

Controlo remoto com joystick FreeSteer™

Guia de início rápido

PT

Compatível com motores de pesca Lowrance® e Simrad® com orientação GPS, exceto a série Ghost®.

☰ LIGAR/DESLIGAR e Menu

Prima continuamente para ligar ou desligar o controlo remoto.

Prima e liberte para abrir o menu principal.

☛ LIGAR/DESLIGAR hélice/Cancelar tudo

Prima e liberte para engatar/desengatar a hélice.

Prima continuamente em qualquer modo para parar todas as funções, desengatar a hélice e sair do modo.

+ - Controlo da velocidade

Prima e liberte, ou prima continuamente, estas teclas para ajustar a percentagem de impulso ou a velocidade de cruzeiro pretendida.

▲ Piloto automático

Prima e liberte para iniciar/parar o modo de piloto automático configurado.

Nota: A predefinição é o modo Bloquear rota com a ativação automática da hélice desligada.

⚓ Bloquear âncora

Prima e liberte para iniciar/parar o modo Bloquear âncora.

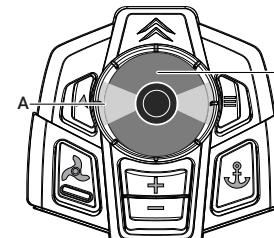


Baterias

2 pilhas AA (incluídas). Rode para a esquerda para remover a porta das pilhas.

Direção FreeSteer™

O joystick proporciona uma direção tradicional para a esquerda/direita (A) e de direção 360° (B).



Nos modos de piloto automático, move o joystick para a esquerda ou para a direita para rodar a unidade inferior em incrementos, ou move e segure o joystick em qualquer direção para rodar a unidade inferior nesse sentido. Quando libertar o joystick, o sentido da unidade inferior torna-se o seu novo rumo ou direção.

LOWRANCE® **SIMRAD®**

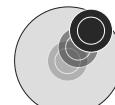
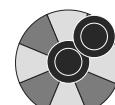
Ajustar a posição no modo Bloquear âncora

No modo Bloquear âncora, use o joystick para mover a embarcação no sentido solicitado.



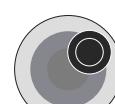
Controlo da âncora em 8 direções

Toque e liberte o joystick para a esquerda, para a direita, para a frente (para cima), para trás (para baixo) ou num ângulo de 45° para produzir um movimento nessa direção em incrementos de 1,5 m (5 pés).



Para mudar de posição, move e segure o joystick na direção pretendida.

Liberte o joystick para libertar a âncora na nova posição.



O impulso da hélice é proporcional à distância do joystick em relação ao centro. Para um posicionamento preciso, alivie a pressão no joystick à medida que se aproxima de uma nova posição. Liberte o joystick para libertar a âncora.



Para obter instruções completas, efetue a leitura para transferir o manual do operador da Recon™.

Emparelhar e ligar

Se o controlo remoto com joystick FreeSteer™ tiver sido fornecido na caixa com o motor de pesca, o mesmo já se encontrará emparelhado por Bluetooth® ao motor de pesca e estabelecerá automaticamente ligação quando o motor de pesca estiver ligado e dentro do alcance.

Nota: prevê-se um alcance de funcionamento máximo de 25 m (80 pés) desde o motor de pesca, em condições ideais com uma linha de visão desimpedida.

Após uma reposição de fábrica, ou se for comprado separadamente do motor de pesca, o controlo remoto tem de ser emparelhado com o motor de pesca para permitir a ligação.

Se precisar de emparelhar manualmente o controlo remoto, abra o menu e navegue até **Settings > Remote > Bluetooth** (Definições > Controlo remoto > Bluetooth).

Um controlo remoto só pode ser emparelhado com um motor de pesca. Se precisar de **desemparelhar** um motor de pesca do controlo remoto, navegue até **Menu > Settings > Remote > Restore default** (Menu > Definições > Controlo remoto > Restaurar predefinição).

Nota: isto repõe todas as predefinições do controlo remoto e elimina as atribuições das teclas configuráveis.

Calibração

Depois de concluir a instalação, a bússola do motor de pesca e o desvio da proa têm de ser calibrados antes de utilizar qualquer modo de piloto automático.

Para preparar a calibração, ligue e acione o motor de pesca e ligue o controlo remoto. Certifique-se de que a embarcação está parada (por exemplo, presa a uma

Versão do documento: 003

© 2025 Navico Group. Todos os direitos reservados. O Navico Group é uma divisão da Brunswick Corporation.

® Reg. U.S. Pat. & Tm. Off e ™ são marcas de direito consuetudinário. Visite www.navico.com/intellectual-property para rever os direitos e acreditações de marcas comerciais globais do Grupo Navico e outras entidades.

doca) e que a unidade inferior pode rodar 360° sem interrupção. Certifique-se de que o motor de pesca não está perto de grandes objetos metálicos nem de dispositivos que transportem corrente cujos campos magnéticos possam contribuir para uma calibração incorreta da bússola.

Para iniciar, navegue até **Menu > Settings > Trolling motor** (Menu > Definições > Motor de pesca) e selecione **Bow offset** (Desvio da proa) ou **Compass calibration** (Calibração da bússola). Siga as instruções apresentadas no ecrã.

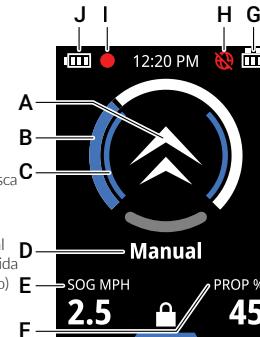
Nota: durante a calibração, o motor de pesca acionado move-se automaticamente. Depois de uma calibração bem-sucedida, o motor de pesca regressa automaticamente à sua posição de linha central.

Teclas configuráveis

Navegue até **Menu > Settings > Remote > Buttons** (Menu > Definições > Controlo remoto > Botões) para atribuir até quatro funções às duas teclas configuráveis ● e ● na parte de trás do controlo remoto.

Ecrã LCD e barra de estado

- A Direção da unidade inferior (apresentada nos modos Manual e FreeSteer™)
- B O botão azul enche-se para a direita para mostrar a percentagem de impulso da hélice
- C Hélice engatada
- D Estado/modo do motor de pesca
- E Velocidade atual em relação ao solo
- F Percentagem de impulso atual da hélice (ou velocidade definida no modo Controlo de cruzeiro)
- G Estado da bateria do motor de pesca
- H Alerta: Sem fix GPS
- I A gravação de trajetos está ativa
- J Estado da bateria do controlo remoto



⚠ Segurança

Perigo da hélice: desligue imediatamente o motor de pesca sempre que alguém na água estiver perto da embarcação.

O motor de pesca continuará a ação solicitada mesmo se o controlo remoto perder energia. Certifique-se de que sabe como parar o motor de pesca numa emergência premindo a tecla de alimentação do motor de pesca ou desligando a respetiva fonte de alimentação.

Tecla de função no modo

Prima continuamente a tecla de função sob o ecrã para ativar a função indicada pelo ícone.

- Bloquear o controlo remoto
- Desbloquear o controlo remoto
- Criar um waypoint
- Iniciar o modo Controlo de cruzeiro
- Sair do modo Controlo de cruzeiro

O motor de pesca tem de estar no modo de piloto automático, ou a navegar, antes de o Controlo de cruzeiro poder ser ativado.

Aplicação móvel

Pode aceder às definições e ao estado do motor de pesca com o seu dispositivo móvel. Digitalize o QR code® adequado para transferir a aplicação e iniciar o registo.



Lowrance



Simrad®