pää lähettää merkkiäänä.

- **Pois**
- **Rajoitettu**
- **Oletus**
- **Koko**

Moottorin merkkivalo

Nämä asetukset määrittävät, milloin keulamoottorin pään merkkivalo syttyy. Oletusasetus on Käytössä, kun potkuri on käytössä.

- **Aina käytössä.** Palaa aina, kun keulamoottorissa on virtaa. Näin voit tarkistaa alemman yksikön suunnan.
- **Käytössä, kun potkuri on käytössä.** Merkkivalo syttyy aina, kun potkuri on käynnissä ja keulamoottori on aktiivisessa tilassa.
- **Aina poissa käytöstä.** Merkkivalo ei syty koskaan.

Himmennysasetukset säätelevät **STATUS-** ja **MODE-**merkkivalojen kirkkautta keulamoottorin telineessä sekä merkkivaloa keulamoottorin päässä.

- **Alhainen**
- **Korkea**
- **Synkronoi MFD:n taustavalon kanssa**

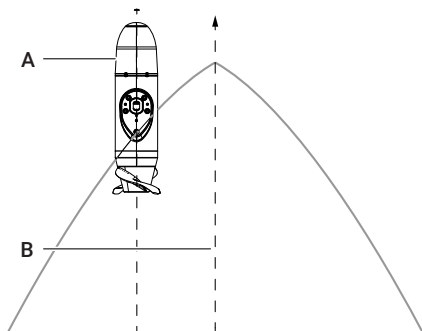
KALIBROINTI

Ennen kuin käytät keulamootoria ensimmäistä kertaa, joitakin kalibrointitoimenpiteitä on suoritettava. Peruskalibroinnin epäonnistuminen voi johtaa siihen, että keulamoottori ja ohjaus eivät toimi odotetulla tavalla.

VAROITUS: Älä käytä potkuria, kun keulamoottori on poissa vedestä. Alempi yksikkö liikkuu kalibroinnin aikana.

Keulan korjauksen kalibrointi

Keulan korjauksen kalibrointi määrittää keulamoottorin suoran suunnan, vaikka keulamoottori olisi asennettu keulaan kulmassa. Keulan korjauksen kalibroinnissa laskettua keulamoottoria käännetään siten, että alempi yksikkö (A) osoittaa eteenpäin yhdensuuntaisesti aluksen kolin/keskilinjan (B) kanssa.



Suorita keulan korjauksen kalibrointi, kun:

- Käytät keulamootoria ensimmäistä kertaa asennuksen jälkeen
- Keulamoottorin asennusasento on muuttunut (myös jos olet siirtänyt pikakiinnityslevyä)
- Olet suorittanut keulamoottorin tehdasasetusten palautuksen.

Keulamoottorin on oltava käynnissä ja yhdistettynä (Bluetooth®-yhteyden kautta) laitteeseen, jota käytät kalibrointiin.

Keulamoottorin on oltava kokonaan laskettuna ennen kuin aloitat tämän toimenpiteen.

Kalibrointi voidaan suorittaa veden ulkopuolella veneen ollessa perävaunussa, jos alempi yksikkö voi kääntyä 360° keskeytyksettä. Muussa tapauksessa varmista, että vene on kiinnitetty laituriin, jossa tuuli tai virtaus ei pääse liikuttamaan sitä ja että alemmalla yksiköllä on tilaa liikkua vapaasti.

→ **Huomautus:** Sinun on siirrettävä alempaa yksikköä kalibroinnin aikana. Onnistuneen kalibroinnin jälkeen keulamoottori kääntyy keskilinjan asentoon.

Etäohjaussauva

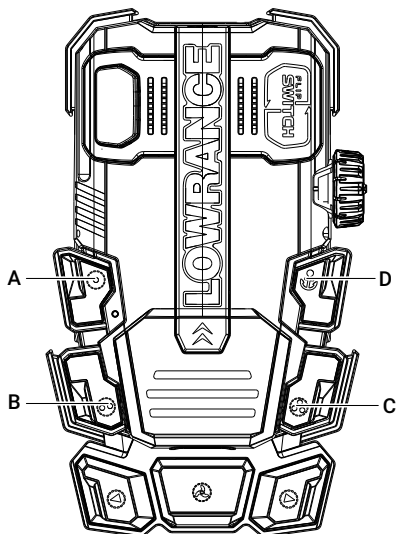
- 1 Varmista, että keulamoottori ja kauko-ohjain on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta **≡**
- 3 Siirry ohjaussauvan avulla kohtaan **Asetukset > Keulamoottori > Keulan korjaus**.
- 4 Seuraa kauko-ohjaimen näytössä näkyviä vaiheita.

→ **Huomautus:** Kun FreeSteer-kauko-ohjain kytketään käyttöön ensimmäistä kertaa, perehdytysjakso sisältää mahdollisuuden suorittaa keulamoottorin kompassin kalibrointi ja keulan korjauksen kalibrointi.

Jalkapedaali

- 1 Varmista, että keulamoottori ja jalkapedaali on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Siirry jalkapedaalin käyttäjän määritystilaan pitämällä samanaikaisesti painettuna painikkeita ●● ja ●●● (B ja C).

STATUS- ja **MODE-**merkkivalot keulamoottorin telineessä vilkkuvat sinisinä ja osoittavat, että keulamoottori on käyttäjän määritystilassa.



- 3 Paina jalkapedaalia ja käännä keulamoottorin alempaa yksikköä siten, että se on yhdensuuntainen veneen keskilinjan (kölön) kanssa.
- 4 Kun alempi yksikkö on kohdistettu oikein, aseta keulan korjaus painamalla ankkuripainiketta  jalkapedaalissa (D).

Kaksi merkkiääntä (nousevaa) kuuluu, ja **STATUS-** ja **MODE-**merkkivalot vilkkuvat vihreinä vasemmalta oikealle muutaman sekunnin ajan, mikä vahvistaa kalibroinnin onnistumisen.

- **Huomautus:** Jos kalibrointi epäonnistuu, kaksi merkkiääntä (laskevaa) kuuluu, ja **STATUS-** ja **MODE-**merkkivalot telineessä vilkkuvat punaisina vasemmalta oikealle muutaman sekunnin ajan ennen kuin ne palaavat vilkkumaan sinisenä. Keulamoottori pysyy käyttäjän määritystilassa. Yritä kalibrointia uudelleen toistamalla vaiheet (3) ja (4).

- 5 Onnistuneen kalibroinnin jälkeen keulamoottori poistuu automaattisesti käyttäjän määritystilasta ja palaa valmiustilaan.

STATUS-merkkivalo lopettaa vilkkumisen ja palaa sinisenä osoittaen keulamoottorin akun tilan.

MODE-merkkivalo muuttuu vilkkuvasta sinisestä kiinteäksi vihreäksi, mikä osoittaa, että moottorilla on GPS-signaali (tai punaiseksi, mikä osoittaa, että moottorilla ei ole GPS-signaalia).

Mobiilisovellus

- 1 Varmista, että keulamoottori ja mobiililaitte on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa Lowrance- tai Simrad®-sovellus mobiililaitteella ja siirry kohtaan **Omat laitteet** (My devices).
- 3 Valitse keulamoottori profiiliisi tallennettujen laitteiden luettelosta.
- 4 Kun keulamoottorin aloitusnäyttö avautuu, avaa **Asetukset**-valikko (Settings) ja siirry kohtaan **Kalibrointi** (Calibration).
- 5 Seuraa sovelluksessa näkyviä vaiheita.

Kompassin kalibrointi

Keulamoottorin kompassi on keulamoottorin pään sisällä.

Suorita kompassin kalibrointi, kun:

- Käytät keulamoottoria ensimmäistä kertaa asennuksen jälkeen
- Veneen sijainti on muuttunut merkittävästi (esimerkiksi jos olet vaihtanut maata), koska magneettiset häiriöt vaihtelevat eri paikoissa maapallolla
- Olet suorittanut keulamoottorin tehdasasetusten palautuksen.

Keulamoottorin on oltava käynnissä ja yhdistettynä (Bluetooth®-yhteyden kautta) laitteeseen, jota käytät kalibrointiin.

Keulamoottori on laskettava alas tätä toimenpidettä varten.

Kalibrointi voidaan suorittaa veden ulkopuolella veneen ollessa perävaunussa ulkona, jos alempi yksikkö voi kääntyä 360° keskeytyksettä. Muussa tapauksessa varmista, että vene on kiinnitetty laituriin, jossa tuuli tai virtaus ei pääse liikuttamaan sitä ja että alemmalla yksiköllä on tilaa liikkua vapaasti. Varmista myös, että keulamoottori ei ole lähellä suuria metalliesineitä tai virtaa kuljettavia laitteita, joiden magneettikentät voisivat kalibroida kompassin väärin.

→ **Huomautus:** Laskettu keulamoottori (alempi yksikkö, pylväk ja pääyksikkö) siirtyy kalibroinnin aikana automaattisesti kääntymään 400 astetta (noin yksi ja yksi kahdeksasosakierrosta).

Onnistuneen kalibroinnin jälkeen keulamoottori palaa automaattisesti keskilinjaa asentoon.

Etäohjaussauva

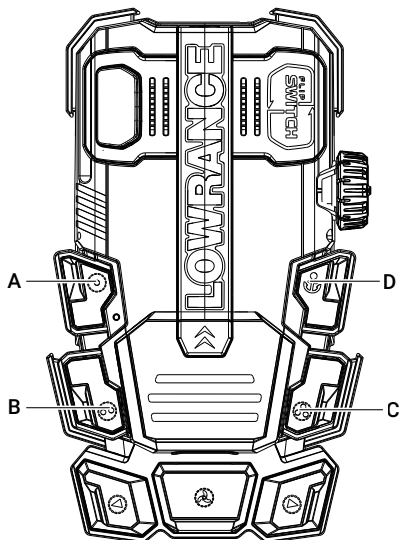
- 1 Varmista, että keulamoottori ja kauko-ohjain on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 3 Siirry ohjaussauvan avulla kohtaan **Asetukset > Keulamoottori > Kompassin kalibrointi**.
- 4 Seuraa kauko-ohjaimen näytössä näkyviä vaiheita.

→ **Huomautus:** Kun FreeSteer-kauko-ohjain kytketään käyttöön ensimmäistä kertaa, perehdytysjakso sisältää mahdollisuuden suorittaa keulamoottorin kompassin kalibrointi ja keulan korjauksen kalibrointi.

Jalkapedaali

- 1 Varmista, että keulamoottori ja jalkapedaali on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Siirry jalkapedaalin käyttäjän määritystilaan pitämällä samanaikaisesti painettuna painikkeita ●● ja ●● (B ja C).

STATUS- ja **MODE-**merkkivalot keulamoottorin telineessä vilkkuvat sinisinä ja osoittavat, että keulamoottori on käyttäjän määritystilassa.



- 3 Paina painiketta ●● (C). Laskettu keulamoottori liikkuu automaattisesti useita sekunteja ja kääntyy noin 400 astetta.

Kompassin kalibroinnin lopussa kuuluu pitkä merkkiääni.

Kaksi merkkiääntä (nousevaa) kuuluu, ja **STATUS-** ja **MODE-**merkkivalot vilkkuvat vihreinä vasemmalta oikealle muutaman sekunnin ajan, mikä vahvistaa kalibroinnin onnistumisen.

- **Huomautus:** Jos kalibrointi epäonnistuu, kaksi merkkiääntä (laskevaa) kuuluu, ja **STATUS-** ja **MODE-**merkkivalot telineessä vilkkuvat punaisina vasemmalta oikealle muutaman sekunnin ajan ennen kuin ne palaavat vilkkumaan sinisenä. Keulamoottori pysyy käyttäjän määritystilassa. Yritä kalibrointia uudelleen toistamalla vaihe (3).

- 4 Onnistuneen kalibroinnin jälkeen keulamoottori poistuu automaattisesti käyttäjän määritystilasta. Keulamoottori kääntyy keskiliinjan asentoon ja siirtyy valmiustilaan.

STATUS-merkkivalo lopettaa vilkkumisen ja palaa sinisenä osoittaen keulamoottorin akun tilan.

MODE-merkkivalo muuttuu vilkkuvasta sinisestä kiinteäksi vihreäksi, mikä osoittaa, että moottorilla on GPS-signaali (tai punaiseksi, mikä osoittaa, että moottorilla ei ole GPS-signaalia).

Mobiilisovellus

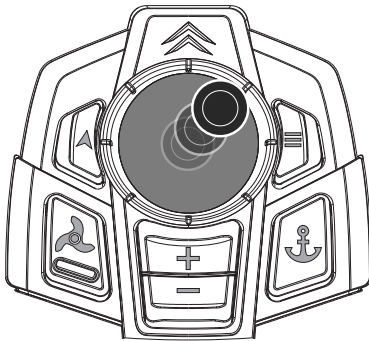
- 1 Varmista, että keulamoottori ja mobiililaitte on kytketty käyttöön ja toisiinsa.
- 2 Avaa Lowrance- tai Simrad®-sovellus mobiililaitteella ja siirry kohtaan **Omat laitteet** (My devices).
- 3 Valitse keulamoottori profiiliisi tallennettujen laitteiden luettelosta.
- 4 Kun keulamoottorin aloitusnäyttö avautuu, avaa **Asetukset**-valikko (Settings) ja siirry kohtaan **Kalibrointi** (Calibration). Kalibroi kompassi seuraamalla sovelluksessa näytettyjä vaiheita.

FREESTEER-ETÄOHJAUSAUVA

Ohjaussauva tarjoaa sekä perinteisen näppäimistötyylisen ohjauksen että suhteellisen 360° ohjauksen (**FreeSteer**).

FreeSteer

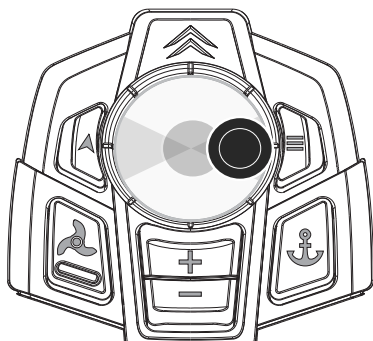
- 1 Siirry FreeSteer-tilaan mistä tahansa keulamootorin tilasta liikuttamalla ja pitämällä ohjaussauvaa.
- 2 FreeSteerin ansiosta ohjaussauvan liike ei rajoitu eteen-taakse tai vasemmalle-oikealle. Jos haluat säätää suuntaa, liikuta ohjaussauvaa ja pidä sitä missä tahansa ohjaussauvan 360° horisontissa, jolloin keulamootorin alempi yksikkö kääntyy vastaamaan ohjaussauvan suuntaa.
- 3 Lopeta FreeSteer vapauttamalla ohjaussauva ja palaa automaattisesti aikaisempaan tilaan suunta päivitettyinä.



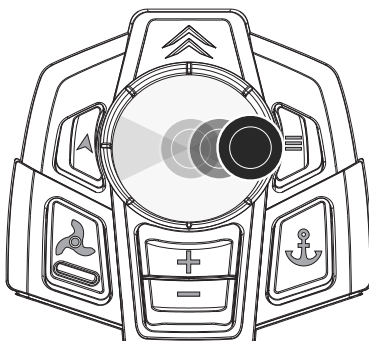
FreeSteer (360° ohjaus)

Perinteinen ohjaus

- 1 Napauta ohjaussauvaa vaakasuunnassa vasemmalle tai oikealle, jos haluat säätää alemman yksikön suuntaa pienin askelin.
 - 2 Liikuta ja pidä ohjaussauvaa vaakasuunnassa vasemmalle tai oikealle, jos haluat kääntää alemmaa yksikköä jatkuvasti.
- Yksikkö jatkaa kääntymistä, kunnes se saavuttaa suurimman ohjauskulman.



Perinteinen ohjaus: napauta ja vapauta



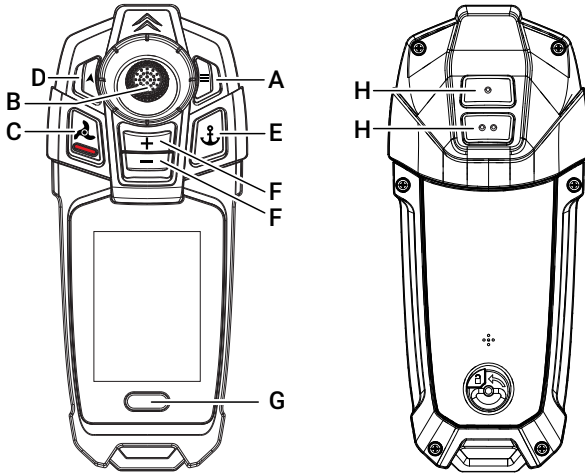
Perinteinen ohjaus: liikuta ja pidä vasemmalle tai oikealle

Nopeuden säätäminen

Käytitpä FreeSteeriä tai perinteistä ohjausta, voit lisätä tai vähentää potkurin työntövoimaa kauko-ohjaimen nopeuspainikkeilla **+**, **-**.

- 1 Paina nopeuden lisäyspainiketta **+**, jos haluat lisätä potkurin nopeutta asteittain, tai pidä painiketta painettuna, jos haluat kiihdyttää nopeasti enimmäisnopeuteen.
- 2 Paina nopeuden vähennyspainiketta **-**, jos haluat vähentää potkurin nopeutta asteittain, tai pidä painiketta painettuna, jos haluat nopeasti hidastaa nopeuden nollaan.
- 3 Jos haluat pitää veneen nopeuden maan suhteen nykyisessä arvossa, käynnistä autopilotti vakionopeussäätimellä (katso sivu 47).

Kauko-ohjaimen painikkeet



A Virta ja valikko

- Käynnistä tai sammuta kauko-ohjain pitämällä painiketta painettuna.
- Avaa päävalikko painamalla painiketta.

B Joystick

- Voit ohjaussauvan avulla muuttaa suuntaa FreeSteer-ohjauksella ((360 asteen ohjaus) tai perinteisellä (vasen-oikea) ohjauksella.
- **Valikoissa siirtyminen:** Kun valikko on auki, siirrä ohjaussauvaa eteen- tai taaksepäin ja valitse valikon vaihtoehtoja. Avaa tai ota käyttöön valittu vaihtoehto painamalla ohjaussauvaa keskeltä ja vapauttamalla se.

C 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.

D Autopilotti

- Paina painiketta, jos haluat käynnistää tai pysäyttää määritetyn autopilottitilan.

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

E Pidä ankkuri

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

F Nopeuden säätäminen

- Näillä painikkeilla säädetään potkurin työntövoimaa (paina ja vapauta tai pidä painettuna).
- Näillä painikkeilla asetetaan vakionopeus vakionopeussäätimen tilassa (paina ja vapauta tai pidä painettuna).

G Tilan toimintopainike

- Ota kuvakkeen osoittama toiminto käyttöön pitämällä toimintopainiketta painettuna.

H Määritettävät painikkeet

- Siirry asetusvalikkoon, jos haluat määrittää näille painikkeille yhden tai useamman toiminnon.

Valikoissa siirtyminen

Kun valikko on auki:

- Valitse valikosta vaihtoehtoja liikuttamalla ohjaussauvaa eteenpäin tai taaksepäin. Avaa tai ota käyttöön valittu vaihtoehto painamalla ohjaussauvaa keskeltä ja vapauttamalla se.
 - Sulje valikko ja palaa päätilanäyttöön painamalla valikkopainiketta .
- **Huomautus:** Kun valikko on auki, potkuri-, ankuri- tai autopilottipainikkeiden painaminen sulkee valikon ja suorittaa painikkeen normaalin käynnistys-/pysäytystoiminnon.

FreeSteer-etäohjaussauvan asetukset

Perehdytys

Kun FreeSteer-etäohjaussauva otetaan käyttöön ensimmäistä kertaa tai kun kauko-ohjaimen tehdasasetukset on palautettu, perehdytysjakso avautuu automaattisesti.

- **Huomautus:** Jos hylkää perehdytyksen tässä vaiheessa, kaikki asetukset pysyvät tehdasoletusarvoissa.
- **Huomautus:** Katkaistun yhteyden tila näkyy, jos kauko-ohjainta ei ole yhdistetty keulamoottoriin. Kun yhteys on katkaistu, voit käyttää kauko-ohjaimen valikkoa ja asetuksia, mutta et voi kalibroida keulamoottoria.

Perehdytyksen suorittaminen toisena ajankohtana:

- 1 Käynnistä kauko-ohjain pitämällä sen valikkopainiketta  painettuna.
- 2 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta .
- 3 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Perehdytys**.

Jos kauko-ohjainta ei ole vielä pariliitetty keulamoottorin kanssa, näytössä olevat ohjeet opastavat sinua muodostamaan pariliitoksen.

Jos haluat muodostaa pariliitoksen toisena ajankohtana, katso kohta **Laitteiden pariliitos** sivulla **12**.

Kun sinulta kysytään **Haluatko palauttaa aiemmat etäohjaussauvan asetukset?**:

- Valitse **Palauta**, jos haluat säilyttää kauko-ohjaimen aiemmin luodut asetukset, peruuttaa perehdytyksen ja palata päätilanäyttöön.
- Valitse **Ohita**, jos haluat määrittää kauko-ohjaimen asetukset.

Kalibrointi

Kalibrointi viittaa keulamoottorin kalibrointiin, ja se edellyttää keulamoottorin asentamista ja laskemista (katso kohdasta **Kalibrointi** sivulla **25** lisätietoja keulamoottorin kalibroinnista). Valitse **Ohita**, jos et halua suorittaa kalibrointia juuri nyt.

Kauko-ohjaimen asetukset

FreeSteer-kauko-ohjaimen asetusten määrittäminen:

- 1 Käynnistä kauko-ohjain pitämällä sen valikkopainiketta  painettuna.

→ **Huomautus:** Tila **Yhteys katkaistu** tulee näkyviin, jos kauko-ohjainta ei ole yhdistetty keulamoottoriin. Kun yhteys on katkaistu, voit käyttää kauko-ohjaimen valikkoa ja asetuksia, mutta et voi kalibroida keulamoottoria.

- 2 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta .
- 3 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Asetukset > Etäohjaussauva**.

- **Näyttö.** Määritä kauko-ohjaimen LCD-näytön asetukset.

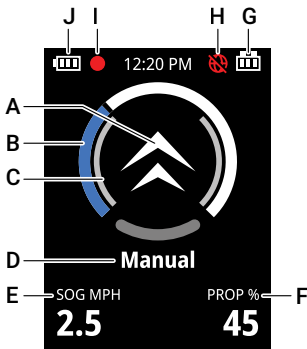
Näytön taustavalon poistaminen käytöstä, kirkkauden vähentäminen ja aikakatkaisun lyhentäminen pidentävät kauko-ohjaimen paristojen käyttöikää.

- **Painikkeet.** Määritä kauko-ohjaimen painikkeiden asetukset ja määritä toiminnot muokattaville painikkeille (katso lisätietoja kohdasta **Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille** sivulla 55).

Painikkeiden taustavalon poistaminen käytöstä ja taustavalon aikakatkaisun lyhentäminen pidentävät kauko-ohjaimen paristojen käyttöikää.

- **Kieli.** Valitse haluamasi kieli.
- **Yksiköt.** Valitse etäisyyden ja nopeuden yksiköt.
- **Aika.** Aseta LCD-näytössä näkyvä kello.
- **Laitteen tiedot.** Katso keulamoottorijärjestelmään asennettu ohjelmistoversio (mukaan lukien kauko-ohjain).

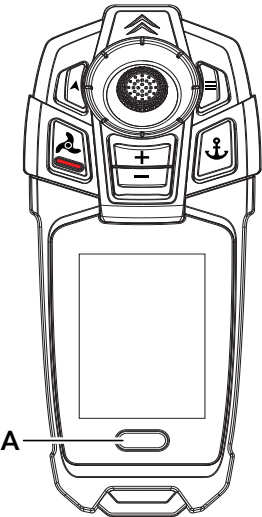
LCD-näyttö ja tilapalkki



- A Keskikuvake näyttää nykyisen tilan.
- B Sininen mittari täyttyy myötäpäivään ja näyttää potkurin työntövoimaprosentin.
- C Sisempi rengas on animoitu, kun potkuri on aktiivinen.
- D Keulamoottorin tila.
- E Nykyinen nopeus maan suhteen.
- F Potkurin työntövoimaprosentti.
- G Keulamoottorin akun tila.
- H Hälytys: Ei GPS-sijaintia.
- I Jäljen tallennus on aktiivinen.
- J FreeSteer-kauko-ohjaimen pariston tila.

Toimintopainike

LCD-näytön alla oleva toimintopainike (A) mahdollistaa nopean pääsyn tilatoimintoihin. Toimintopainikkeen toiminta riippuu tilasta. Toimintopainikkeen yläpuolella olevassa LCD-näytössä näkyvä sana tai symboli näyttää painikkeen nykyisen toiminnon.



Kuvake	Toimintopainikkeen toiminto	Huomautuksia
	Lukitse kaikki painikkeet valikkopainiketta lukuun ottamatta pitämällä painiketta painettuna. Katso kohta Kauko-ohjaimen lukitseminen sivulla 35 .	Kuvake on näkyvissä, kun keulamoottori on manuaalitilassa.
	Keltainen tarkoittaa, että kauko-ohjaimen painikkeet on lukittu. Avaa painikkeiden lukitus pitämällä toimintopainiketta painettuna.	Kuvake on näkyvissä, kun keulamoottori on manuaalitilassa ja kauko-ohjain on lukittu.
	Luo reittipiste nykyisessä sijainnissa painamalla painiketta. Katso kohta Reittipisteen luominen sivulla 49 .	Kuvake on näkyvissä, kun keulamoottori on pidä ankkuri -tilassa.
	Paina toimintopainiketta, kun haluat käynnistää vakionopeussäädintilan, joka ylläpitää asetettua nopeutta maan suhteen. Katso kohta Vakionopeussäädintila sivulla 47 .	Kuvake on näkyvissä, kun keulamoottori navigoi tai on autopilottitilassa.
	Vihreä tarkoittaa, että vakionopeussäädintila on aktiivinen. Pysäytä vakionopeussäädin ja palaa potkurin työntövoiman säätöön painamalla toimintopainiketta.	Kuvake on näkyvissä, kun vakionopeussäädintila on aktiivinen.

Kauko-ohjaimen lukitseminen

Kun keulamoottori on manuaalillassa, voit lukita kauko-ohjaimen painikkeet tahattomien painallusten estämiseksi. Kun kauko-ohjaimen painikkeet ovat lukittuina:

- Valikkopainike  toimii edelleen, ja voit käyttää ohjaussauvaa tavalliseen tapaan valikoissa siirtymiseen.
- Ohjaussauvaa ei voi käyttää suunnan säätämiseen.
- Voit jatkaa keulamoottorin käyttöä normaalisti jalkapedaalilla tai liitetyllä monitoiminäytöllä.

Voit lukita kauko-ohjaimen pitämällä toimintopainiketta painettuna, kun avoin riippulukko on näkyvissä.



VAROITUS: Kun kauko-ohjain on lukittu, sen painikkeilla ei voi ohjata keulamoottoria.

Kauko-ohjaimen lukituksen avaaminen

Voit avata kauko-ohjaimen lukituksen pitämällä toimintopainiketta painettuna, kun lukittu (keltainen) riippulukko on näkyvissä.

Pidä toimintopainiketta painettuna, kunnes LCD-näytössä näkyy **Etäohjaussauvan lukitus avattu**.

KEULAMOOTTORIN KÄYTTÖ

Keulamoottori on laskettava veteen, jotta sitä voi käyttää.

Keulamoottoria voi käyttää:

- FreeSteer-etäohjaussauvalla
- Edistyksellisellä langattomalla jalkapedaalilla
- Yhteensopivalla monitoiminäytöllä (MFD), joka on samassa NMEA 2000® -verkossa kuin keulamoottori (katso MFD:n mukana toimitetut asiakirjat).

VAROITUS: Varmista, että keulamoottori on lukittu laskettuun asentoon ennen potkurin käynnistämistä.

VAROITUS: Pyörivät potkurit voivat aiheuttaa vakavan vamman tai kuoleman. Älä käytä potkuria, kun keulamoottori on poissa vedestä. Ole erittäin varovainen keulamoottoria käyttäessäsi, jos on mahdollista, että vedessä on uimareita. Pysäytä keulamoottori heti, kun joku on vedessä veneesi lähellä.

VAROITUS: Keulamoottori jatkaa pyydettyä toimintaa, vaikka ohjauslaite (kauko-ohjain, jalkapedaali tai MFD) menettäisi tehoa. Aktiivista potkuria, autopilottia tai navigointitilaa ei pysäytetä kytkemällä ohjauslaite pois käytöstä. Varmista aina, että osaat pysäyttää keulamoottorin hätätilanteessa painamalla keulamoottorin virtapainiketta tai katkaisemalla sen virransyötön.

Varmista aina, että olet perehtynyt keulamoottorin käynnistämiseen ja pysäyttämiseen valitsemiesi ohjauslaitteiden avulla.

Tarkkaile aina odottamattomia moottorin liikkeitä, kuten potkurin kääntymistä, vaikka yksi tai useampi ohjauslaite olisi kytketty pois käytöstä.

VAROITUS: Keulamoottorin lähellä olevien magneettien tai suurten rautametalliesineiden synnyttämät magneettikentät voivat vaikuttaa haitallisesti keulamoottorin pään sisällä olevaan kompassiin. Ne voivat aiheuttaa kompassin harhailua, jolloin ohjaus on epävakaa. Magneettiset ja suuret metalliesineet tulee siirtää pois keulamoottorin lähetytyltä, jotta ohjaus palautuu normaaliksi.

GPS

Keulamoottorin GPS-vastaanotin on keulamoottorin pään sisällä. On normaalia, että keulamoottori menettää GPS-signaalinsa sisätiloissa tai nostettuna. GPS-sijainnin muodostamiseksi laske moottori ulkona paikassa, josta on selkeä näkymä taivaalle. **MODE**-merkkivalo palaa vihreänä, kun GPS-signaali on saatu.

→ **Huomautus:** Keulamoottori tarvitsee oman GPS-signaalin pidä kurssi-, pidä ankuri- ja vakionopeussäädintilaa varten sekä navigointitoimintoja varten.

Manuaalitila ja pidä suunta -tila voivat toimia ilman keulamoottorin GPS-signaalia.

Monitoiminäytön GPS-lähteen valinta

Kun käytät monitoiminäyttöä, valitse tarpeisiisi sopiva GPS-tietolähde.

Kun käytät keulamoottoria navigointiin, veneen sijainti MFD-näytössä voi poiketa käyttämästäsi reittipisteistä tai reiteistä. Voit parantaa tilannetta siirtymällä MFD:n tietolähdevalikkoon ja valitsemalla keulamoottorin MFD:n GPS-lähteeksi.

→ **Huomautus:** Keulamoottorin käyttäminen GPS-lähteenä voi aiheuttaa sen, että nopeus maan suhteen ja suuntatiedot eivät ole käytettävissä monitoiminäytössä, kun keulamoottori nostetaan tai sammutetaan, eikä keulamoottori saa GPS-signaalia.

MANUAALITILA

Manuaalitilassa keulamoottorilla muutetaan veneen suuntaa ja nopeutta tarpeen mukaan.

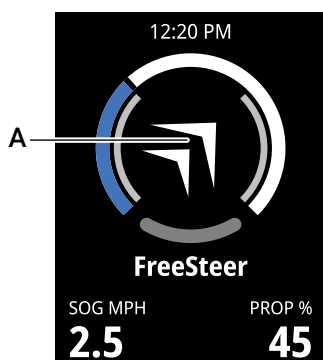
Potkurin käynnistäminen/sammuttaminen kauko-ohjaimella

- 1 Käynnistä potkuri painamalla potkuripainiketta .
- 2 Sammuta potkuri painamalla potkuripainiketta  uudelleen.

FreeSteer kauko-ohjaimella

- 1 Ota FreeSteer käyttöön siirtämällä ja pitämällä ohjaussauvaa missä tahansa suunnassa.

Keulamoottorin alempi yksikkö alkaa pyöriä pyydettyyn suuntaan ja lakkaa pyörimästä, kun se vastaa suuntaa. LCD-näytön kuvake (A) näyttää alemman yksikön nykyisen suunnan.



Perinteinen ohjaus kauko-ohjaimella

- 1 Jos haluat kääntää alemmaa yksikköä vasemmalle, napauta ohjaussauvaa **vaakasuunnassa vasemmalle**.
- 2 Jos haluat kääntää alemmaa yksikköä oikealle, napauta ohjaussauvaa **vaakasuunnassa oikealle**.
- 3 Liikuta ja pidä ohjaussauvaa vaakasuunnassa vasemmalle tai oikealle, jos haluat kääntää alemmaa yksikköä jatkuvasti.

Vapauta ohjaussauva, jos haluat pysäyttää alemman yksikön.

Yksikkö jatkaa kääntymistä, kunnes se saavuttaa suurimman ohjauksulman.

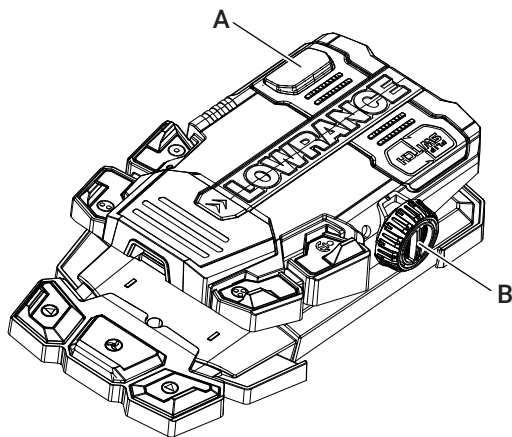
Nopeuden säätäminen kauko-ohjaimella

Potkurin ollessa toiminnassa:

- 1 Paina nopeuden lisäyspainiketta , jos haluat lisätä potkurin nopeutta asteittain, tai pidä painiketta painettuna, jos haluat kiihdyttää nopeasti enimmäisnopeuteen.
- 2 Paina nopeuden vähennyspainiketta , jos haluat vähentää potkurin nopeutta asteittain, tai pidä painiketta painettuna, jos haluat nopeasti hidastaa nopeuden nollaan.
- 3 Jos haluat pitää veneen nopeuden maan suhteen nykyisessä arvossa, käynnistä vakionopeussäädintila (katso kohta **Vakionopeussäädintila** sivulla 47).

Potkurin käynnistäminen/sammuttaminen jalkapedaalilla

- 1 Käynnistä potkuri pitämällä hetkellistä kytkintä **(A)** painettuna jalkapedaalin etuosassa (jalkaterä).
Potkuri on käynnissä niin kauan kuin hetkellistä kytkintä painetaan, kunhan nopeuden säätönuppi **(B)** ei ole OFF-asennossa. Potkuri pysähtyy, kun hetkellinen kytkin **(A)** vapautetaan.
- **Huomautus:** FlipSwitch-kytkimellä voit asentaa hetkellisen kytkimen pedaalin vasemmalle tai oikealle puolelle toiveidesi mukaan. Katso ohjeet Recon-asennusohjeesta.



tai

- 2 Käytä kauko-ohjainta, mobiililaitetta tai monitoiminäyttöä ja määritä potkurin jatkuva käyttö johonkin jalkapedaalin määritettävistä painikkeista. Katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille** sivulla 53.
- 3 Kun asetus on määritetty, käynnistä potkuri painamalla painiketta, johon määritit potkurin jatkuvan käytön.
- 4 Sammuta potkuri painamalla määritettyä painiketta uudelleen.

Ohjaaminen suhteellisesti jalkapedaalilla

- Käännä vene paapuuriin (vasemmalle) painamalla jalkapedaalin takaosaa (kantapää) alaspäin.
- Käännä vene styyrpuuriin (oikealle) painamalla jalkapedaalin etuosaa (jalkaterä) alaspäin.
- Jotta vene kulkisi suoraan eteenpäin, pidä jalkapedaali tasaaisessa asennossa.

Nopeuden säätäminen jalkapedaalilla

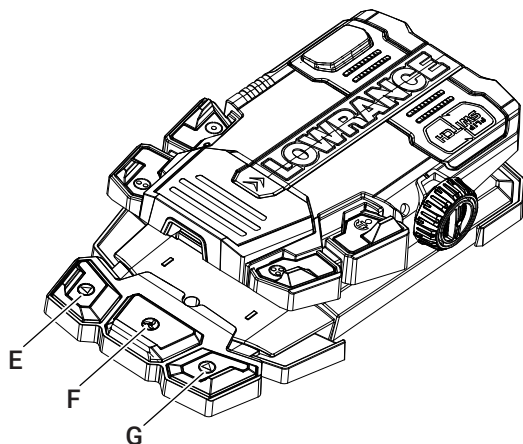
- 1 Lisää potkurin nopeutta kääntämällä nopeuden säätönuppia jalkapedaalissa **(B)** eteenpäin (itsestäsi pois päin).
- 2 Vähennä potkurin nopeutta kääntämällä nopeuden säätönuppia jalkapedaalissa taaksepäin (itseäsi kohti).

Kun jalkapedaalin nopeusnuppi on **OFF**-asennossa, potkuri on käynnissä, mutta se ei pyöri. Potkuri ei pyöri ennen kuin nopeutta lisätään **OFF**-asennosta.

Alempi painikemoduuli jalkapedaalissa

Edistyksellisen langattoman jalkapedaalin alemman painikemoduulin painikkeisiin (E,F,G) on oletuksena ohjelmoitu ohjaustoimintoja.

- **Huomautus:** Alemman painikemoduulin kolme painiketta (E, F, G) voidaan ohjelmoida uudelleen ja niiden toimintoja voidaan muuttaa.
- **Huomautus:** Alempi painikemoduuli voidaan irrottaa kokonaan pedaalista, jos haluat asentaa pedaalin pienempään tilaan. (Katso Recon-asennusohjeesta, miten alempi painikemoduuli irrotetaan. Alempi painikemoduuli ei toimi, kun se on irrotettu pedaalista.)



Potkurin käynnistäminen/sammuttaminen alemmalla painikemoduulilla

- 1 Käynnistä potkuri painamalla potkuripainiketta (F).
- 2 Sammuta potkuri painamalla potkuripainiketta (F) uudelleen.

Kun keulamoottori on missä tahansa tilassa:

- Keskeytä ja käynnistä potkuri uudelleen painamalla potkuripainiketta (F) samalla, kun pysyt tilassa.
- Pysäytä tila ja palaa manuaalitilaan potkurin nopeuden ollessa nolla pitämällä potkuripainiketta (F) painettuna.

Ohjaaminen alemman painikemoduulin suuntapainikkeilla

- 1 Voit kääntää alempaa yksikköä vasemmalle napauttamalla vasemmalle käynnön painiketta (E) tai pitämällä sitä painettuna. Alempi yksikkö pyörii, kunnes suuntapainike vapautetaan tai suurin ohjauskulma on saavutettu. Keulamoottorin pääyksikön valopalkki näyttää suunnan, johon alempi yksikkö osoittaa.
- 2 Voit kääntää alempaa yksikköä oikealle napauttamalla oikealle käynnön painiketta (G) tai pitämällä sitä painettuna. Alempi yksikkö pyörii, kunnes suuntapainike vapautetaan tai suurin ohjauskulma on saavutettu. Keulamoottorin pääyksikön valopalkki näyttää suunnan, johon alempi yksikkö osoittaa.

TILAT JA TOIMINNOT

Keulamootorin tiloja ja toimintoja voi käyttää seuraavilla tavoilla:

- FreeSteer-etäohjaussauvan omat painikkeet ja määritetyt painikkeet
- Edistyksellisen langattoman jalkapedaalin omat painikkeet ja määritetyt painikkeet

Katso kohdasta **Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille** sivulta **55**, miten voit määrittää tiloja ja toimintoja kauko-ohjaimen määritettävälle painikkeille.

Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille sivulta **53**, miten voit määrittää tiloja ja toimintoja jalkapedaalin määritettävälle painikkeille.

Voit myös käyttää erilaisia keulamootorin tiloja ja toimintoja yhteensopivalla MFD-näytöllä. Lisätietoja on monitoiminäytön asiakirjoissa.

→ **Huomautus:** Käy osoitteessa www.lowrance.com tai www.simrad-yachting.com ja varmista, että MFD on yhteensopiva ja sen ohjelmisto on ajan tasalla. Keulamootorin ja monitoiminäytön tulee olla yhdistettynä samaan NMEA 2000® -verkkoon.

Pidä ankkuri -tila

VAROITUS: Pyörivä potkuri, liikkuva vene tai mikä tahansa veneeseen kiinnitetty kiinteä laite voi aiheuttaa uimareille vakavan vamman tai kuoleman. Pysäytä keulamoottori heti, kun joku on vedessä veneesi lähellä.

VAROITUS: Vältä törmäämästä muihin veneisiin, ajamasta karille tai osumasta vedessä oleviin esineisiin. GPS-järjestelmä ei havaitse muita veneitä, matalaa vettä tai vedessä olevia esineitä. Varo aina mahdollisia navigoinnin esteitä, kun käytät mitä tahansa GPS-tilaa.

Pidä ankkuri -tila käyttäen keulamootorin potkuria ja GPS:ää pitääkseen aluksen nykyisessä sijainnissa.

→ **Huomautus:** Pidä ankkuri -tilassa tuuli ja virtaus voivat vaikuttaa aluksen suuntaan, mutta aluksen sijainti on vakio.

Pidä ankkuri -tilassa voit:

- Siirtyä lähellä olevaan sijaintiin poistumatta pidä ankkuri -tilasta
- Keskeyttää potkurin poistumatta pidä ankkuri -tilasta.

→ **Huomautus:** Kauko-ohjaimen ohjaussauvan käyttäminen pidä ankkuri -tilassa saa veneen liikkumaan aktiivomalla ankkurinsiirto- tai FreeSteer-toiminnot.

Pidä ankkuri -tilan käynnistäminen

Etäohjaussauva

Paina kauko-ohjaimen ankkuripainiketta .

Jalkapedaali

Paina jalkapedaalin ankkuripainiketta .

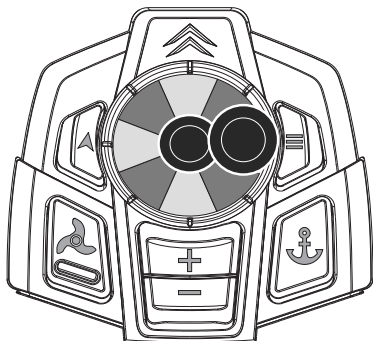
Sijainnin säätäminen pidä ankkuri -tilassa

Pitä ankkuri -tilassa ankkurinsiirto siirtää FreeSteer-kauko-ohjaimella venettä valitsemaasi suuntaan ja palaa sitten pidä ankkuri -tilaan uudessa sijainnissa.

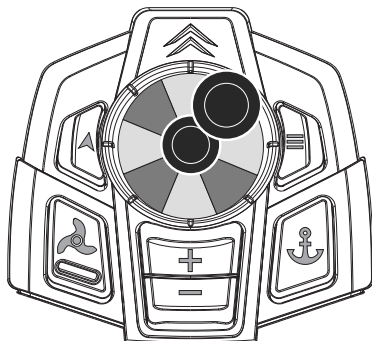
→ **Huomautus:** Keulamoottorin on oltava pidä ankkuri -tilassa, jotta ankkurinsiirto toimii.

Etäohjaussauva

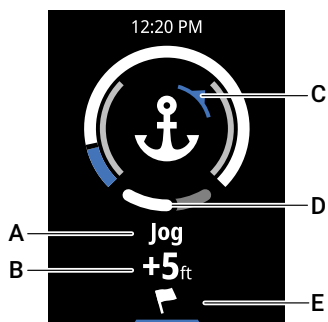
Kun napautat ohjaussauvaa mihin tahansa 45 asteen suuntaan, vene siirtyy kyseiseen suuntaan 1,5 metrin askelin napautusta kohden. Kun vene on suorittanut siirron, pidä ankkuri -tila jatkaa uudessa sijainnissa.



Siirry 1,5 m:n askelin: napauta vasemmalle, oikealle, eteen (ylös), taakse (alas)



Siirry 1,5 m:n askelin viistosti: napauta 45° kulmassa



- A Siirto aktiivinen
- B Pyydetty kokonaissiirtomatka
- C Sininen kaari näyttää siirron suunnan
- D Valkoisella täyttyvä kaari osoittaa, kuinka suuri osa siirtomatkastasta on tehty
- E Luo reittipiste painamalla toimintopainiketta

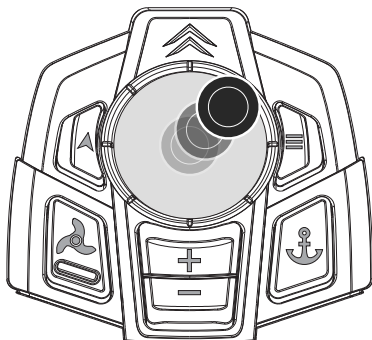
FreeSteer-ankkurinsiirto

- 1 Jos haluat liikuttaa venettä jatkuvasti mihin tahansa suuntaan, liikuta ja pidä ohjaussauvaa haluamassasi suunnassa.

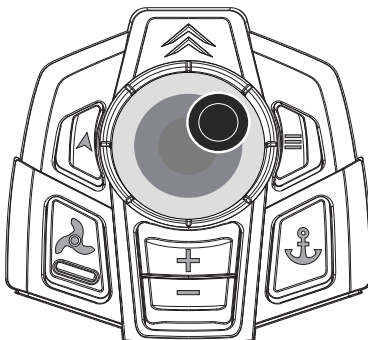
Tämä aktivoi FreeSteer-ankkurinsiirron. Alempi yksikkö kääntyy vastaamaan ohjaussauvan pyytämää suuntaa, minkä jälkeen potkurin nopeus kasvaa ja vene liikkuu haluttuun suuntaan.

FreeSteer-ankkurinsiirrossa potkurin työntövoima on verrannollinen ohjaussauvan asentoon keskikohdasta. Voit käyttää pienempää työntövoimaa tarkkaan sijoitteluun liikuttamalla ohjaussauvaa osittain. Jos haluat päästä uuteen paikkaan mahdollisimman nopeasti, pidä ohjaussauvaa sen ääriasennossa.

- 2 Vapauta ohjaussauva, kun haluat jatkaa pidä ankkuri -tilaa uudessa sijainnissa.



FreeSteer-ankkurinsiirto:
pidä missä tahansa suunnassa



FreeSteer-ankkurinsiirto:
suhteellinen työntövoima

Jalkapedaali (vasen/oikea ankkurinsiirto)

Kun olet pidä ankkuri -tilassa, paina vasemmalle ohjauksen painiketta ◀ tai oikealle ohjauksen painiketta ▶ alemmassa painikemoduulissa, jolloin vene liikkuu 1,5 m vasemmalle tai oikealle.

Potkurin keskeyttäminen pidä ankkuri -tilassa

Kun keulamoottori on pidä ankkuri -tilassa, potkuri toimii automaattisesti säilyttääkseen veneen sijainnin. Potkurin voi keskeyttää, jos olet saanut kalan tai tunnistanut vaaran.

- **Huomautus:** Kun potkuri keskeytetään pidä ankkuri -tilassa (tai autopilottitilassa), keulamoottorin pään merkkivalo sykkii hitaasti.
- **Huomautus:** Tuuli tai virtaus voi saada veneen vaihtamaan sijaintia potkurin ollessa keskeytettynä, mutta kun pidä ankkuri -tila palautetaan, alus palaa paikkaan, jossa potkuri keskeytettiin.

Etäohjaussauva

- 1 Keskeytä potkuri pidä ankkuri -tilassa painamalla potkuripainiketta 🌀.
- 2 Käynnistä potkuri ja palaa pidä ankkuri -tilaan painamalla potkuripainiketta 🌀 uudelleen.

Jalkapedaali

- 1 Keskeytä potkuri pidä ankkuri -tilassa painamalla potkuripainiketta 🌀 (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon).
- 2 Käynnistä potkuri ja palaa pidä ankkuri -tilaan painamalla potkuripainiketta 🌀 (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon) uudelleen.

- **Huomautus:** Jos olet poistanut alemman painikemoduulin jalkapedaalista eikä potkurin jatkuvan käynnin painiketta ole määritetty jalkapedaaliin, et voi käyttää jalkapedaalia pidä ankkuri-tilan keskeytykseen.
- **Huomautus:** Älä käytä jalkapedaalin hetkellistä kytkintä potkurin keskeyttämiseen. Sen tehtävänä pidä ankkuri-tilassa on pysäyttää pidä ankkuri-tila.

Pidä ankkuri -tilan lopettaminen

Kun lopetat pidä ankkuri -tilan, potkuri sammuu ja keulamoottori palaa manuaalitilaan.

Etäohjaussauva

Lopeta pidä ankkuri -tila painamalla ankkuripainiketta  FreeSteer-kauko-ohjaimessa.

Vaihtoehtoisesti voit lopettaa minkä tahansa tilan pitämällä kauko-ohjaimen potkuripainiketta  painettuna.

Jalkapedaali

Lopeta pidä ankkuri -tila painamalla jalkapedaalin ankkuripainiketta .

Vaihtoehtoisesti voit lopettaa pidä ankkuri -tilan painamalla hetkellistä kytkintä tai painamalla jalkapedaalia yli 3 astetta jompaankumpaan suuntaan.

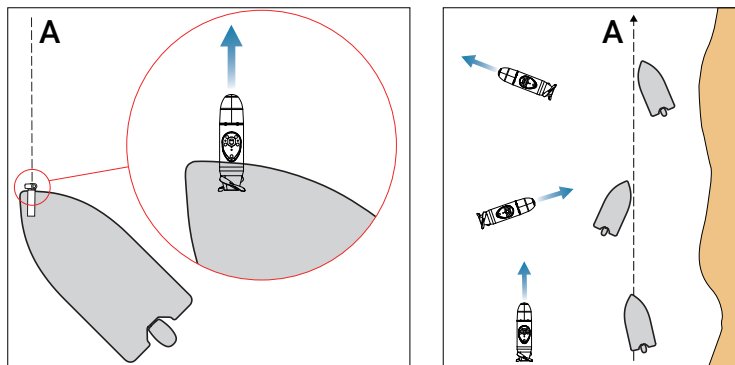
Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta)

VAROITUS: Vältä törmäämästä muihin veneisiin, ajamasta karille tai osumasta vedessä oleviin esineisiin. Autopilottijärjestelmä ei havaitse muita veneitä, matalaa vettä tai vedessä olevia esineitä. Varo aina mahdollisia navigoinnin esteitä, kun navigoit tai käytät autopilottitiloja.

Pidä kurssi ja pidä suunta ovat autopilotin toimintoja, jotka ohjaavat alusta automaattisesti.

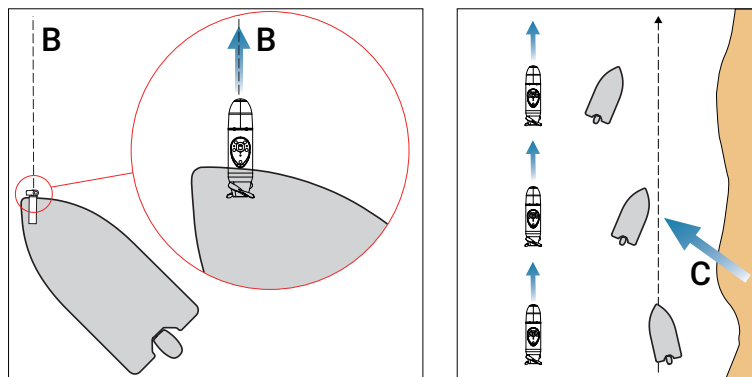
Pidä kurssi -tila ohjaa alusta suoralla reitillä, jolla kompensoidaan virtauksen ja/tai tuulen aiheuttamaa ajelehtimista. Kun käynnistät pidä kurssi -tilan, keulamoottori piirtää näkymättömän reitin (A) alemman yksikön suunnan perusteella.

→ **Huomautus:** Pidä kurssi -tilassa tuuli ja/tai virtaus voivat saada aluksen seuraamaan kurssia kallistuskulmassa.



Pidä suunta -tila säilyttää aluksen ohjaussuunnan alemman yksikön suunnan perusteella. Kun käynnistät pidä suunta -tilan, keulamoottori pitää alemman yksikön suunnassa, jossa se oli, kun tila käynnistettiin.

→ **Huomautus:** Pidä suunta -tilassa keulamoottori ei kompensoi virtauksen ja/tai tuulen (C) aiheuttamaa ajelehtimista.



Autopilottitilassa voit:

- Sääda suuntaa ja jatka tilaa
- Lisää tai vähennä nopeutta ja jatka tilaa
- Vaihda vakionopeussäädintilan (kiinteä nopeus maan suhteen) ja potkurin työntövoimaprocentin välillä
- Keskeytä potkuri ja "muista" ohjausohjeet.

Autopilottitilan käynnistäminen

Kun käynnistät autopilottitilan, keulamooottori käyttää alemman yksikön nykyistä suuntaa ja nykyistä nopeutta.

Jos potkuri automaattisesti käytössä -toiminto ei ole käytössä, potkuri on käynnistettävä manuaalisesti, kun siirryt autopilottitilaan. Katso kohdasta **Potkuri automaattisesti käytössä** sivulta 24, miten voit muuttaa potkuri automaattisesti käytössä -asetusta.

Etäohjaussauva

- 1 Käynnistä määritetty autopilotin toiminto painamalla autopilotin painiketta ▲.
- **Huomautus:** *Pidä kurssi -tila määritetty on autopilotin painikkeelle oletusarvoisesti. Katso kohdasta **Autopilotti** sivulta 23, miten voit muuttaa tätä.*

Jalkapedaali

- 1 Käytä kauko-ohjainta, mobiililaitetta tai monitoiminäyttöä ja määritä pidä kurssi- tai pidä suunta -tila johonkin jalkapedaalin määritettävistä painikkeista. Katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille** sivulla 53.
- 2 Kun määritys on tehty, paina painiketta, johon määritit pidä kurssi -tilan (tai pidä suunta -tilan), jolloin pidä kurssi -tila (tai pidä suunta -tila) käynnistyy.

Suunnan säätäminen autopilottitilassa

Kun keulamooottori on autopilottitilassa, voit säätää veneen kurssia (tai suuntaa) poistumatta tilasta.

Etäohjaussauva

- 1 Pidä ohjaussauvaa haluamassasi suunnassa. Alemman yksikön suunta ilmoitetaan kauko-ohjaimen LCD-näytön kuvakkeella ja keulamooottorin pään valolla. Keulamooottori jatkaa päivitetyllä kurssilla (tai suunnalla), kun vapautat ohjaussauvan.

tai

- 1 Napauta ohjaussauvaa vaakasuunnassa vasemmalle tai oikealle, jos haluat säätää kurssia (tai suuntaa) pienin askelin.

Jalkapedaali

- 1 Pidä hetkellistä kytkintä painettuna ja käytä samalla pedaalia säätääksesi kurssia (tai suuntaa) suhteessa pedaalin kulmaan, kuten normaalissa ohjauksessa. Alemman yksikön suunta ilmoitetaan keulamooottorin pään valolla. Keulamooottori jatkaa päivitetyllä kurssilla (tai suunnalla) heti, kun vapautat jalkapedaalin hetkellisen kytkimen.

tai

- 1 Napauta tai pidä painettuna alemman painikemoduulin suuntapainikkeita, jos haluat muuttaa kurssia (tai suuntaa). Alempi yksikkö pyörii nykyisestä asennostaan niin kauan kuin painiketta painetaan.

Potkurin keskeyttäminen autopilottitilassa

Kun keulamoottori on autopilottitilassa, voit keskeyttää potkurin ja silti "muistaa" käyttämäsi kurssin (tai suunnan). Tämä on hyödyllistä, jos olet saanut kalan tai tunnistanut vaaran, jossa potkuri on järkevää sammuttaa.

→ **Huomautus:** Kun potkuri keskeytetään pidä ankuri -tilassa (tai autopilottitilassa), keulamoottorin pään merkkivalo sykkii hitaasti.

Etäohjaussauva

- 1 Keskeytä potkuri autopilottitilassa painamalla potkuripainiketta .
Alempi yksikkö jatkaa halutun kurssin tai suunnan seuraamista, kun potkuri on pysähtynyt.
Potkurin keskeytyksen aikana pyydetty suunnan muutokset päivittävät kurssin tai suunnan.
- 2 Käynnistä potkuri ja jatka autopilottitilassa viimeisimmällä kurssilla (tai suunnalla) painamalla potkuripainiketta  uudelleen.

Jalkapedaali

- 1 Keskeytä potkuri autopilottitilassa painamalla potkuripainiketta  (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon).
 - 2 Käynnistä potkuri ja jatka käyttämälläsi kurssilla (tai suunnalla) painamalla potkuripainiketta  (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon) uudelleen.
- **Huomautus:** Jos olet poistanut alemman painikemoduulin jalkapedaalista eikä potkurin jatkuvan käynnin painiketta ole määritetty jalkapedaaliin, et voi keskeyttää pidä kurssi- tai pidä suunta -tilaa.
- **Huomautus:** Älä käytä jalkapedaalin hetkellistä kytkintä potkurin keskeyttämiseen. Sen tehtävänä tässä tilassa on säätää alemman yksikön suuntaa ja jatkaa sitten päivitettyllä kurssilla tai suunnalla.

Autopilottitilan pysäyttämisen/lopettaminen

Kun lopetat autopilottitilan, potkuri hidastuu ja pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaalitilaan.

Etäohjaussauva

Lopeta autopilottitila painamalla autopilotin painiketta  kauko-ohjaimessa.

Vaihtoehtoisesti voit lopettaa minkä tahansa tilan pitämällä kauko-ohjaimen potkuripainiketta  painettuna.

Jalkapedaali

Lopeta pidä kurssi -tila (tai pidä suunta -tila) painamalla omaa tai määritettyä pidä kurssi- tai pidä suunta -painiketta.

→ **Huomautus:** Älä käytä jalkapedaalin hetkellistä kytkintä pidä kurssi- tai pidä suunta -tilan lopettamiseen. Sen tehtävänä näissä tiloissa on säätää veneen suuntaa ja jatkaa sitten kurssilla tai suunnalla.

Vakionopeussäädintila

Vakionopeussäädintila pitää aluksen nopeuden vakiona maan suhteen. Sen avulla voit toistaa optimaalisen uistelunopeuden tai erityisen keulamoottorin äänen, joka houkuttelee lempikalojasi.

Voit ottaa vakionopeussäätimen käyttöön, kun olet autopilottitilassa tai navigoit. Kun käynnistät vakionopeussäädintilan, asetetun nopeuden arvo vastaa aluksen nopeutta maan suhteen (SOG). Voit sitten lisätä tai vähentää asetettua nopeutta kauko-ohjaimen nopeuspainikkeilla **+**, **-**.

→ **Huomautus:** Nopeus näytetään oletuksena kilometreinä tunnissa. Voit muuttaa yksiköjä siirtymällä kohtaan **Asetukset > Etäohjaussauva > Yksiköt**.

Kun lopetat vakionopeussäädintilan, keulamoottori palaa potkurin vakiotyöntövoimaan (viimeisin arvo), ja kauko-ohjaimen nopeuspainikkeet **+**, **-** lisäävät tai vähentävät potkurin työntövoimaa. Tuuli ja virtaus voivat nyt vaikuttaa aluksen nopeuteen maan suhteen.

Vakionopeussäädintilan käynnistäminen/lopettaminen/säätäminen

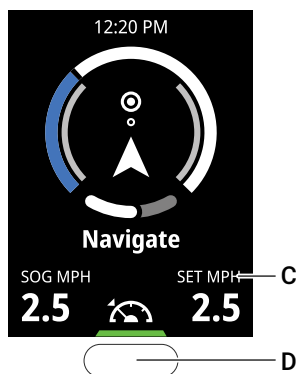
→ **Huomautus:** Keulamoottorin on oltava autopilottitilassa tai navigoinnissa ennen vakionopeussäätimen kytkemistä.

Etäohjaussauva

- 1 Määritä vakionopeussäädin yhdelle kauko-ohjaimen määritettävistä painikkeista. Katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille** sivulla 55.
- 2 Kun vakionopeussäädintila on käynnistetty, käytä kauko-ohjaimen nopeuspainikkeita **+**, **-** asetetun nopeuden kasvattamiseen tai pienentämiseen.

tai

- 1 Vakionopeussäädintilan kuvake  näkyy näytön alareunassa, kun keulamoottori on autopilottitilassa. Kun vakionopeussäätimen kuvake on näkyvässä, paina LCD-näytön alla olevaa toimintopainiketta, jotta vakionopeussäädintila käynnistyy.
Vihreä viiva vakionopeussäätimen kuvakkeen alla osoittaa, että vakionopeussäädintila on aktiivinen ja nopeutta maan suhteen ylläpidetään vakioarvossa.
- 2 Lisää tai vähennä vakionopeussäätimen nopeutta nopeuspainikkeilla **+**, **-**. Pyydetty nopeus näkyy näytön oikeassa alakulmassa **asetettuna** nopeutena (**C**).
- 3 Paina toimintopainiketta (**D**) uudelleen, kun haluat lopettaa vakionopeussäädintilan.



Jalkapedaali

- 1 Käytä kauko-ohjainta, mobiililaitetta tai monitoiminäyttöä ja määritä vakionopeussäädintila johonkin jalkapedaalin määritettävistä painikkeista. Katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille** sivulla **53**.
- 2 Käynnistä vakionopeussäädintila painamalla vakionopeussäätimelle määritettyä painiketta.
- 3 Kun vakionopeussäädintila on aktiivinen, voit säätää aluksen nopeutta maan suhteen jalkapedaalin nopeudensäätönupilla.
- 4 Lopeta vakionopeussäädintila painamalla vakionopeussäädintilalle määritettyä painiketta.

NAVIGOINTI

Recon-keulamoottori voi tallentaa muistiin 20 reittipistettä (GPS-sijainnit) ja 20 reittiä (tallennetut jäljet). Voit käyttää tallennettuja reittipisteitä ja reittejä FreeSteer-kauko-ohjaimen päävalikosta (katso sivut 50 ja 51).

VAROITUS: Vältä törmäämästä muihin veneisiin, ajamasta karille tai osumasta vedessä oleviin esineisiin. Autopilottijärjestelmä ei havaitse muita veneitä, matalaa vettä tai vedessä olevia esineitä. Varo aina mahdollisia navigoinnin esteitä, kun navigoit tai käytät autopilottitiloja.

MFD:n määrittäminen reittipisteiden vastaanottamiseen

Jos haluat luoda reittipisteen monitoiminäytössä, määritä MFD vastaanottamaan reittipiste- ja reittitietoja keulamoottorista. Tätä varten tee MFD:ssä seuraavat toimenpiteet:

- Ota **Vastaanota reittipiste** käyttöön NMEA 2000® -asetuksissa ja
- Ota **Salli samannimiset reittipisteet** käyttöön järjestelmän lisäasetuksissa.

→ **Huomautus:** Reittipisteet luodaan MFD:llä, vaikka keulamoottorin reittipisteiden tallennustila olisi täynnä.

Reittipisteen luominen

Etäohjaussauva

Voit määrittää reittipisteen jollekin kauko-ohjaimen määritettävistä painikkeista (katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille** sivulta 55).

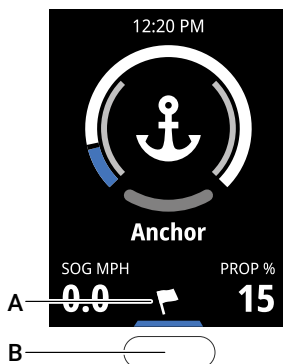
- 1 Tallenna reittipiste painamalla painiketta, jonka määritit reittipisteelle.

tai

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta 
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Reittipisteet > Lisää reittipiste**.
- 3 Valitse **Tallenna ja sulje**.

tai

- 1 Kun keulamoottori on pidä ankkuri -tilassa, paina toimintopainiketta (B) reittipistekuvakkeen  (A) alla.



Jalkapedaali

Jos haluat luoda reittipisteen jalkapedaalilla, sinun on määritettävä **reittipiste** jollekin jalkapedaalin määritettävistä painikkeista (katso ohjeet kohdasta **Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille** sivulta **53**).

- 1 Tallenna reittipiste painamalla painiketta, jonka määritit reittipisteelle.

Reittipisteeseen siirtyminen

Etäohjaussauva

Keulamoottori voi navigoida reittipisteisiin, jotka ovat 400 metrin päässä aluksen nykyisestä sijainnista.

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Reittipisteet**.
- 3 Tallennetut reittipisteet tunnustetaan numeroilla. Avaa reittipiste luettelossa painamalla ohjaussauvaa keskeltä. Etäisyys ja suunta näytetään.
- **Huomautus:** Jotta näet reittipisteet kartalla, tarvitset MFD:n, joka on määritetty vastaanottamaan reittipisteitä keulamoottorista.
- 4 Aloita navigointi kohti valittua reittipistettä keulamoottorilla valitsemalla **Mene**. Keulamoottori jatkaa navigointitilassa.
- **Huomautus:** Kauko-ohjain voi avata ja navigoida vain keulamoottoriin tallennettuja reittipisteitä. Et voi käyttää kauko-ohjainta MFD:n reittipisteisiin.

Poista reittipiste

Etäohjaussauva

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Reittipisteet > Hallinnoi**.
- 3 Valitse **Poista kaikki reittipisteet**, jos haluat poistaa kaikki reittipisteet keulamoottorin muistista.
- 4 Voit poistaa yksittäisiä reittipisteitä avaamalla reittipisteen luettelossa painamalla ohjaussauvaa keskeltä. Etäisyys ja suunta näytetään.
- 5 Poista reittipiste valitsemalla **Poista**.

Jäljen tallennus

Etäohjaussauva

Voit käyttää keulamoottoria suosikkiajojen tallentamiseen ja toistamiseen. Kutsumme tätä jäljen tallentamiseksi. Jäljen tallentamiseen tarvitaan FreeSteer-etäohjaussauva.

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Jäljet > Nauhoita jälki**.
Punainen valo kauko-ohjaimen LCD-näytön vasemmassa yläkulmassa näyttää, että tallennus on käynnissä.
- 3 Jos haluat lopettaa jäljen tallentamisen ja tallentaa jäljen muistiin (tai hylätä sen), avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 4 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Jäljet > Nauhoita jälki > Lopeta tallennus**.
- 5 Valitse tästä seuraava:
 - **Tallenna ja sulje**, jos haluat tallentaa jäljen muistiin,
 - **Poista**, jos haluat poistaa tallenteen, tai
 - **Peruuta**, jos haluat jatkaa tallennusta ja poistua valikosta.

- **Huomautus:** Keulamoottorin tallentamia jälkiä kutsutaan reiteiksi, kun ne tallennetaan muistiin. Tiedot ovat täsmälleen samat. Keulamoottoriin voi tallentaa jopa 20 reittiä.

Tallennetun jäljen (reitin) seuraaminen

Etäohjaussauva

- 1 Siirry kauko-ohjaimella kohtaan **Valikko > Jäljet**.
 - **Huomautus:** Keulamoottorin tallentamia jälkiä kutsutaan reiteiksi, kun ne tallennetaan muistiin. Tiedot ovat täsmälleen samat.
 - 2 Valitse reittiluettelosta haluamasi reitti. Reitit tunnustetaan numeroilla.
 - 3 Avaa reitti luettelosta painamalla ohjaussauvaa keskeltä.
- Reitin tallennuspäivä, reitin pituus ja suunta reitin **alkupisteeseen** näytetään.
- 4 Avaa seuraava valikko valitsemalla **Mene** tai palaa reittiluetteloon valitsemalla **Edellinen**.
 - Seuraa reittiä alkupisteestä päätepisteeseen valitsemalla **Eteenpäin**.
 - Seuraa reittiä vastakkaiseen suuntaan päätepisteestä alkupisteeseen valitsemalla **Taaksepäin**.
 - 5 Valitse **Jatka**. Keulamoottori jatkaa navigointitilassa.

Tallennetun jäljen (reitin) poistaminen

Etäohjaussauva

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Jäljet > Hallinnoi**.
- 3 Valitse **Poista kaikki reitit**, jos haluat poistaa kaikki reitit keulamoottorin muistista.
- 4 Voit poistaa yksittäisiä reittejä avaamalla reitin luettelosta painamalla ohjaussauvaa keskeltä.
Reitin tallennuspäivä, reitin pituus ja suunta reitin **alkupisteeseen** näytetään.
- 5 Poista reitti valitsemalla **Poista**.

Navigoinnin lopettaminen

Etäohjaussauva

Kun keulamoottori navigoi kohti reittipistettä tai reittiä pitkin, **Navigoinnin lopettaminen** näkyy päävalikon yläreunassa. **Navigoinnin lopettaminen** kumoaa käskyn navigoida reittipisteeseen tai navigoida ennalta tallennettua reittiä kohti ja/tai pitkin.

- 1 Avaa valikko painamalla kauko-ohjaimen valikkopainiketta .
- 2 Valitse ohjaussauvalla **Navigoinnin lopettaminen**.
Potkuri sammutetaan ja keulamoottori siirtyy manuaalitilaan.

tai

- 1 Keskeytä potkuri navigoinnin aikana painamalla potkuripainiketta .
- 2 Käynnistä potkuri uudelleen ja jatka navigointia painamalla potkuripainiketta  uudelleen.
- 3 Sammuta potkuri ja siirry manuaalitilaan pitämällä potkuripainiketta  painettuna.

Jalkapedaali

- 1 Keskeytä potkuri navigoinnin aikana painamalla potkuripainiketta  (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon).
- 2 Käynnistä potkuri ja jatka navigointia painamalla potkuripainiketta  (tai muuta painiketta, johon olet määrittänyt potkurin jatkuvan käynnin toiminnon) uudelleen.

Lisää navigointivaihtoehtoja

Jotkin monitoiminäytöt (MFD) voivat käyttää edistyksellisiä navigointitoimintoja, kuten keulamoottorin ohjeistusta seurata automaattisia käännöskuvioita tai tasaisen syvyyden reittiä kartalla.

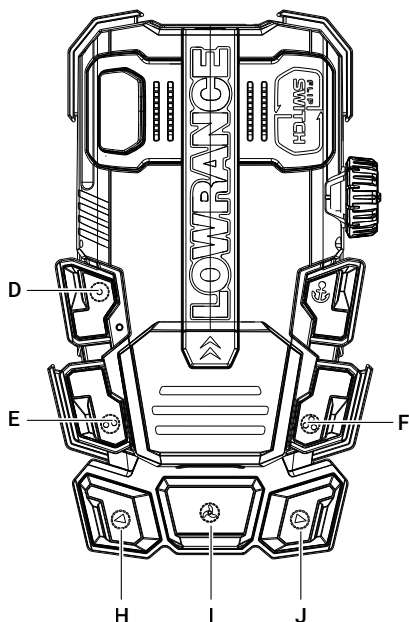
Lue lisätietoja monitoiminäytön käyttöohjeista.

- **Huomautus:** Käy osoitteessa www.lowrance.com tai www.simrad-yachting.com ja varmista, että MFD on yhteensopiva ja sen ohjelmisto on ajan tasalla.
- **Huomautus:** Keulamoottorin ja monitoiminäytön tulee olla yhdistettynä samaan NMEA 2000® -verkkoon.

MÄÄRITETTÄVÄT PAINIKKEET

Toimintojen määrittäminen jalkapedaalin painikkeille

Voit määrittää suosikkitilasi - ja toimintosi painikkeille (D, E, F, H, I, J) edistyksellisessä langattomassa jalkapedaalissa.



→ **Huomautus:** Painikkeen määrittäminen korvaa kyseisen painikkeen oletustoiminnon. Kun olet ohjelmoinut jalkapedaalin painikkeet, kiinnitä painikkeisiin jalkapedaalin mukana tulleita tarroja, jotka muistuttavat, mitkä toiminnot olet määrittänyt kullekin painikkeelle.

Voit käyttää mitä tahansa seuraavista liitetyistä laitteista jalkapedaalin painikkeiden ohjelmointiin:

- FreeSteer-etäohjaussauva
- Mobiililaitte, jossa on Lowrance- tai Simrad®-sovellus
- Yhteensopiva Lowrance- tai Simrad®-monitoiminäyttö (MFD).

Etäohjaussauva

- 1 Siirry kauko-ohjaimella kohtaan **Asetukset > Jalkapedaali > Ylempi** {painike 1, painike 2, painike 3}.
 - 2 Avaa määritettävä painike ja määritä painikkeelle toiminto avattavasta luettelosta (katso sivu 54).
- **Huomautus:** Painike 1, painike 2 ja painike 3 viittaavat painikkeisiin D, E ja F yllä olevassa kaaviossa, ja ne sijaitsevat jalkapedaalin yläosassa.
- 3 Siirry kauko-ohjaimella kohtaan **Asetukset > Jalkapedaali > Alempi** {painike 1, painike 2, painike 3}.
- **Huomautus:** Alemman painikemoduulin painike 1, painike 2 ja painike 3 viittaavat painikkeisiin H, I ja J yllä olevassa kaaviossa, ja ne sijaitsevat alemmassa painikemoduulissa. Huomaa, että näille painikkeille on oletusarvoisesti määritetty ohjaustoimintoja.

Mobiilisovellus

- 1 Siirry sovelluksessa kohtaan **Omat laitteet > Keulamoottori > Asetukset > Jalkapedaali**.
 - 2 Avaa määritettävä painike ja määritä painikkeelle toiminto avuttavasta luettelosta (katso sivu 54).
- **Huomautus:** Painike 1, painike 2 ja painike 3 viittaavat painikkeisiin **D, E ja F** yllä olevassa kaaviossa, ja ne sijaitsevat jalkapedaalin yläosassa.
- Painike 4, painike 5 ja painike 6 viittaavat painikkeisiin **H, I ja J** yllä olevassa kaaviossa, ja ne sijaitsevat alemmassa painikemoduulissa. Huomaa, että näille painikkeille on oletusarvoisesti määritetty ohjaustoimintoja.

Pedaalin painikkeelle määritetty toiminto	Jokainen määritetyn painikkeen painallus...
Ei mitään	Ei tee mitään.
Reittipiste	Tallentaa veneen nykyisen sijainnin keulamoottoriin reittipisteenä, jonka voit hakea ja johon voit palata myöhemmin.
Potkuri jatkuvasti käynnissä	Käynnistää (ja sammuttaa) potkurin. Tällä painikkeella potkuri toimii jatkuvasti ilman hetkellisen kytkimen käyttöä. Tämä painike keskeyttää (ja käynnistää) potkurin missä tahansa ajotilassa.
Pidä kurssi	Käynnistää pidä kurssi -tilan, jossa keulamoottorin nykyistä nopeutta ja alemman yksikön nykyistä suuntaa käytetään alkunopeutena ja kurssina. Lopeta pidä kurssi -tila painamalla painiketta uudelleen. Katso lisätietoja kohdasta Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta) sivulla 44.
Pidä suunta	Käynnistää pidä suunta -tilan, jossa keulamoottorin nykyistä nopeutta ja alemman yksikön nykyistä suuntaa käytetään alkunopeutena ja suuntana. Lopeta pidä suunta -tila painamalla painiketta uudelleen. Katso lisätietoja kohdasta Autopilottitilat (pidä kurssi ja pidä suunta) sivulla 44.
Vakionopeus	Siirtyy vakionopeussäädintilaan. Tämä ylläpitää nykyistä nopeutta maan suhteen säätämällä potkurin työntövoimaa tuulen ja virtauksen vaikutusten mukaan. Lopeta vakionopeussäädintila painamalla painiketta uudelleen. Katso lisätietoja kohdasta Vakionopeussäädintila sivulla 47.
Power-Pole® ylös	Jos Power-Pole® -ankkuri on asennettu ja kytketty, tämän painikkeen painaminen nostaa Power-Pole® -ankkurin kokonaan ylös. → Huomautus: Power-Pole® on yhdistettävä monitoiminäyttöön Bluetoothin®-yhteyden kautta, jotta tämä toiminto toimisi.
Power-Pole® alas	Jos Power-Pole® -ankkuri on asennettu ja kytketty, tämän painikkeen painaminen laskee Power-Pole® -ankkurin kokonaan alas. → Huomautus: Power-Pole® on yhdistettävä monitoiminäyttöön Bluetoothin®-yhteyden kautta, jotta tämä toiminto toimisi.
360 Scan käynnistys/pysäytys	Jos Active Imaging 3-in-1 -anturi ja yhteensopiva näyttö on liitetty, tämän painikkeen painaminen saa keulamoottorin pyörimään ilman potkuria, jolloin vedenalaisesta ympäristöstä saadaan 360° kaikuotainkuva. Pysäytä 360° skannaus painamalla painiketta uudelleen.
ActiveTargetin etukantama +	Käy Etukantama-valikon vaihtoehtojen läpi ja lisää liitetyn ActiveTarget-anturin etukantamaa.
ActiveTargetin etukantama -	Käy Etukantama-valikon vaihtoehtojen läpi ja vähentää liitetyn ActiveTarget-anturin etukantamaa.

Pedaalin painikkeelle määritetty toiminto	Jokainen määritetyn painikkeen painallus...
ActiveTargetin alas-alue +	Käy Alas-alue-valikon vaihtoehtojen läpi ja lisää liitetyn ActiveTarget-anturin alas-alueita.
ActiveTargetin alas-alue -	Käy Alas-alue-valikon vaihtoehtojen läpi ja vähentää liitetyn ActiveTarget-anturin alas-alueita.
Käännä vasemmalle	Tämä vaihtoehto näkyy vain alemman painikemoduulin asianmukaisessa (vasemman alareunan) painikkeessa, ja voit sen avulla palauttaa alkuperäisen toiminnon painikkeeseen, jos se on ohjelmoitu uudelleen. Et voi määrittää vasemmalle kääntöä muille jalkapedaalin painikkeille.
Käännä oikealle	Tämä vaihtoehto näkyy vain alemman painikemoduulin asianmukaisessa (oikean alareunan) painikkeessa, ja voit sen avulla palauttaa alkuperäisen toiminnon painikkeeseen, jos se on ohjelmoitu uudelleen. Et voi määrittää oikealle kääntöä muille jalkapedaalin painikkeille.

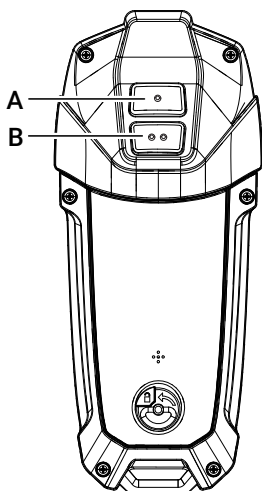
→ **Huomautus:** Jalkapedaalin mukana toimitetaan tarra-arkki. Kun olet määrittänyt jalkapedaalin painikkeet, liimaa painikkeisiin tarroja, jotka muistuttavat kullekin painikkeelle määritetystä toiminnosta.

Toimintojen määrittäminen kauko-ohjaimen painikkeille

Voit määrittää suosikkitoimintoja painikkeille, joissa on merkintä ● ja ● ● (A, B), FreeSteer-kauko-ohjaimen takana.

Kullekin painikkeelle voidaan määrittää enintään kaksi toimintoa, joita käytetään pitkällä painalluksella (pidä painettuna) ja lyhyttä painallusta (paina ja vapauta).

→ **Huomautus:** Painike, jossa on merkintä ●, on kauko-ohjaimen etupäässä.



Käytä mitä tahansa seuraavista liitetystä laitteesta kauko-ohjaimen painikkeiden ohjelmointiin:

- FreeSteer-etäohjaussauva
- Mobiililaite, jossa on Lowrance- tai Simrad®-sovellus
- Yhteensopiva Lowrance- tai Simrad®-monitoiminäyttö (MFD).

Luettelo toimintoista, jotka voidaan määrittää kauko-ohjaimen määritettäville painikkeille, on sivulla 56.

Etäohjaussauva

- 1 Siirry kauko-ohjaimella kohtaan **Asetukset > Etäohjaussauva > Painikkeet**.
- 2 Valitse **liipaisin 1 lyhyt, liipaisin 1 pitkä, liipaisin 2 lyhyt, liipaisin 2 pitkä** ja määritä niille toiminnot avattavasta luettelosta.

Mobiilisovellus

- 1 Siirry sovelluksessa kohtaan **Omat laitteet > Keulamoottori > Asetukset > FreeSteer-etäohjaussauva**. (My devices > Trolling motor > Settings > FreeSteer Remote)
- 2 Valitse **painike 1 > lyhyt painallus, painike 1 > pitkä painallus, painike 2 > lyhyt painallus, painike 2 > pitkä painallus** (Key 1 > Short press; Key 1 > Long press; Key 2 > Short press; Key 2 Long press) ja määritä niille toiminnot avattavasta luettelosta.

Kauko-ohjaimen painikkeelle määritetty toiminto (pitkä tai lyhyt painallus)	Jokainen määritetyn painikkeen painallus...
Ei mitään	Ei tee mitään.
Reittipiste	Tallentaa veneen nykyisen sijainnin keulamoottoriin reittipisteenä, jonka voit hakea ja johon voit palata myöhemmin. Katso lisätietoja kohdasta Reittipisteen luominen sivulla 49 .
Vakionopeus	Siirtyy vakionopeussäädintilaan. Tämä ylläpitää nykyistä nopeutta maan suhteen säätämällä potkurin työntövoimaa tuulen ja virtauksen vaikutusten mukaan. Lopeta vakionopeussäädintila painamalla painiketta uudelleen. Katso lisätietoja kohdasta Vakionopeussäädintila sivulla 47 .
Power-Pole® ylös	Jos Power-Pole®-ankkuri on asennettu ja kytketty, tämän painikkeen painaminen nostaa Power-Pole®-ankkurin kokonaan ylös. → Huomautus: Power-Pole® on yhdistettävä monitoiminäyttöön Bluetoothin®-yhteyden kautta, jotta tämä toiminto toimisi.
Power-Pole® alas	Jos Power-Pole®-ankkuri on asennettu ja kytketty, tämän painikkeen painaminen laskee Power-Pole®-ankkurin kokonaan alas. → Huomautus: Power-Pole® on yhdistettävä monitoiminäyttöön Bluetoothin®-yhteyden kautta, jotta tämä toiminto toimisi.
360 Scan käynnistys/pysäytys	Jos Active Imaging 3-in-1 -anturi ja yhteensopiva näyttö on liitetty, tämän painikkeen painaminen saa keulamoottorin pyörimään ilman potkuria, jolloin vedenalaisesta ympäristöstä saadaan 360° kaikuva kuva. Pysäytä 360° skannaus painamalla painiketta uudelleen.
ActiveTargetin etukantama +	Käy Etukantama-valikon vaihtoehtojen läpi ja lisää liitetyn ActiveTarget-anturin etukantamaa.
ActiveTargetin etukantama -	Käy Etukantama-valikon vaihtoehtojen läpi ja vähentää liitetyn ActiveTarget-anturin etukantamaa.
ActiveTargetin alas-alue +	Käy Alas-alue-valikon vaihtoehtojen läpi ja lisää liitetyn ActiveTarget-anturin alas-aluea.
ActiveTargetin alas-alue -	Käy Alas-alue-valikon vaihtoehtojen läpi ja vähentää liitetyn ActiveTarget-anturin alas-aluea.

OHJELMISTO

Varmistaaksesi, että saat ilmoituksia, kun ohjelmistopäivityksiä on ladattavissa, rekisteröi keulamoottori Lowrance- tai Simrad®-mobiilisovelluksessa. Keulamoottorin, edistyksellisen langattoman jalkapedaalin ja FreeSteer-etäohjaussauvan päivitykset on pakattu yhteen.

Kun päivitys on siirretty keulamoottoriin, se asennetaan automaattisesti. Päivityksen ollessa käynnissä keulamoottorin **MODE**- ja **STATUS**-merkkivalot vilkkuvat valkoisena vasemmalta oikealle, ja keulamoottorin pään suunnan merkkivalo vilkkuu sinisenä. Kun jalkapedaali ja kauko-ohjain on kytketty käyttöön ja yhdistetty keulamoottoriin Bluetooth®-yhteyden kautta, ohjelmistopäivitykset siirtyvät keulamoottorista liitettyihin laitteisiin automaattisesti.

→ **Huomautus:** Älä katkaise virtaa keulamoottorista, kun ohjelmistopäivitys on käynnissä.

Ohjelmiston päivittäminen MFD:n kautta

Käy keulamoottorin tuotesivulla: www.lowrance.com/downloads/recon tai www.simrad-yachting.com/downloads/recon. Lataa viimeisin Recon-ohjelmisto microSD®-kortille, joka on 32 Gt tai pienempi, ja aseta sitten microSD®-kortti monitoiminäyttöön (MFD). Lisätietoja päivitysten asentamisesta microSD®-kortilta on MFD:n käyttöohjeissa.

MFD käyttää NMEA 2000® -verkkoa päivitysten asentamiseen keulamoottoriin ja sen jälkeen keulamoottoriin liitettyihin laitteisiin.

Ohjelmiston päivittäminen mobiililaitteella

- 1 Yhdistä mobiililaitteesi Internetiin ja valitse ohjelmistoilmoitus, jotta voit ladata keulamoottorin päivityksen mobiililaitteeseesi.
→ **Huomautus:** Lataaminen mobiililaitteeseen etenee automaattisesti, jos olet sallinut tämän mobiililaitteesi asetuksissa. Muussa tapauksessa näet ilmoituksen, jossa sinua pyydetään lataamaan päivitys mobiililaitteeseesi.
- 2 Yhdistä mobiililaitteesi keulamoottoriin Bluetooth®-yhteyden kautta ja noudata sovelluksen ohjeita ohjelmiston päivityspaketin siirtämisessä keulamoottoriin.
→ **Huomautus:** Jos olet aiemmin pariliittänyt mobiililaitteesi keulamoottoriin ja mobiililaitteen asetukset niin sallivat, yhteys on automaattinen, kun keulamoottori on käynnissä ja Bluetooth®-kantaman sisällä.

Ohjelmistoversion ja sarjanumeron näyttäminen

Voit kauko-ohjaimen tai mobiilisovelluksen avulla tarkistaa keulamoottorin, FreeSteer-kauko-ohjaimen tai edistyksellisen langattoman jalkapedaalin sarjanumeron ja asennetun ohjelmistoversion. Laitteen, jonka tietoja etsit, on oltava käytössä ja yhdistettynä keulamoottoriin.

Etäohjaussauva

Avaa valikko painamalla valikkopainiketta  ja siirry sitten ohjaussauvalla kohtaan:

- **Asetukset > Keulamoottori > Laitteen tiedot**, niin näet keulamoottorin sarjanumeron ja asennetun ohjelmistoversion.
- **Asetukset > Etäohjaussauva > Laitteen tiedot**, niin näet FreeSteer-etäohjaussauvan sarjanumeron ja asennetun ohjelmistoversion.
- **Asetukset > Jalkapedaali > Laitteen tiedot**, niin näet edistyksellisen langattoman jalkapedaalin sarjanumeron ja asennetun ohjelmistoversion.

Mobiilisovellus

Valitse keulamoottori profiiliisi tallennettujen laitteiden luettelosta. Kun keulamoottorin aloitusnäyttö avautuu, valitse **Laitteen tiedot** (Device info), niin näet keulamoottorin sarjanumeron ja nykyisen ohjelmistoversion sekä keulamoottoriin liitetyt laitteet.

TEHDASASETUKSET

Keulamoottorin tehdasasetusten palauttaminen

Kun teet keulamoottorin tehdasasetusten palauttamisen, kaikki asetukset palautuvat tehtaan oletusarvoihin.

- Kalibroinnit, mukaan lukien keulan korjauksen kalibrointi ja kompassin kalibrointi, tyhjennetään.
- Reittipisteet ja tallennetut jäljet (reitit), jotka on tallennettu keulamoottorin muistiin, tyhjennetään.
- Kaikkien laitteiden, jotka on yhdistetty keulamoottoriin Bluetooth®-yhteyden kautta, pariliitos poistetaan, mukaan lukien kaikki tehtaalla liitetyt lisävarusteet, jotka tulivat keulamoottorin mukana. Nämä vaativat Bluetooth®-pariliitoksen ennen kuin ne voivat muodostaa yhteyden uudelleen.

Etäohjaussauva

- 1 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Asetukset > Keulamoottori > Tehdasasetukset**.

Oletusasetusten palauttaminen

Palauta yhden laitteen oletusasetukset, kun haluat poistaa laitteen pariliitoksen keulamoottorista ilman keulamoottorin täydellistä tehdasasetusten palautusta.

Kun palautat FreeSteer-etäohjaussauvan tai edistyksellisen langattoman jalkapedaalin oletusasetukset, kaikki laitteen asetukset palautuvat tehtaan oletusarvoiksi.

- Laitteen pariliitos keulamoottorista poistetaan, ja uudelleenyhdistäminen keulamoottoriin vaatii Bluetooth®-pariliitosta.
- Laitteen määritettävät painikkeet palautetaan oletusasetuksiin (mukaan lukien ei toimintoa, jos sovellettavissa).

Kauko-ohjaimen pariliitoksen poistaminen ja oletusasetusten palauttaminen

- 1 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Asetukset > Etäohjaussauva > Palauta oletukset**.

Jalkapedaalin pariliitoksen poistaminen ja oletusasetusten palauttaminen

Etäohjaussauva

- 1 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta .
- 2 Siirry ohjaussauvalla kohtaan **Asetukset > Jalkapedaali > Palauta oletukset**.

VIKAKOODIT

Vikakoodit ilmoitetaan mobiilisovelluksessa, FreeSteer-etäohjaussauvassa tai yhdistetyssä monitoiminäytössä. Niitä voidaan käyttää keulamoottorin vianmäärityksessä.

→ **Huomautus:** Saat Lowrance- tai Simrad®-mobiilisovelluksessa tietoja vikakoodin lähteestä ja vinkkejä vianmääritykseen.

Etäohjaussauva

- 1 Avaa valikko painamalla valikkopainiketta  ja siirry sitten ohjaussauvalla kohtaan **Vianmääritys**.
- 2 Vikakoodit näytetään kauko-ohjaimen LCD-näytössä, jos niistä on ilmoitettu.

Mobiilisovellus

- 1 Valitse keulamoottori profiiliisi tallennettujen laitteiden luettelosta.
Keulamoottorin aloitusnäytössä näkyy ilmoitus, jos vikakoodeista on ilmoitettu.
- 2 Avaa ilmoitus, niin näet yksilölliset koodit.

Monitoiminäyttö

- 1 Katso monitoiminäytön käyttöoppaasta ohjeet monitoiminäytön hälytysten tarkistamiseen.

Vikakooditaulukko

Koodi	Lyhyt kuvaus
A001	Huolla autopilotti
A002	Huolla autopilotti
B001	Huolla Bluetooth®
C001	Huolla tehdaskalibrointi
C002	Suorita keulan korjaus
C003	Suorita kompassin kalibrointi
D001	Tarkista käyttöliittymä/näyttö
H001	Huolla pään piirikortti
L001	Huolla alempi yksikkö
L002	Huolla alempi yksikkö
L003	Huolla alempi yksikkö
L004	Tarkista alempi yksikkö
L005	Huolla alempi yksikkö
M001	Huollan pohjan piirikortti
M003	Ylikuumeneminen

Koodi	Lyhyt kuvaus
M004	Ohjauksen ylivirta
M005	Alemman yksikön ylivirta
P002	<Laitteen nimi> juuttunut painike
P003	<Laitteen nimi> sisäinen virhe
P004	Jalkapedaalin kalibrointi vaaditaan
S001	Huolla laskun tunnistus
S002	Tarkista nosto-/laskuanturi
T001	Huolla voimansiirto
T002	Huolla voimansiirto
V001	Liian matala jännite
V002	Liian korkea jännite
X001	Tarkista ohjelmisto
X002	Huolla ohjelmisto
Y001	Huolla tiedonsiirtokaapeli
Y002	N2K-tiedonsiirtovirhe

HUOLTO

Jotta keulamoottori pysyy luotettavassa toimintakunnossa, se on tarkistettava ja huollettava säännöllisesti. Huolla sitä asianmukaisesti, jotta voit varmistaa sinun ja matkustajiesi turvallisuuden. Kirjaa kaikki tehdyt huoltotyöt ja tallenna huoltotoiden tilaukset ja kuitit.

⚠ VAROITUS: Keulamoottorin tarkastuksen, huollon tai korjauksen laiminlyönti voi aiheuttaa tuotteen vaurioitumisen tai vakavia vammoja tai kuoleman. Älä huolla keulamoottoria, jos et tunne asianmukaisia huolto- ja turvallisuustoimia.

⚠ VAROITUS: Jos huolto- tai kunnossapitotöitä tehdään ennen akun irrottamista, seurauksena voi olla tuotteen vaurioituminen, henkilövahingot tai kuolema, jotka johtuvat tulipalosta, räjähdyksestä, sähköiskusta tai odottamattomasta moottorin käynnistymisestä. Irrota akkukaapelit aina akusta ennen moottorin osien kunnossapitoa, huoltoa, asentamista tai poistamista.

⚠ VAROITUS: Muiden kuin hyväksytytjen lisävarusteiden käyttö moottorin korjaamiseen (tai ohjaamiseen) voi aiheuttaa vaurioita, odottamatonta moottorin toimintaa ja/tai henkilövahinkoja. Käytä hyväksytyjä osia ja lisävarusteita turvallisesti ja tavalla, joka ehkäisee moottorin tahatonta tai odottamatonta toimintaa. Pidä kaikki tehtaalla asennetut osat paikoillaan, mukaan lukien lisävarustesuojukset ja -kotelot.

Ennen jokaista käyttökertaa

- Tarkista, ovatko johtoliitännät löysällä tai syöpyneet.
- Tarkista akkukaapeliliitännöiden kireys. Ruostumattomasta teräksestä valmistettuja muttereita suositellaan akkukaapeleiden kiinnittämiseen napoihin.
- Tarkista potkurin siivet vaurioiden varalta.
- Tarkista potkurin mutterin kireys.
- Jos potkurin varren anodi on asennettuna, tarkista, että se on kireällä.
- Tarkista telineen kiinnityksen tiukkuus veneen kanteen.

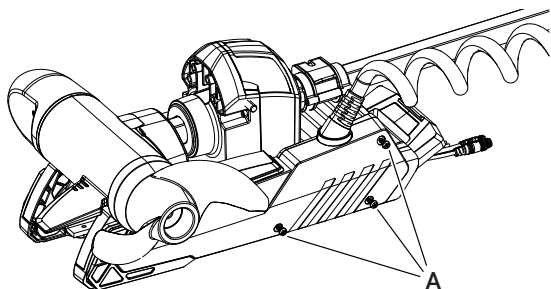
Jokaisen käytön jälkeen

- Irrota akkukaapelit virtalähteestä tai kytke moottori irti veneestä tai avaa asennettu katkaisija.
- Lataa keulamoottorin akut (ja tarvittaessa jalkapedaalin 12 V:n virtalähde) mahdollisimman pian. Akun ihanteellinen tila on täyteen ladattu.
- Tarkista potkurin ja varren molemmat puolet ja poista roskat, kuten rikkaruohot. Jos potkurissa on kalastussiimaa, irrota potkuri, jotta voit poistaa kaikki varren ympärille kietoutuneet siimat.
- Tarkista potkurin siivet vaurioiden varalta.
- Tarkista potkurin mutterin kireys.
- Jos potkurin varren anodi on asennettuna, tarkista, että se on kireällä.
- Huuhtelee keulamoottori puhtaalla vedellä, kun sitä on käytetty murtovedessä tai merivedessä. Ole varovainen käyttäessäsi vesisuihkua tai painepesuria keulamoottorin puhdistamiseen, koska se voi irrottaa nastat ja pistokkeet. Puhdista nastat ja pistokkeet kuivalla harjalla.
- Pese tarvittaessa keulamoottori lämpimällä saippuavedellä ja pyyhi varovasti pehmeällä liinalla. Hankaavat tuotteet tai liuottimia (asetoni, mineraalitärpätti) sisältävät tuotteet, happo, ammoniakki ja alkoholi saattavat vaurioittaa muovikoteloa. Älä käytä niitä keulamoottorin puhdistamiseen.
- Tarkista kauko-ohjaimen paristojen taso. Vaihda paristot tarvittaessa. Sammuta kauko-ohjain.
- Tarkista jalkapedaalin paristojen taso tarvittaessa. Vaihda paristot tarvittaessa. Varmista, että jalkapedaali sammutetaan käytön jälkeen.

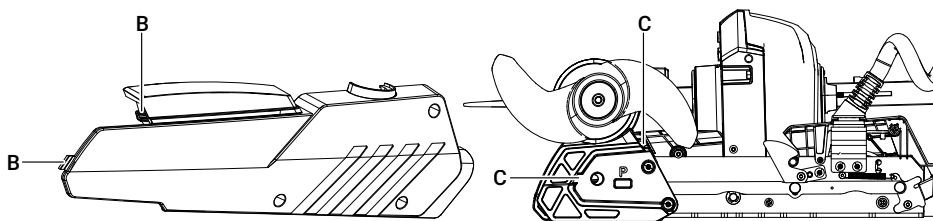
100 käyttötunnin välein tai vuosittain (riippuen siitä, kumpi tapahtuu ensin)

Käytä merikäyttöön soveltuvaa rasvaa, kuten Quicksilver 2-4-C PTFE:llä, keulamootorin telineen mekanismien voiteluun.

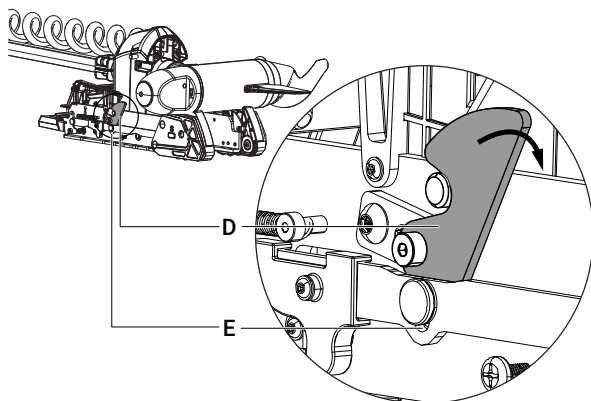
- 1 Irrota sivulevyn ruuvit telineen kummaltakin puolelta (A). Aluslevyt pitävät ruuvit paikallaan.



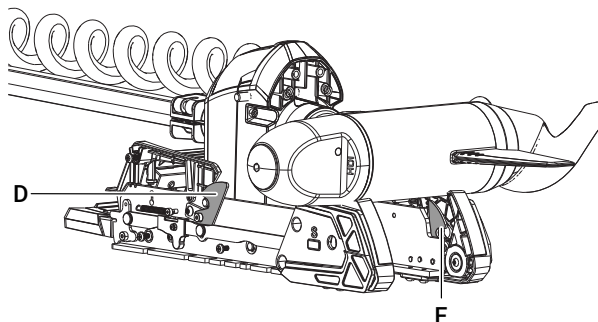
- 2 Poista sivulevyt telineen molemmilta puolilta ja varo vahingoittamasta sijoituskiekkkeitä (B), kun ne poistetaan aukoistaan (C).



- 3 Etsi nostosalpa (D) keulamootorin telineestä ja voitele aukko (E) nostosalvan liitoksessa.
- 4 Toista toimenpide samassa paikassa telineen toisella puolella.
- 5 Paina noston/laskun vapautusvipua useita kertoja, jotta rasva levii.



- 6 Jos telineen salvat (**D, F**) alkavat tulla karkeiksi tai kuluneiksi tai niistä kuuluu ääntä, levitä ohut Quicksilver 2-4-C PTFE -kerros kunkin salvan yläpintaan telineen molemmin puolin.



- 7 Vaihda telineen sivulevyt.

Akun tarkastus

Virransyötön akut on tarkastettava säännöllisin väliajoin, jotta varmistetaan keulamoottorin oikea toiminta.

→ **Huomautus:** Lue akun mukana olevat turvallisuus- ja huolto-ohjeet.

- 1 Varmista, että akku on kiinnitetty alukseen.
- 2 Varmista, että akkukaapelin liittimet ovat puhtaita ja kireällä ja että ne on asennettu oikein.
- 3 Varmista, että akkukotelo suojaa akkua, jotta akkujen navat eivät vahingossa joudu oikosulkuun.

Varastoinnin valmistelu

Tärkein toimenpide keulamoottorin varastoinnin valmistelussa on suojata moottoria korroosiolta ja vaurioilta, jotka johtuvat sisällä olevan veden jäätymisestä. Lisäksi on suositeltavaa, että akut poistetaan ennen varastointia ja että niitä säilytetään sisätiloissa kuivassa paikassa pitkäaikaisen varastoinnin aikana. Myös kauko-ohjaimesta ja langattomasta jalkapedaalista tulee poistaa paristot pitkäaikaisen varastoinnin ajaksi. Säilytä keulamoottoria kuivassa paikassa, jossa lämpötila ei laske alle -29°C :n.

