

LOWRANCE®

SIMRAD®

Recon™

Manual de utilização Português



Digitalizar
para guardar

lowrance.com
simrad-yachting.com

Copyright

© 2024 Grupo Navico. Todos os direitos reservados. O Grupo Navico é uma divisão da Brunswick Corporation.

Marcas comerciais

® 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.

- Navico® é uma marca comercial do Grupo Navico
- Lowrance® é uma marca comercial do Grupo Navico
- Simrad® é uma marca comercial da Kongsberg Maritime AS, licenciada à Navico
- Active Target® é uma marca comercial do Grupo Navico
- FreeSteer™ é uma marca comercial do Grupo Navico
- Ghost® é uma marca comercial do Grupo Navico
- Recon™ é uma marca comercial do Grupo Navico
- FlipSwitch™ é uma marca comercial do Grupo Navico
- HDS® é uma marca comercial do Grupo Navico
- NSO™ é uma marca comercial do Grupo Navico
- NSS® é uma marca comercial do Grupo Navico
- NSX® é uma marca comercial do Grupo Navico
- Quicksilver® é uma marca comercial da Brunswick Corporation
- Bluetooth® é uma marca comercial da Bluetooth SIG, Inc
- SD® e microSD® são marcas comerciais da SD-3C, LLC
- NMEA® e NMEA 2000® são marcas comerciais da National Marine Electronics Association
- Power-Pole® é uma marca comercial da JL Marine Systems, Inc
- QR code® é uma marca comercial da Denso Wave Incorporated

Garantia

A garantia deste produto é fornecida como um documento separado.

Segurança, renúncia de responsabilidade e conformidade

As declarações de segurança, renúncia de responsabilidade e conformidade deste produto são fornecidas como um documento separado.

Mais informações

Versão do documento: 001

Este documento foi preparado com a versão de software 1.0.

As funcionalidades descritas e ilustradas neste guia podem ser diferentes das existentes na sua unidade de visualização devido ao desenvolvimento contínuo do software.

Para obter a versão mais recente deste documento em idiomas suportados e outra documentação relacionada, visite: www.lowrance.com/downloads/recon ou www.simrad-yachting.com/downloads/recon.

Contacte-nos

Para obter mais informações sobre apoio técnico e assistência, visite: www.lowrance.com/contact-us ou www.simrad-yachting.com/contact-us.

CONTEÚDOS

4	Introdução	
4	Componentes do sistema	
4	Motor de pesca Recon (acionado)	
5	Controlo remoto com joystick FreeSteer	
5	Pedal sem fios avançado	
6	Ecrã multifunções	
6	Aplicação móvel	
7	Registar o número de série	
7	Registar o produto	
8	Segurança: ler antes da operação	
8	Responsabilidades do navegador	
8	Proteger as pessoas na água	
9	Ativar e ligar	
9	Ligar o motor de pesca	
10	Ligar o controlo remoto	
11	Ligar o pedal	
12	Emparelhar dispositivos	
14	Sons e LED do indicador de estado	
17	Acionar e recolher	
17	Acionar o motor de pesca	
18	Ajustar a profundidade do motor	
19	Recolher o motor de pesca	
20	Mudar o lado da abertura no anel (opcional)	
22	Definições	
22	Aceder às definições através do controlo remoto	
22	Aceder às definições através da aplicação móvel	
22	Escala da embarcação	
22	Modo de chegada	
23	Direção de recolha	
23	Piloto automático	
24	Ativação automática da hélice	
24	Tensão da bateria	
24	Tons audíveis	
24	LED do motor	
25	Calibração	
25	Calibrar o desvio da proa	
27	Calibrar a bússola	
29	Controlo remoto com joystick FreeSteer	
29	FreeSteer	
30	Direção tradicional	
30	Ajustar a velocidade	
31	Teclas do controlo remoto	
32	Menu de navegação	
32	Definições do controlo remoto FreeSteer	
33	Ecrã LCD e barra de estado	
34	Tecla de função	
35	Bloquear o controlo remoto	
35	Desbloquear o controlo remoto	
36	Funcionamento do motor de pesca	
36	GPS	
37	Modo manual	
37	Engatar/desengatar a hélice com o controlo remoto	
37	FreeSteer com controlo remoto	
37	Direcionar tradicionalmente com o controlo remoto	
37	Ajustar a velocidade com o controlo remoto	
38	Engatar/desengatar a hélice com o pedal	
38	Direcionar proporcionalmente com o pedal	
38	Ajustar a velocidade com o pedal	
39	Módulo da tecla inferior no pedal	
40	Modos e ações	
40	Modo Bloquear âncora	
40	Iniciar modo Bloquear âncora	
41	Ajustar a posição no modo Bloquear âncora	
42	Pausar a hélice no modo Bloquear âncora	
43	Parar o modo Bloquear âncora	
44	Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo)	
45	Iniciar o modo de piloto automático	
45	Ajustar a direção no modo de piloto automático	
46	Pausar a hélice no modo de piloto automático	
46	Parar/terminar o modo de piloto automático	
47	Modo Controlo de cruzeiro	
47	Ligar/parar/ajustar o modo Controlo de cruzeiro	
49	Navegação	
49	Configurar o MFD para receber waypoints	
49	Criar waypoint	
50	Ir para um waypoint	
50	Apagar waypoint	
50	Gravar um caminho	
51	Seguir caminho (rota) gravado	
51	Eliminar caminho (rota) gravado	
51	Parar a navegação	
52	Mais opções de navegação	
53	Teclas configuráveis	
53	Atribuir funções às teclas do pedal	
55	Atribuir funções às teclas do controlo remoto	
57	Software	
57	Atualizar o software através do MFD	
57	Atualizar o software através do dispositivo móvel	
57	Ver a versão do software e o número de série	
58	Reposição de fábrica	
58	Reposição de fábrica do motor de pesca	
58	Restaurar predefinições	
59	Códigos de erro	
59	Tabela de códigos de erro	
60	Manutenção	
60	Antes de cada utilização	
60	Após cada utilização	
62	Inspeção da bateria	
62	Preparação para armazenamento	

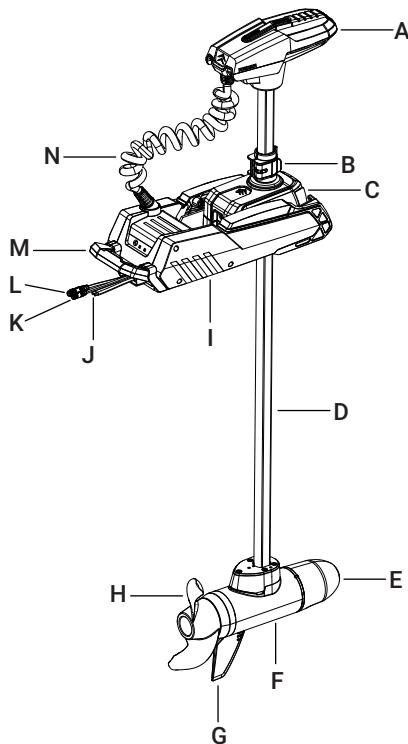
INTRODUÇÃO

Este manual é um guia para utilizar o motor de pesca Recon.

Para obter mais informações relacionadas com a instalação do motor de pesca, consulte o manual de instalação Recon.

COMPONENTES DO SISTEMA

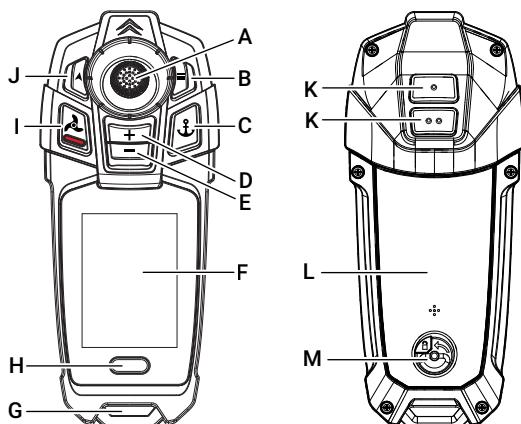
Motor de pesca Recon (acionado)



- A** Cabeça
- B** Anel de profundidade de bloqueio do came
- C** Transmissão da direção
- D** Coluna
- E** Cone de nariz
- F** Unidade inferior
- G** Quilha
- H** Hélice
- I** Suporte
- J** Cabo de alimentação
- K** Cabo da sonda
- L** Cabo NMEA 2000®
- M** Alavanca de libertação de recolha/acionamento
- N** Cabo da bobina

Controlo remoto com joystick FreeSteer

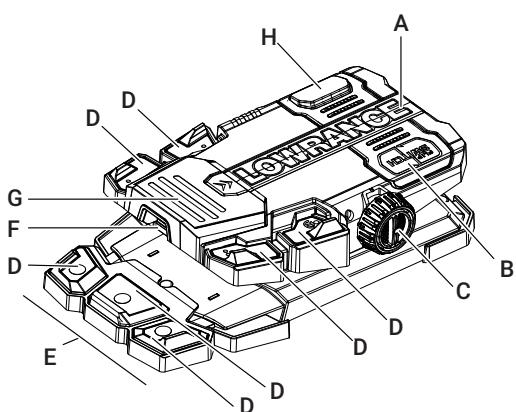
O motor de pesca pode ser configurado, calibrado e operado usando o controlo remoto com joystick FreeSteer.



- A** Joystick
- B** LIGAR/DESLIGAR / Menu
- C** Bloquear âncora ATIVADO/DESATIVADO
- D** Aumento da velocidade da hélice
- E** Diminuição da velocidade da hélice
- F** Ecrã LCD
- G** Acessório para cordão
- H** Tecla de função no modo
- I** LIGAR/DESLIGAR hélice / Cancelar tudo
- J** LIGAR/DESLIGAR piloto automático
- K** Teclas programáveis
- L** Tampa da bateria
- M** Bloqueio da tampa da bateria

Pedal sem fios avançado

O motor de pesca pode ser calibrado e operado usando o pedal sem fios avançado.



- A** Parte do pé
- B** Compartimento da bateria
- C** Botão de ajuste da velocidade
- D** Teclas de modo/ação
- E** Módulo da tecla inferior amovível
- F** LIGAR/DESLIGAR
- G** Parte do calcanhar
- H** Interruptor momentâneo

Ecrã multifunções

É possível usar um ecrã multifunções (MFD) para configurar e operar o motor de pesca.

Os MFD compatíveis são:

- Lowrance HDS Pro, HDS Live, HDS Carbon ou Elite FS com a versão de software mais recente
- Simrad® NSX, NSSevo3S ou NSOevo3S com a versão de software mais recente

As interfaces de operação variam consoante os modelos. Certifique-se de que o software do MFD está atualizado e verifique online se existem atualizações para a documentação do MFD.

É necessário que o MFD realize as seguintes ações:

- Apresentar e operar a sonda do motor de pesca
- Operar alguns acessórios, como âncoras Power-Pole®
- Aceder a funções avançadas de navegação
- Se a bateria do seu dispositivo móvel estiver fraca, transfira as atualizações de software para o motor de pesca.

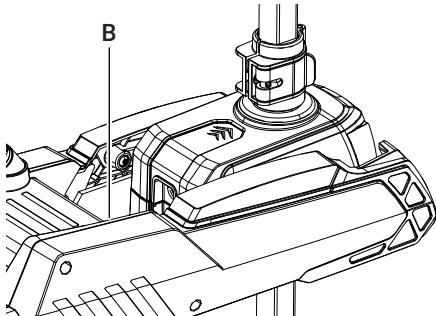
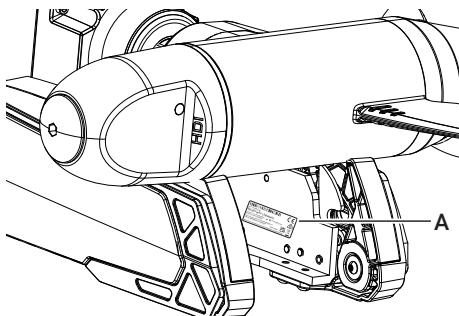
Aplicação móvel

É possível utilizar um dispositivo móvel com a aplicação Lowrance ou Simrad® para configurar e calibrar o motor de pesca, depois de registar o motor de pesca no seu perfil.

Registrar o número de série

É importante registrar o número de série e o número do modelo para referência futura.

O motor de pesca vem com duas etiquetas com o respetivo número de série. Uma no interior do suporte, a qual é de acesso fácil quando o motor de pesca está recolhido (**A**), e a outra na reentrância por trás da transmissão da direção, a qual é de acesso fácil quando o motor de pesca está acionado (**B**).



Registrar o produto

Efetue a leitura do QR code® abaixo da marca do seu motor de pesca Recon e inicie o registo do motor de pesca através da aplicação móvel Lowrance ou Simrad®.



Lowrance



Simrad®

Se ainda não tiver a aplicação móvel Lowrance ou Simrad®, o QR code® encaminha-o para a loja de aplicações do seu dispositivo, onde poderá instalar a aplicação com um só clique, criar uma conta e iniciar o registo do motor de pesca.

Depois, quando o motor de pesca já estiver instalado, ligado e no modo de emparelhamento (consulte o manual do operador Recon para obter instruções), a aplicação móvel estabelece automaticamente ligação ao motor de pesca através de Bluetooth® e conclui o processo de registo armazenando o número de série do seu motor de pesca.

A utilização da aplicação móvel Lowrance® ou Simrad® permite-lhe aceder às definições do motor de pesca, ver o estado do motor de pesca e ver as descrições e os códigos de erro de diagnóstico.

→ **Nota:** O seu motor de pesca só pode ser registado numa conta da aplicação móvel.

Em alternativa, pode registrar o motor de pesca preenchendo o formulário em www.lowrance.com/mfdreg ou www.simrad-yachting.com/mfdreg.

SEGURANÇA: LER ANTES DA OPERAÇÃO

Responsabilidades do navegador

O operador (condutor) é responsável pela operação correta e segura da embarcação e pela segurança dos seus ocupantes e do público em geral. Recomenda-se vivamente que cada operador (condutor) leia e compreenda todo este manual antes de operar o motor de pesca.

Certifique-se de que, no mínimo, uma pessoa adicional a bordo é instruída sobre o funcionamento básico do motor de pesca, caso o condutor não consiga operar a embarcação.

O operador e todos os passageiros devem usar (ou transportar) dispositivos de flutuação, de acordo com a legislação local.

Os operadores devem comunicar quaisquer acidentes de barco à agência local de aplicação da lei de navegação.

Proteger as pessoas na água

Enquanto estiver à pesca

Quando na água, é difícil uma pessoa reagir rapidamente para evitar uma embarcação que se desloque na sua direção, mesmo a velocidades baixas. Reduza sempre a velocidade e tenha bastante cuidado em qualquer altura que estiver a navegar numa zona onde possam estar pessoas na água.

Com a embarcação parada

 **AVISO:** Uma hélice rotativa, uma embarcação em movimento ou qualquer dispositivo sólido ligado à embarcação podem causar ferimentos graves ou fatais aos nadadores. Desligue imediatamente o motor de pesca sempre que alguém na água estiver perto da embarcação.

Desligue o motor de pesca antes de permitir que as pessoas nadem ou estejam perto da hélice do motor de pesca.

Sempre que a embarcação estiver em movimento, tenha atenção à localização de todos os passageiros. Uma redução súbita na velocidade da embarcação, como numa mudança brusca de direção, poderia atirá-los para fora da embarcação.

O operador tem de ter uma vista desobstruída, especialmente para a frente. Ao operar a embarcação, a vista do operador não deve ser obstruída por nenhum passageiro, carga ou banco de pesca.

Reduza a velocidade e tenha cuidado sempre que navegar em águas rasas.

ATIVAR E LIGAR

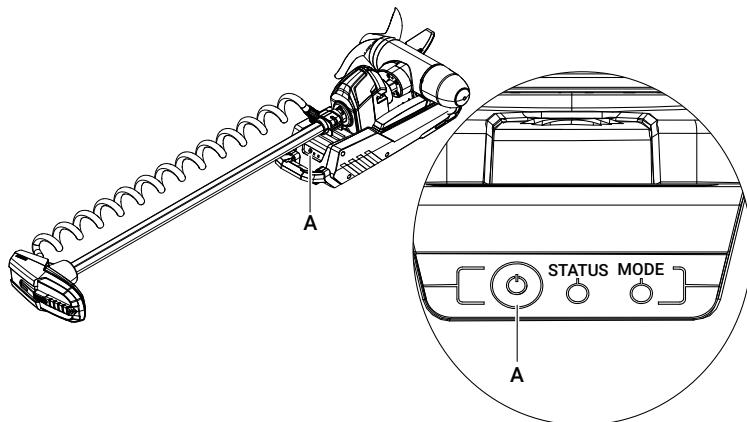
Estes procedimentos presumem que o motor de pesca já foi instalado e ligado de acordo com as instruções do manual de instalação Recon.

Ligar o motor de pesca

O motor de pesca liga-se automaticamente assim que receber alimentação. O motor de pesca emite três sons rápidos e todos os seus LED se acendem a azul à medida que é ativado.

Para ligar o motor de pesca, se estiver desligado, prima e liberte a tecla de alimentação (A) na parte de trás do suporte.

Para desligar o motor de pesca, prima e liberte novamente a tecla de alimentação (A).



→ **Nota:** Outros dispositivos do sistema, tais como controlos remotos, pedais e unidades de visualização, têm de ser ligados individualmente.

Pronto a utilizar

Quando o motor de pesca está pronto a utilizar:

- O LED **STATUS** (lado esquerdo) muda de azul para uma cor que mostre o estado da fonte de alimentação do motor de pesca, e
- O LED **MODE** (lado direito) muda de azul para uma cor que mostre o estado do GPS do motor de pesca (vermelho sem sinal GPS; verde para sinal GPS).

→ **Nota:** O motor de pesca pode demorar alguns segundos a captar um sinal GPS. O modo manual e o modo Bloquear rumo podem ser usados sem GPS. Para obter mais informações, consulte **GPS** na página 36.

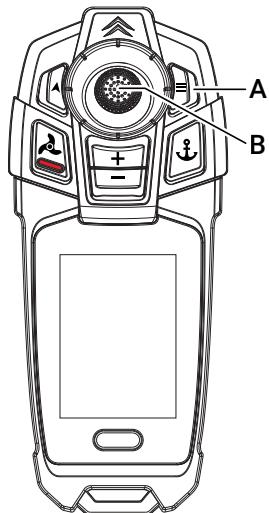
Para obter mais informações sobre as luzes indicadoras e sons do LED do motor de pesca, consulte a página 14.

Ligar o controlo remoto

Prima continuamente a tecla de menu  no canto superior direito do controlo remoto (A) para ligar o controlo remoto FreeSteer.

→ **Nota:** Prima e liberte a mesma tecla para visualizar o menu principal.

Para desligar o controlo remoto, volte a premir continuamente a tecla de menu (A).



A Tecla LIGAR/DESLIGAR e de menu

B Joystick

Pronto a utilizar

O controlo remoto liga-se automaticamente ao motor de pesca através de Bluetooth®, caso já tenha sido previamente emparelhado e se o motor de pesca estiver ligado e dentro do alcance. Para obter mais informações sobre a ligação, consulte **Emparelhar dispositivos** na página 12.

Quando o controlo remoto FreeSteer está pronto a utilizar, o respetivo ecrã LCD apresenta:

- **Stowed** (recolhido), caso o motor de pesca esteja ativado e recolhido, ou
- **Manual**, caso o motor de pesca esteja ativado e acionado (com a hélice ainda não engatada).

Navegar pelos menus

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto (A, acima) para apresentar o menu principal.
- 2 Mova o joystick (B, acima) para a frente ou para trás para selecionar as opções no menu.
- 3 Prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir ou ativar uma opção selecionada.

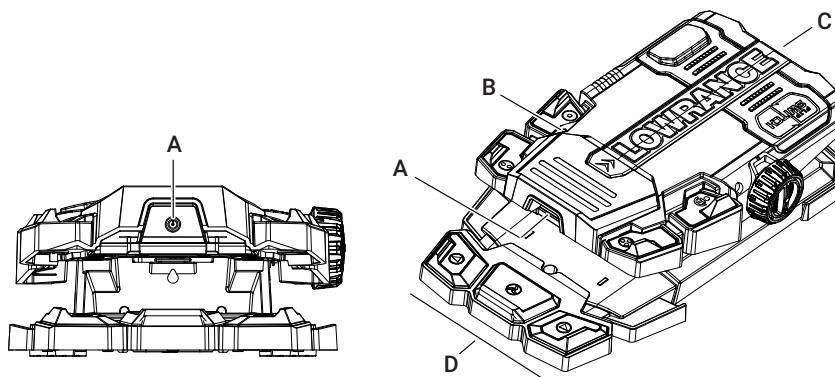
Para obter informações sobre todas as teclas do controlo remoto FreeSteer, consulte a página 31.

Ligar o pedal

Se o pedal estiver ligado a uma fonte de 12 V, ativa-se automaticamente assim que a fonte de alimentação for ligada.

Se estiver a utilizar pilhas AA para alimentar o pedal, prima e liberte a tecla de alimentação (**A**) sob a parte do calcinhar do pedal para ligar o pedal.

Para desligar o pedal, prima e liberte novamente a tecla de alimentação (**A**).



- A** Tecla de alimentação do pedal
- B** Luz indicadora da bateria e estado do pedal
- C** Cabo de alimentação de 12 V (instalação opcional)
- D** Módulo da tecla inferior (pode ser removido)

Arranque e pronto a utilizar

O LED no pedal (**B**, acima) acende-se a azul à medida que o pedal é ativado.

O LED muda de cor para indicar o nível da bateria e, em seguida, o estado da ligação Bluetooth®.

Para obter mais informações sobre o LED indicador do pedal, consulte a página **16**.

Emparelhar dispositivos

⚠ AVISO: A utilização de acessórios não aprovados para controlar o motor pode causar danos, um funcionamento inesperado do motor e/ou ferimentos. Utilize peças e acessórios aprovados, incluindo dispositivos de controlo, tais como controlos remotos, de forma segura e como indicado para evitar o funcionamento accidental ou inesperado do motor.

Os controlos remotos, os pedais e os dispositivos móveis com a aplicação comunicam com o motor de pesca através de Bluetooth®.

O emparelhamento Bluetooth® é o processo em que os dispositivos partilham e guardam as informações que lhes permitem reconhecer-se mutuamente e enviar e receber dados (ligação) no futuro. Depois de um dispositivo ser emparelhado pela primeira vez com o motor de pesca, ir-se-á ligar automaticamente ao motor de pesca sempre que o motor de pesca e o dispositivo estiverem ligados e dentro do alcance um do outro.

- **Nota:** Os dispositivos têm um alcance de funcionamento máximo esperado de 25 m (80 pés) desde o motor de pesca, em condições ideais com uma linha de visão desimpedida.
- **Nota:** É possível ligar até cinco dispositivos em simultâneo ao motor de pesca.
- **Nota:** Para utilizar o ecrã multifunções (MFD) da embarcação com o motor de pesca, o MFD e o motor de pesca têm de estar ligados na mesma rede NMEA 2000®. Consulte o manual de instalação do MFD para obter informações sobre redes NMEA 2000®.

Os acessórios fornecidos na caixa com o motor de pesca já estão emparelhados com o motor de pesca.

No entanto, os acessórios adquiridos em separado do motor de pesca, ou os acessórios que tenham sido alvo de uma reposição de fábrica, terão de ser emparelhados como parte da sua primeira ligação ao motor de pesca.

Para emparelhar um dispositivo ao motor de pesca, tanto o motor de pesca como o dispositivo devem estar:

- Ligados
- A menos de 4 m (13 pés) de distância
- No modo de emparelhamento Bluetooth®.

Motor de pesca

Para colocar o motor de pesca no modo de emparelhamento Bluetooth®, prima continuamente a tecla de alimentação na parte de trás do suporte.

Os LED no suporte e o indicador na cabeça do motor de pesca piscam a azul quando o motor de pesca está no modo de emparelhamento.

Remoto

- **Nota:** Se o controlo remoto com joystick FreeSteer tiver sido fornecido na mesma caixa do que o motor de pesca, o mesmo já se encontra emparelhado com o motor de pesca. Não é necessário emparelhá-lo novamente.

Se precisar de emparelhar um controlo remoto com joystick FreeSteer com o motor de pesca, siga estes passos:

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
 - 2 Use o joystick para percorrer as opções do menu e prima o botão central do joystick para selecionar uma opção. Navegue para **Settings > Remote > Bluetooth > Pair device** (Definições > Controlo remoto > Bluetooth > Emparelhar dispositivo).
 - 3 Siga as instruções apresentadas no ecrã para colocar o motor de pesca no modo de emparelhamento Bluetooth® e emparelhe o controlo remoto com o motor de pesca.
- **Nota:** Um controlo remoto FreeSteer só pode ser emparelhado com um motor de pesca de cada vez. Isso significa que um controlo remoto FreeSteer só se liga ao motor de pesca mais recentemente emparelhado. No entanto, um motor de pesca pode ter mais do que um controlo remoto FreeSteer emparelhado.

Pedal

- **Nota:** Se o pedal sem fios avançado tiver sido fornecido na mesma caixa do que o motor de pesca, o mesmo já se encontra emparelhado com o motor de pesca. Não é necessário emparelhá-lo novamente.

Se precisar de emparelhar um pedal sem fios avançado com o motor de pesca, siga estes passos:

- 1 Coloque o motor de pesca no modo de emparelhamento Bluetooth® premindo continuamente a tecla de alimentação na parte de trás do suporte do motor de pesca.
 - 2 Para colocar o pedal no modo de emparelhamento Bluetooth®, prima continuamente a tecla de alimentação na parte de trás do pedal.
- O LED de estado no pedal pisca rapidamente a azul para mostrar que o pedal está no modo de emparelhamento. Este apresenta um azul sólido, por breves instantes, para mostrar o emparelhamento bem-sucedido. Depois, uma intermitência lenta a azul mostra que o pedal está ligado ao motor de pesca.
- **Nota:** Um pedal sem fios avançado só pode ser emparelhado com um motor de pesca de cada vez. Isso significa que o pedal só se liga ao motor de pesca mais recentemente emparelhado. No entanto, um motor de pesca pode ter mais do que um pedal sem fios avançado emparelhado.

Dispositivo móvel

Para emparelhar um dispositivo móvel que execute a aplicação Lowrance ou Simrad® ao motor de pesca, abra a aplicação e siga as instruções apresentadas no ecrã.

- **Nota:** O emparelhamento é estabelecido na aplicação, não a partir das definições de Bluetooth® do dispositivo móvel.

Desemparelhar dispositivos do motor de pesca

O motor de pesca pode ter até oito dispositivos emparelhados.

Para desemparelhar **todos** os dispositivos emparelhados com um motor de pesca, consulte **Reposição de fábrica do motor de pesca** na página 58

Remoto

Para desemparelhar um controlo remoto com joystick FreeSteer do motor de pesca, consulte **Restaurar predefinições** na página 58.

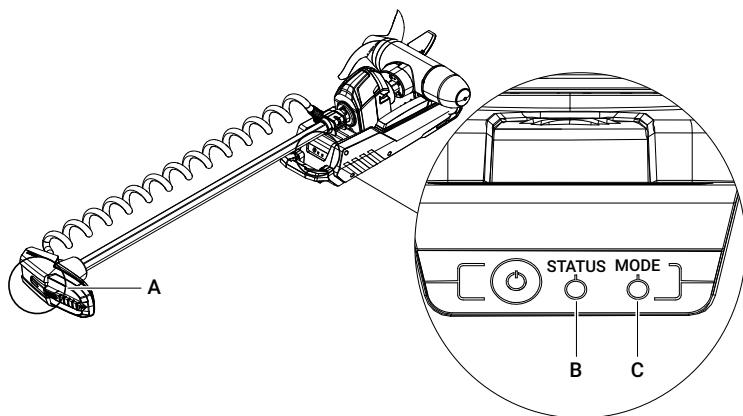
Pedal

Para desemparelhar um pedal sem fios avançado do motor de pesca, consulte **Restaurar predefinições** na página 58.

Sons e LED do indicador de estado

O motor de pesca usa uma gama de sons e luzes indicadoras para sinalizar o seu estado atual.

LED e sons no motor de pesca



A LED indicador na cabeça do motor de pesca

B LED STATUS

C LED MODE

Tons audíveis	Luz indicadora azul da cabeça	LED STATUS (lado esquerdo) no suporte	LED MODE (lado direito) no suporte	Significado
Três sons (ascendente)	Um longo e duas intermitências curtas	Ambos azul sólido		O motor de pesca está a ligar
Um único som curto	Azul sólido	Nenhum	Azul sólido	Hélice, piloto automático ou modo Bloquear âncora ativado
Nenhum	Azul, intermitência lenta	Nenhum	Azul sólido	A hélice parou no modo Bloquear âncora e/ou de piloto automático
Dois sons curtos, mesmo tom	A luz azul APAGA-SE	Nenhum	Mudança de azul (para verde ou vermelho indicando o estado do GPS)	Hélice, piloto automático ou modo Bloquear âncora desativado
Dois sons curtos (ascendentes)	Nenhum	Nenhum	Verde sólido	GPS ligado
Dois sons curtos (descendentes)	Nenhum	Nenhum	Vermelho sólido	Sem fix GPS
Nenhum	Azul, intermitência rápida	Ambos azuis, intermitência entre o esquerdo/direito		Motor de pesca no modo de emparelhamento Bluetooth®

Tons audíveis	Luz indicadora azul da cabeça	LED STATUS (lado esquerdo) no suporte	LED MODE (lado direito) no suporte	Significado
Dois sons curtos (descendentes)	Nenhum	Nenhum	Nenhum	A ação solicitada foi recusada
Um único som longo	Nenhum	Ambos vermelhos, intermitência entre o esquerdo/direito		Falha
Nenhum	Azul, intermitência lenta	Ambos brancos, intermitência entre o esquerdo/direito		Está a decorrer a atualização de software
Nenhum	Nenhum	Ciano (azul-verde)	Nenhum	Fonte de alimentação de 24 V do motor de pesca em bom estado (superior a 40%)
Nenhum	Nenhum	Verde	Nenhum	Fonte de alimentação de 36 V do motor de pesca em bom estado (superior a 40%)
Nenhum	Nenhum	Laranja	Nenhum	Monitorizar a potência do motor de pesca (alimentação entre 20% e 40%)
Nenhum	Nenhum	Vermelho	Nenhum	Fonte de alimentação do motor de pesca inferior a 20%
Nenhum	Nenhum	Vermelho intermitente	Nenhum	A fonte de alimentação do motor de pesca está demasiado baixa

→ **Nota:** É normal que o motor de pesca não tenha sinal GPS quando recolhido.

→ **Nota:** Por predefinição, o motor de pesca está configurado para 24 V.

Durante a calibração

Tons audíveis	Luz indicadora azul da cabeça	LED STATUS (lado esquerdo) no suporte	LED MODE (lado direito) no suporte	Significado
Nenhum	Nenhum	Ambos azuis, intermitentes		Motor de pesca no modo de configuração do utilizador: prossiga com a calibração
Dois sons curtos (ascendentes)	Nenhum	Ambos verdes, intermitência entre o esquerdo/direito durante alguns segundos		Calibração bem-sucedida
Dois sons curtos (descendentes)	Nenhum	Ambos vermelhos, intermitência entre o esquerdo/direito durante alguns segundos		Calibração falhou
Nenhum	Nenhum	A cor indica o estado da bateria	Verde ou vermelho a indicar o estado do GPS	O motor de pesca saiu do modo de configuração do utilizador e voltou ao modo manual

LED no pedal

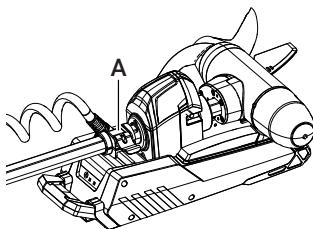
Existe um LED de estado na superfície superior esquerda do pedal.

LED do pedal		Significado
Sequência quando o pedal é ativado	Azul, duas intermitências rápidas	O pedal está a ser ativado
	Verde ou laranja ou vermelho	Fonte de alimentação do pedal: Verde: A fonte de alimentação do pedal está em bom estado (superior a 40%) Laranja: Menos de 40% Vermelho: Menos de 20%
	Intermitência lenta a vermelho	Ligação Bluetooth®: a procurar
	Azul sólido e, em seguida, DESLIGADO	Ligação Bluetooth®: ligado
Operação	Intermitência lenta a azul	O pedal tem uma ligação Bluetooth® ao motor de pesca
	Intermitência rápida a azul	O pedal está no modo de emparelhamento Bluetooth®
	Intermitência lenta a branco	Está a decorrer uma atualização de software
	Intermitência lenta a vermelho	Falha

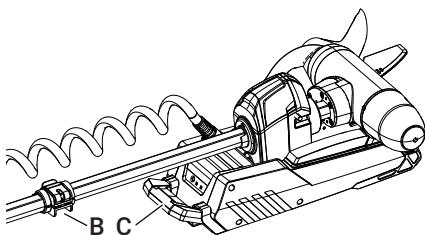
ACIONAR E RECOLHER

Acionar o motor de pesca

- 1 Desbloqueie o anel de profundidade de bloqueio do came dobrando a alavanca de bloqueio (A) para trás.



- 2 Faça deslizar o anel de profundidade de bloqueio do came para longe da transmissão da direção, voltando a bloqueá-lo parcialmente para cima na coluna (B).



- 3 Segure o motor de pesca pela respetiva coluna ou por baixo da cabeça e prima a alavanca de libertação de recolha/acionamento (C, acima).
- 4 Enquanto a alavanca de libertação de recolha/acionamento estiver premida, faça deslizar o motor de pesca para a frente e para fora do suporte. O peso da unidade inferior faz com que o motor de pesca e a transmissão da direção rodem para baixo.

AVISO: Evite ferimentos devido à mudança repentina de peso ao acionar o motor ou ao ajustar a profundidade do motor. Quando elevar ou baixar o motor, segure firmemente o motor de pesca pela respetiva coluna antes de abrir o anel de profundidade de bloqueio do came. Também existe uma reentrância na parte inferior da cabeça do motor de pesca por onde pode segurar o motor de pesca para o apoiar.

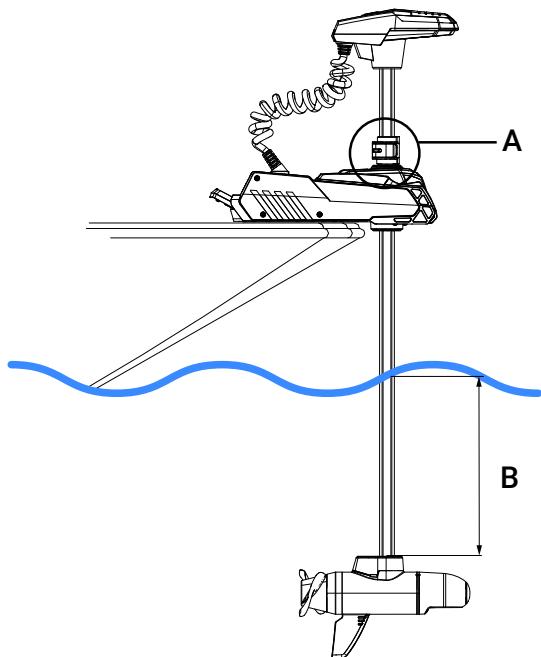
AVISO: Não use o cabo da bobina como pega quando elevar ou baixar o motor.

- 5 Liberte a alavanca de recolha/acionamento para a posição neutra.
- 6 Quando o motor de pesca estiver na vertical, o anel de profundidade de bloqueio do came na coluna evita que o motor desça mais. Puxe a coluna para trás para garantir que está bem presa na posição de acionamento.

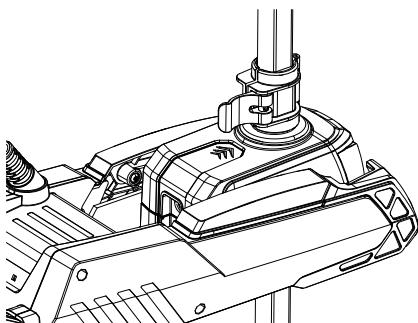
AVISO: O motor de pesca roda automaticamente para a posição alinhada com a quilha sempre que for acionado, caso o desvio da proa tenha sido calibrado.

Ajustar a profundidade do motor

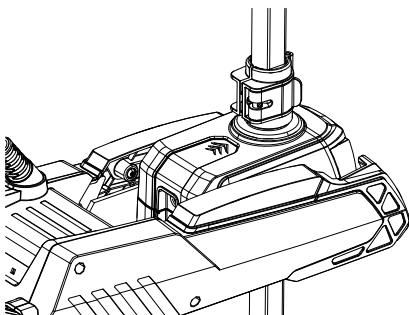
Use o anel de profundidade de bloqueio do came (A) na coluna do motor de pesca para ajustar a profundidade do motor. A profundidade ideal da unidade inferior depende do tipo de embarcação, das condições da água e do terreno subaquático. Se ouvir as lâminas da hélice a salpicar contra a superfície da água, ou em cavitacão, baixe a unidade inferior. Ao ajustar a profundidade do motor, certifique-se de que a unidade inferior está totalmente submersa, no mínimo 300 mm (12 pol.) abaixo da superfície da água (B).



- 1 Certifique-se de que a hélice não roda antes de ajustar a profundidade do motor.
- 2 Segure firmemente o motor de pesca pela coluna ou pela reentrância na parte inferior da cabeça do motor de pesca para o apoiar.
- 3 Abra o anel de profundidade de bloqueio do came. Tenha em atenção que o motor de pesca pode, agora, mover-se para baixo sob o peso da unidade inferior.



- 4 Eleve ou baixe o motor de pesca até à profundidade pretendida.
- 5 Oriente o anel de profundidade de bloqueio do came para baixo para assentar contra a transmissão (agarre o anel pela respetiva base, não pela alavanca de bloqueio). Feche o anel de profundidade de bloqueio do came para fixar a unidade inferior à profundidade pretendida.



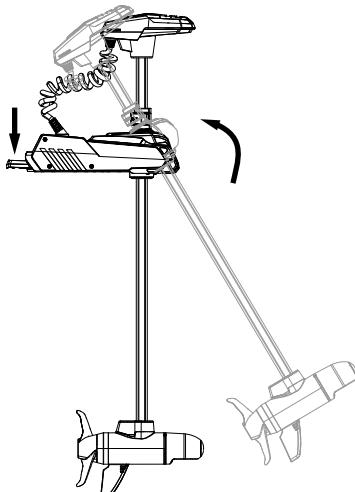
Recolher o motor de pesca

AVISO: Pare sempre a hélice antes de recolher o motor de pesca. Nunca ligue nem opere o motor fora de água.

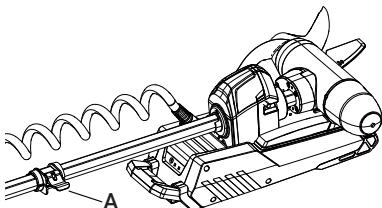
AVISO: As peças móveis, como dobradiças e pontos de articulação, podem causar ferimentos graves. Mantenha-se afastado de peças móveis quando recolher, acionar ou inclinar o motor.

Certifique-se de que a hélice não está a rodar e de que existe uma folga suficiente em redor do motor de pesca antes de elevar o motor para a posição recolhida.

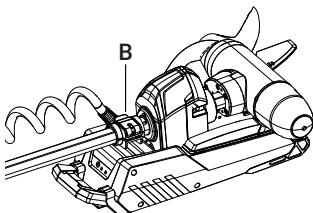
- 1 Prima a alavanca de libertação de recolha/acionamento para baixo. Por predefinição, o motor de pesca vai rodar para a posição de recolha de **Hélice para fora** a 90°. Para alterar a orientação da recolha automática, consulte **Direção de recolha (Stow direction)** na página 23.
- 2 Segure o motor de pesca usando as reentrâncias na parte inferior da cabeça.
- 3 Enquanto a alavanca de libertação estiver premida, puxe o motor de pesca para cima e incline-o para trás, em direção ao suporte. A coluna desloca-se para cima através da transmissão da direção.



- À medida que a coluna do motor de pesca se aproxima do suporte, liberte a alavanca de recolha/acionamento para que o engate possa fixar a unidade inferior no suporte de montagem.
- Quando o motor de pesca for recolhido em paralelo ao convés da embarcação, desbloqueie o anel de profundidade de bloqueio do came (A).



- Guie o anel de profundidade de bloqueio do came desbloqueado pela coluna e bloqueie-o contra a transmissão (B).

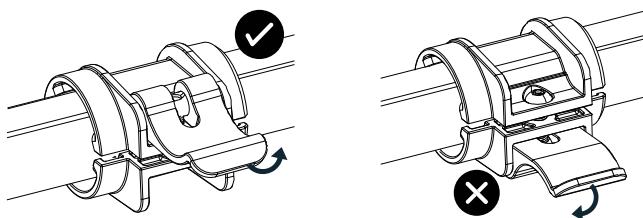


AVISO: Recomendamos que bloquee bem o anel de profundidade de bloqueio do came contra a transmissão sempre que a embarcação estiver em movimento ou a ser rebocada.

→ **Nota:** É normal que o motor de pesca perca o sinal GPS quando recolhido.

Mudar o lado da abertura no anel (opcional)

O anel de profundidade de bloqueio do came na coluna do motor de pesca deve abrir e fechar a partir da superfície superior da coluna quando o motor é recolhido.

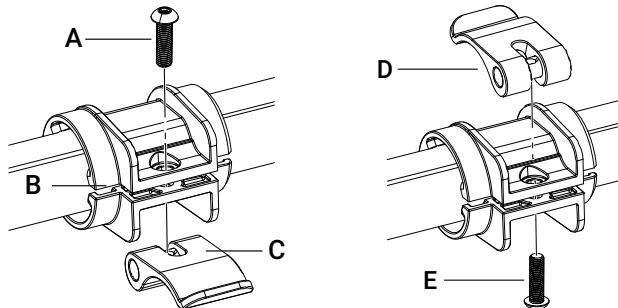


Se o anel de profundidade de bloqueio do came se abrir a partir da parte inferior da coluna, siga estes passos para o ajustar:

→ **Nota:** O motor de pesca deve ser recolhido para este procedimento.

- Coloque uma toalha por baixo da coluna do motor de pesca para evitar que as peças se afastem, em caso de queda.

- 2 Use uma chave Allen de 5/32 (4 mm) para remover o parafuso do anel de profundidade (A) que fixa o anel (B).
- 3 Separe a alavanca de bloqueio (C) do anel. Tenha cuidado para não perder o cilindro metálico solto dentro da alavanca de bloqueio.



- 4 Vire a alavanca de bloqueio 180° e volte a posicioná-la (com o cilindro metálico no seu interior) na superfície superior da coluna (D).
 - 5 Instale o parafuso a partir da parte inferior do anel (E) e aperte a 1,7 Nm (1,3 lb·ft).
 - 6 Antes de continuar a usar, verifique se o anel se consegue fixar bem na coluna do motor de pesca.
- **Nota:** O anel de profundidade de bloqueio do came não deve deslizar quando a alavanca estiver fechada e deve deslizar livremente quando a alavanca estiver totalmente aberta. Ao fazer deslizar o anel de profundidade de bloqueio do came, segure-o pelo anel, não pela alavanca de bloqueio aberta.
- 7 Para ajustar o aperto do anel, feche a alavanca de bloqueio e aperte ou desaperte o parafuso do anel de profundidade um quarto de volta de cada vez, testando após cada ajuste.

DEFINIÇÕES

Use qualquer um dos seguintes dispositivos para configurar as definições básicas do motor de pesca:

- Controlo remoto com joystick FreeSteer
 - Dispositivo móvel com a aplicação Lowrance ou Simrad®
 - Ecrã multifunções (MFD) compatível.
- **Nota:** Certifique-se sempre de que o software do MFD está atualizado e consulte a documentação do MFD para obter mais detalhes.

O dispositivo que estiver a utilizar para configurar as definições tem de estar ativado e ligado ao motor de pesca.

Aceder às definições através do controlo remoto

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o controlo remoto estão ativados e ligados entre si.
- 2 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
- 3 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Trolling motor** (Definições > Motor de pesca).

Aceder às definições através da aplicação móvel

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o seu dispositivo móvel estão ativados e ligados entre si.
- 2 Abra a aplicação Lowrance ou Simrad® no seu dispositivo móvel e navegue até **My devices** (Os meus dispositivos).
- 3 Selecione o motor de pesca na lista de dispositivos armazenados no seu perfil.
- 4 Quando se abrir o ecrã inicial do motor de pesca, navegue para **Settings > Trolling motor** (Definições > Motor de pesca).

Escala da embarcação (Boat scale)

A definição da escala da embarcação altera a intensidade das correções do motor de pesca quando utiliza o GPS para manter uma definição de posição ou de velocidade.

A escala da embarcação está configurada como 0 (neutra) por predefinição.

- Os **valores negativos** ajustam a resposta do motor de pesca para ser mais suave, para embarcações mais pequenas e mais leves.
- Os **valores positivos** ajustam a resposta do motor de pesca para ser mais agressiva, para embarcações de maior dimensão e mais pesadas.

Atribua um valor de -5 a +5, de acordo com o tamanho da embarcação e as condições ambientais.

Modo de chegada (Arrival mode)

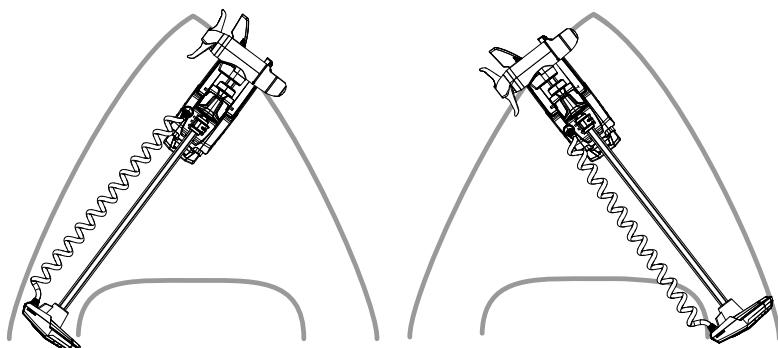
O modo de chegada é uma definição que determina o comportamento do motor de pesca aquando da conclusão de uma sequência de navegação, como deslocar-se até um waypoint.

- **Modo de espera** (Standby). O modo de espera é a predefinição para o modo de chegada. Quando a embarcação chega ao final da navegação, a hélice desliga-se e o motor de pesca passa para o modo de espera.
- **Âncora** (Anchor). Quando a embarcação chega ao final da navegação, o motor de pesca passa para o modo Bloquear âncora. Para obter mais informações, consulte **Modo Bloquear âncora** na página 40.
- **Rota** (Course). Quando a embarcação chega ao final da navegação, o motor de pesca passa para o modo Bloquear rota (e continua a mover-se na rota atual com a velocidade atual da hélice ou com a velocidade definida em relação ao solo). Para obter mais informações, consulte **Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo)** na página 44.
- **Rumo** (Heading). Quando a embarcação chega ao final da navegação, o motor de pesca passa para o modo Bloquear rumo (e continua a mover-se com a velocidade atual da hélice ou com a velocidade definida em relação ao solo, enquanto mantém o rumo atual). Para obter mais informações, consulte **Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo)** na página 44.

Direção de recolha (Stow direction)

O motor de pesca roda para a direção de recolha configurada para a unidade inferior quando a alavanca de libertação de recolha/acionamento for premida enquanto o motor de pesca estiver acionado.

- **Hélice para fora** (Prop out): Quando o motor de pesca estiver recolhido, a hélice encontra-se a bombordo do suporte.
 - **Hélice para dentro** (Prop in): Quando o motor de pesca estiver recolhido, a hélice encontra-se a estibordo do suporte.
 - **Desligado** (Off): O motor de pesca deve ser rodado manualmente para uma recolha plana contra o suporte de montagem, com **Hélice para fora** ou **Hélice para dentro**.
- **Nota:** As descrições de **Hélice para fora** e de **Hélice para dentro** são definidas em relação a um motor de pesca montado e bombordo. Contudo, é possível instalar o motor de pesca em qualquer local que obedeça aos requisitos descritos no manual de instalação Recon.



Motores de pesca recolhidos com **Hélice para fora**

AVISO: Se estiverem instalados acessórios como transdutores, configure a direção de recolha nas definições do sistema para que os acessórios não embatem no motor de pesca.

- **Nota:** Se a sua direção de recolha preferida resultar na abertura do anel de profundidade de bloqueio do came a partir da parte inferior da coluna do motor de pesca, consulte **Mudar o lado da abertura no anel (opcional)** na página 20.

Piloto automático (Autopilot)

As duas funções do piloto automático são o modo Bloquear rota (Course lock) e o modo Bloquear rumo (Heading lock). A tecla do piloto automático ▲ no controlo remoto FreeSteer inicia e termina o modo do piloto automático atribuído.

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

Remoto

Para passar do modo de piloto automático predefinido para o modo Bloquear rumo, navegue até **Menu > Settings > Trolling motor** (Menu > Definições > Motor de pesca). Selecione **Autopilot > Heading lock** (Piloto automático > Bloquear rumo).

Aplicação móvel

Para passar do modo de piloto automático predefinido para o modo Bloquear rumo, navegue até **My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor** (Os meus dispositivos > Motor de pesca > Definições > Motor de pesca). Selecione **Autopilot > Heading lock** (Piloto automático > Bloquear rumo).

Ativação automática da hélice (Prop auto on)

Esta definição ativa automaticamente a hélice quando passar para o modo de piloto automático. A definição está desativada por predefinição.

- **Ativação automática da hélice** (Prop auto on) ligada. Se a hélice não estiver engatada quando entrar no modo de piloto automático, é automaticamente engatada. Se a hélice estiver engatada quando entrar no modo de piloto automático, permanecerá engatada.
- **Ativação automática da hélice** (Prop auto on) desligada. Se a hélice não estiver engatada quando entrar no modo de piloto automático, tem de ser manualmente engatada. Se a hélice estiver engatada quando entrar no modo de piloto automático, permanecerá engatada.

Remoto

Navegue para **Menu > Settings > Trolling motor > Autopilot** (Menu > Definições > Motor de pesca > Piloto automático) e selecione **Prop auto on** (Ativação automática da hélice).

Aplicação móvel

Navegue para **My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor > Autopilot Prop Auto** (Os meus dispositivos > Motor de pesca > Definições > Motor de pesca > Hélice automática no piloto automático) e selecione **On** (Ligar).

Tensão da bateria (Battery voltage)

Selecione se o motor de pesca é alimentado por uma fonte de 24 V ou de 36 V. A predefinição é de 24 V.

Tons audíveis (Audible tones)

Esta definição determina a frequência com que os sons são emitidos pela cabeça do motor de pesca.

- **Desligado** (Off)
- **Limitados** (Limited)
- **Predefinição** (Default)
- **Total** (Full)

LED do motor (Motor LED)

Estas definições determinam quando é que o LED indicador na cabeça do motor de pesca se acende. Por predefinição, está aceso quando a hélice está ativada.

- **Sempre ligado** (Always on). Aceso sempre que o motor de pesca recebe energia. Isto permite-lhe verificar a direção da unidade inferior.
- **Aceso quando a hélice está ativada** (On when prop on). O LED indicador acende-se sempre que a hélice é engatada e quando o motor de pesca estiver no modo ativo.
- **Sempre desligado** (Always off). O LED indicador nunca se acende.

As **definições da intensidade** controlam o brilho dos LED **STATUS** e **MODE** no apoio do motor de pesca, bem como o LED indicador na cabeça do motor de pesca.

- **Baixo** (Low)
- **Alto** (High)
- **Sincronizar com retroiluminação do MFD** (Sync with MFD backlight)

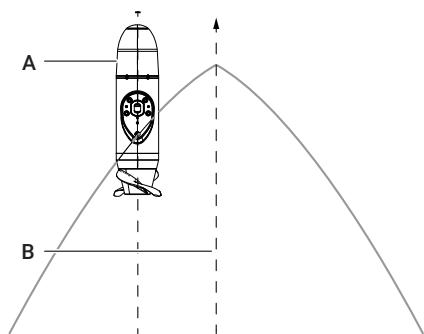
CALIBRAÇÃO

Antes de operar o motor de pesca pela primeira vez, é essencial realizar alguns procedimentos de calibração. Se não realizar a calibração básica, o motor de pesca e a direção poderão não funcionar conforme esperado.

AVISO: Não acione a hélice quando o motor de pesca estiver fora de água. A unidade inferior move-se durante a calibração.

Calibrar o desvio da proa

A calibração do desvio da proa estabelece a direção em linha reta para o motor de pesca, mesmo se o motor de pesca estiver montado num ângulo inclinado em relação à proa. No processo de calibração do desvio da proa, o motor de pesca acionado é rodado de modo a que a unidade inferior (A) fique a apontar para a frente, em paralelo à quilha/linha central (B) da embarcação.



Execute a calibração do desvio da proa quando:

- Usar o motor de pesca pela primeira vez após a instalação
- A posição de montagem do motor de pesca tiver mudado (incluindo se tiver deslocado o acessório da placa de montagem de libertação rápida)
- Tiver executado uma reposição de fábrica no motor de pesca.

O motor de pesca tem de estar ativado e ligado (através de Bluetooth®) ao dispositivo que estiver a utilizar para calibração.

O motor de pesca tem de ser totalmente acionado antes de iniciar este procedimento.

A calibração pode ser realizada fora de água com a embarcação no reboque, caso a unidade inferior possa girar 360° sem interrupção. Caso contrário, certifique-se de que a embarcação está presa a uma doca, onde não será movida pelo vento ou pela corrente, e que existe espaço para a unidade inferior se mover livremente.

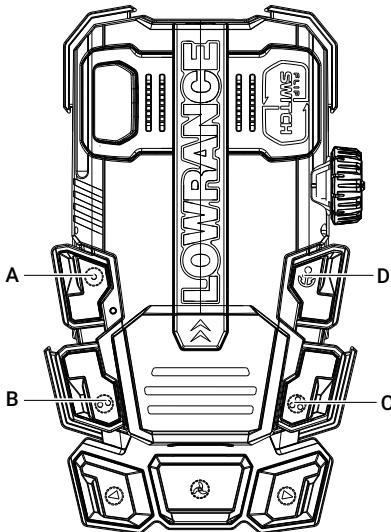
→ **Nota:** É necessário mover a unidade inferior durante a calibração. Depois de uma calibração bem-sucedida, o motor de pesca vira-se para a sua posição de linha central.

Remoto

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o controlo remoto estão ativados e ligados entre si.
 - 2 Prima a tecla de menu no controlo remoto para abrir o menu.
 - 3 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Trolling motor > Bow offset** (Definições > Motor de pesca > Desvio da proa).
 - 4 Siga os passos apresentados no ecrã do controlo remoto.
- **Nota:** Quando o controlo remoto FreeSteer for ligado pela primeira vez, ocorre uma sequência de integração que inclui a opção de realizar a calibração da bússola e a calibração do desvio da proa para o motor de pesca.

Pedal

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o pedal estão ativados e ligados entre si.
- 2 Aceda ao modo de configuração do utilizador no pedal premindo continuamente e em simultâneo as teclas **•••** e **•••** (B e C).
Os LED **STATUS** e **MODE** no apoio do motor de pesca piscam a azul para indicar que o motor de pesca está no modo de configuração do utilizador.



- 3 Prima o pedal para rodar a unidade inferior do motor de pesca de modo a que a unidade inferior fique paralela à linha central (quilha) da embarcação.
 - 4 Com a unidade inferior corretamente alinhada, prima a tecla de âncora **•••** no pedal (D) para configurar o desvio da proa.
São emitidos dois sons (ascendentes) e os LED **STATUS** e **MODE** no apoio piscam a verde, da esquerda para a direita, durante alguns segundos, para confirmar uma calibração bem-sucedida.
- **Nota:** Se a calibração falhar, são emitidos dois sons (descendentes) e os LED **STATUS** e **MODE** no apoio piscam a vermelho, da esquerda para a direita, durante alguns segundos, antes de voltarem a uma intermitência a azul. O motor de pesca permanece no modo de configuração do utilizador. Tente novamente a calibração repetindo os passos (3) e (4).
- 5 Após uma calibração bem-sucedida, o motor de pesca sai automaticamente do modo de configuração do utilizador e volta ao modo de espera.
O LED **STATUS** muda de azul intermitente para uma cor sólida a indicar o estado da bateria do motor de pesca. O LED **MODE** muda de azul intermitente para verde sólido a indicar que o motor tem um sinal GPS (ou vermelho sólido a indicar que o motor não tem um sinal GPS).

Aplicação móvel

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o seu dispositivo móvel estão ativados e ligados entre si.
- 2 Abra a aplicação Lowrance ou Simrad® no seu dispositivo móvel e navegue até **My devices** (Os meus dispositivos).
- 3 Selecione o motor de pesca na lista de dispositivos armazenados no seu perfil.
- 4 Quando se abrir o ecrã inicial do motor de pesca, abra o menu **Settings** (Definições) e navegue para **Calibration** (Calibração).
- 5 Siga os passos apresentados na aplicação.

Calibrar a bússola

A bússola do motor de pesca encontra-se no interior da cabeça do motor de pesca.

Execute a calibração da bússola quando:

- Usar o motor de pesca pela primeira vez após a instalação
- A localização da embarcação tiver mudado substancialmente (por exemplo, se tiver mudado de país), pois o desvio magnético varia em diferentes localizações na Terra
- Tiver executado uma reposição de fábrica no motor de pesca.

O motor de pesca tem de estar ativado e ligado (através de Bluetooth®) ao dispositivo que estiver a utilizar para calibração.

O motor de pesca tem de ser acionado para este procedimento.

A calibração pode ser realizada fora de água (com a embarcação no reboque, no exterior), caso a unidade inferior possa girar 360° sem interrupção. Caso contrário, certifique-se de que a embarcação está presa a uma doca, onde não será movida pelo vento ou pela corrente, e que existe espaço para a unidade inferior se mover livremente. Certifique-se também 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.

- **Nota:** Durante a calibração, o motor de pesca acionado (unidade inferior, coluna e unidade da cabeça) move-se automaticamente para rodar 400° (aproximadamente 1 e 1/8 de volta).

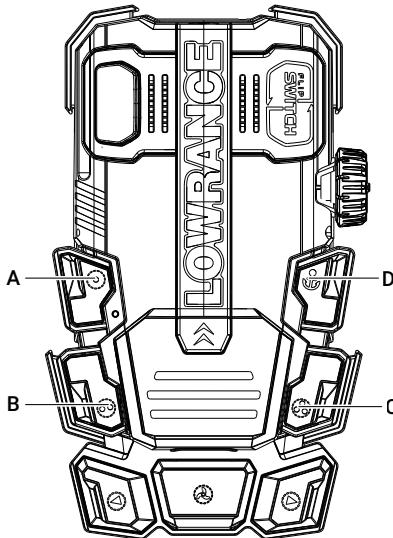
Depois de uma calibração bem-sucedida, o motor de pesca regressa automaticamente à sua posição de linha central.

Remoto

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o controlo remoto estão ativados e ligados entre si.
 - 2 Prima a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
 - 3 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Trolling motor > Compass calibration** (Definições > Motor de pesca > Calibração da bússola).
 - 4 Siga os passos apresentados no ecrã do controlo remoto.
- **Nota:** Quando o controlo remoto FreeSteer for ligado pela primeira vez, ocorre uma sequência de integração que inclui a opção de realizar a calibração da bússola e a calibração do desvio da proa para o motor de pesca.

Pedal

- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o pedal estão ativados e ligados entre si.
- 2 Aceda ao modo de configuração do utilizador no pedal premindo continuamente e em simultâneo as teclas **••** e **••** (B e C). Os LED **STATUS** e **MODE** no apoio do motor de pesca piscam a azul para indicar que o motor de pesca está no modo de configuração do utilizador.



- 3 Prima e liberte a tecla **••** (C). O motor de pesca ativado move-se automaticamente durante vários segundos, rodando cerca de 400°. É emitido um som longo no final da calibração da bússola. São emitidos dois sons (ascendentes) e os LED **STATUS** e **MODE** no apoio piscam a verde, da esquerda para a direita, durante alguns segundos, para confirmar uma calibração bem-sucedida.
→ **Nota:** Se a calibração falhar, são emitidos dois sons (descendentes) e os LED **STATUS** e **MODE** no apoio piscam a vermelho, da esquerda para a direita, durante alguns segundos, antes de voltarem a uma intermitência a azul. O motor de pesca permanece no modo de configuração do utilizador. Tente novamente a calibração repetindo o passo (3).
- 4 Após uma calibração bem-sucedida, o motor de pesca sai automaticamente do modo de configuração do utilizador. O motor de pesca roda para a sua posição de linha central e passa para o modo de espera. O LED **STATUS** muda de azul intermitente para uma cor sólida a indicar o estado da bateria do motor de pesca. O LED **MODE** muda de azul intermitente para verde sólido a indicar que o motor tem um sinal GPS (ou vermelho sólido a indicar que o motor não tem um sinal GPS).

Aplicação móvel

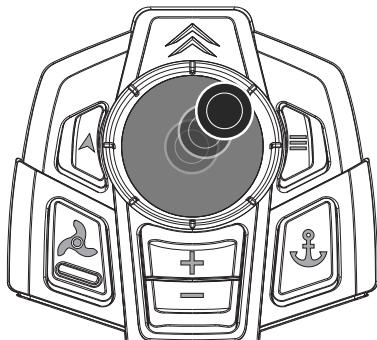
- 1 Certifique-se de que o motor de pesca e o seu dispositivo móvel estão ativados e ligados entre si.
- 2 Abra a aplicação Lowrance ou Simrad® no seu dispositivo móvel e navegue até **My devices** (Os meus dispositivos).
- 3 Selecione o motor de pesca na lista de dispositivos armazenados no seu perfil.
- 4 Quando se abrir o ecrã inicial do motor de pesca, abra o menu **Settings** (Definições) e navegue para **Calibration** (Calibração). Siga os passos apresentados na aplicação para calibrar a bússola.

CONTROLO REMOTO COM JOYSTICK FREESTEER

O joystick disponibiliza uma direção tradicional tipo teclado e uma direção proporcional de 360° (**FreeSteer**).

FreeSteer

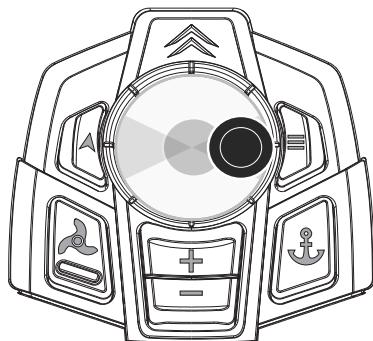
- 1 Mova e segure o joystick para aceder ao FreeSteer a partir de qualquer modo do motor de pesca.
- 2 Com o FreeSteer, o movimento do joystick não está confinado a para a frente/para trás/para a esquerda/para a direita. Para ajustar a direção, basta mover e segurar o joystick em qualquer lugar do horizonte de 360° do joystick, e a unidade inferior do motor de pesca roda para corresponder à direção do joystick.
- 3 Liberte o joystick para terminar o FreeSteer e retomar automaticamente o modo em que estava, com a direção atualizada.



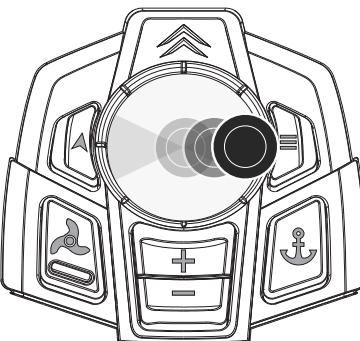
FreeSteer (direção de 360°)

Direção tradicional

- 1 Toque e liberte o joystick na horizontal para a esquerda ou para a direita para ajustar a direção da unidade inferior em pequenos passos.
- 2 Mova e segure o joystick na horizontal para a esquerda ou para a direita para rodar a unidade inferior continuamente.
A unidade continuará a rodar até atingir o ângulo máximo da direção.



Direção tradicional: tocar e soltar



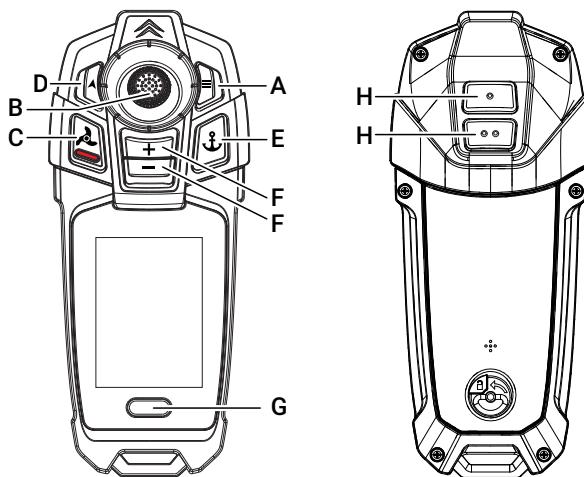
Direção tradicional: mover e manter à esquerda ou à direita

Ajustar a velocidade

Quer esteja a utilizar o FreeSteer ou a direção tradicional, utilize as teclas de velocidade **+**, **-** no controlo remoto para aumentar ou diminuir a percentagem de impulso da hélice.

- 1 Prima e liberte a tecla de aumento da velocidade **+** para aumentar a velocidade da hélice em incrementos, ou prima continuamente para uma aceleração rápida até à velocidade máxima.
- 2 Prima e liberte a tecla de redução da velocidade **-** para reduzir a velocidade da hélice em incrementos, ou prima continuamente para uma redução rápida da velocidade para 0.
- 3 Para manter a velocidade da embarcação em relação ao solo no valor atual, ative o piloto automático com o Controlo de cruzeiro (consulte a página 47).

Teclas do controlo remoto



A LIGAR/DESLIGAR e Menu

- Prima continuamente para ligar ou desligar o controlo remoto.
- Prima e liberte para abrir o menu principal.

B Joystick

- Use o joystick para mudar de sentido com a direção FreeSteer (direção de 360°) ou com a direção tradicional (para a esquerda/direita).
- **Menu de navegação:** Quando o menu estiver aberto, move o joystick para a frente ou para trás para selecionar as opções no menu. Prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir ou ativar uma opção selecionada.

C 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.

D 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.

E Bloquear âncora

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

F Controlo da velocidade

- Prima e liberte, ou prima continuamente, estas teclas para ajustar a percentagem de impulso da hélice.
- No modo Controlo de cruzeiro, prima e liberte, ou prima continuamente, estas teclas para configurar a velocidade de cruzeiro (constante).

G Tecla de função no modo

- Prima continuamente a tecla de função para ativar a função indicada pelo ícone no ecrã.

H Teclas configuráveis

- Aceda ao menu de definições para atribuir uma ou mais funções a estas teclas.

Menu de navegação

Quando um menu está aberto:

- Mova o joystick para a frente ou para trás para selecionar as opções no menu. Prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir ou ativar uma opção selecionada.
 - Prima e liberte a tecla de menu  para fechar o menu e voltar ao ecrã do estado principal.
- **Nota:** Quando um menu está aberto, premir e libertar as teclas da hélice, da âncora ou do piloto automático faz com que se saia do menu e que a função normal de início/paragem da tecla seja executada.

Definições do controlo remoto FreeSteer

Integração

Quando o controlo remoto com joystick FreeSteer é ligado pela primeira vez, ou após uma reposição de fábrica do controlo remoto, a sequência de integração abre-se automaticamente.

- **Nota:** Se ignorar a integração nesta fase, todas as configurações permanecerão nas respetivas predefinições.
- **Nota:** Se o controlo remoto não estiver ligado ao motor de pesca, é apresentado um estado de desligado (Disconnected). Enquanto estiver desligado, pode aceder ao menu e às definições do controlo remoto. Contudo, não pode calibrar o motor de pesca.

Para realizar a integração noutra altura:

- 1 Prima continuamente a tecla de menu  no controlo remoto para ligar o controlo remoto.
- 2 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu.
- 3 Utilize o joystick para navegar para **Onboarding** (Integração).

Se o controlo remoto ainda não estiver emparelhado com o motor de pesca, as instruções no ecrã direcionam-no para o emparelhamento do controlo remoto.

Para emparelhar o controlo remoto noutra altura, consulte **Emparelhar dispositivos** na página 12.

Quando lhe for colocada a pergunta **Do you want to restore previous remote settings?** (Pretende restaurar as definições anteriores do controlo remoto?):

- Selecione **Restore** (Restaurar) para manter as definições existentes do controlo remoto, cancelar a integração e regressar ao ecrã do estado principal.
- Selecione **Skip** (Ignorar) para continuar a configurar as definições do controlo remoto.

Calibração

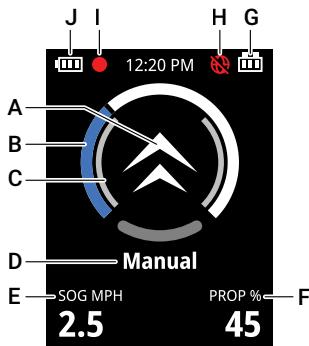
Calibração refere-se à calibração do motor de pesca e requer que o motor de pesca seja instalado e acionado (consulte a secção **Calibração** na página 25 para obter informações sobre a calibração do motor de pesca). Selecione **Skip** (Ignorar) se não quiser efetuar a calibração no próprio momento.

Definições do controlo remoto

Para configurar as definições para o controlo remoto FreeSteer:

- 1 Prima continuamente a tecla de menu  no controlo remoto para ligar o controlo remoto.
- **Nota:** Se o controlo remoto não estiver ligado ao motor de pesca, é apresentado o estado **Disconnected** (Desligado). Enquanto estiver desligado, pode aceder ao menu e às definições do controlo remoto. Contudo, não pode calibrar o motor de pesca.
- 2 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu.
- 3 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Remote** (Definições > Controlo remoto).
 - **Visor** (Display). Defina as suas preferências para o ecrã LCD do controlo remoto. Desativar a retroiluminação, diminuir o brilho e reduzir o intervalo de limite de tempo do ecrã prolonga a vida útil das baterias do controlo remoto.
 - **Botões** (Buttons). Defina as suas preferências para as teclas físicas do controlo remoto, incluindo a atribuição de funções às teclas configuráveis (consulte **Atribuir funções às teclas do controlo remoto** na página 55 para obter mais informações). Desativar a retroiluminação e reduzir o intervalo de limite de tempo das teclas prolonga a vida útil das baterias do controlo remoto.
 - **Idioma** (Language). Selecione o idioma preferido.
 - **Unidades** (Units). Selecione as unidades de distância e velocidade.
 - **Hora** (Time). Acerte o relógio apresentado no ecrã LCD.
 - **Acerca** (About). Veja a versão do software atualmente instalada no sistema do motor de pesca (incluindo o controlo remoto).

Ecrã LCD e barra de estado

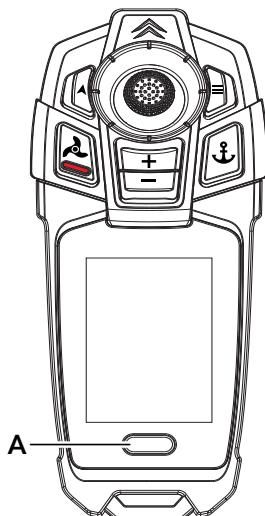


- A** O ícone do centro apresenta o modo atual.
- B** O botão azul enche-se para a direita para mostrar a percentagem de impulso da hélice.
- C** O anel interior é animado quando a hélice está ativa.
- D** Estado/modo do motor de pesca.
- E** Velocidade atual em relação ao solo.
- F** Percentagem de impulso atual da hélice.
- G** Estado da bateria do motor de pesca.
- H** Alerta: Sem localização de GPS.
- I** A gravação de caminhos está ativa.
- J** Estado da bateria do controlo remoto FreeSteer.

Tecla de função

A tecla de função (A) sob o ecrã LCD proporciona acesso rápido às funções do modo.

A ação da tecla de função depende do modo. Uma palavra ou um símbolo apresentado no ecrã LCD por cima da tecla de função mostra a ação atual da tecla de função.



Ícone	Função da tecla de função	Notas
	Prima continuamente para bloquear todas as teclas exceto a tecla de menu. Consulte Bloquear o controlo remoto na página 35.	Ícone visível quando o motor de pesca está no modo manual.
	Amarelo significa que as teclas do controlo remoto estão bloqueadas. Prima continuamente a tecla de função para desbloquear as teclas.	Ícone visível quando o motor de pesca está no modo manual e o controlo remoto está bloqueado.
	Prima e liberte para criar um waypoint na posição atual. Consulte Criar waypoint na página 49.	Ícone visível quando o motor de pesca está no modo Bloquear âncora.
	Prima e liberte a tecla de função para iniciar o modo Controlo de cruzeiro, o que mantém uma velocidade definida em relação ao solo. Consulte Modo Controlo de cruzeiro na página 47.	Ícone visível quando o motor de pesca está no modo de navegação ou de piloto automático.
	Verde significa que o modo Controlo de cruzeiro está ativo. Prima e liberte a tecla de função para parar o Controlo de cruzeiro e regressar ao ajuste da percentagem do impulso da hélice.	Ícone visível quando o modo Controlo de cruzeiro está ativo.

Bloquear o controlo remoto

Quando o motor de pesca está no modo manual, pode bloquear as teclas do controlo remoto para evitar pressões acidentais. Enquanto as teclas do controlo remoto estão bloqueadas:

- A tecla de menu  continua a funcionar e pode utilizar o joystick como habitualmente para navegar nos menus.
- Não é possível utilizar o joystick para ajustar a direção.
- Pode continuar a operar o motor de pesca como habitualmente usando o pedal ou um MFD ligado.

Para bloquear o controlo remoto, prima continuamente a tecla de função quando o cadeado aberto for apresentado.

 **AVISO:** Quando o controlo remoto está bloqueado, as teclas do controlo remoto não conseguem controlar o motor de pesca.

Desbloquear o controlo remoto

Para desbloquear o controlo remoto, prima continuamente a tecla de função quando o cadeado trancado (amarelo) for apresentado.

Continue a premir a tecla de função até que o ecrã LCD apresente **Remote unlocked** (Controlo remoto desbloqueado).

FUNCIONAMENTO DO MOTOR DE PESCA

O motor de pesca deve ser acionado para funcionar.

O motor de pesca pode ser operado com:

- O controlo remoto com joystick FreeSteer
- O pedal sem fios avançado
- Um ecrã multifunções (MFD) compatível na mesma rede NMEA 2000® do que o motor de pesca (consulte a documentação fornecida com o MFD).

⚠ AVISO: Certifique-se de que o motor de pesca está bloqueado na sua posição de acionamento antes de engatar a hélice.

⚠ AVISO: As hélices rotativas podem causar ferimentos graves ou fatais. Não acione a hélice quando o motor de pesca estiver fora de água. Tenha muito cuidado ao operar o motor de pesca quando existir a possibilidade da presença de nadadores na água. Desligue imediatamente o motor de pesca sempre que alguém na água estiver perto da embarcação.

⚠ AVISO: O motor de pesca continuará a ação solicitada mesmo que o dispositivo de controlo (controlo remoto, pedal ou MFD) fique sem alimentação. Os modos de hélice ativa, piloto automático e navegação não são interrompidos pela desativação do dispositivo de controlo. Certifique-se sempre 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

Certifique-se sempre de que está familiarizado com o arranque e a paragem do motor de pesca utilizando os dispositivos de controlo escolhidos.

Esteja sempre alerta para o movimento inesperado do motor, como a rotação da hélice, mesmo quando um ou mais dispositivos de controlo estiverem desligados.

⚠ AVISO: A bússola no interior da cabeça do motor de pesca pode ser afetada negativamente por campos magnéticos de imanes ou grandes objetos de metal ferroso colocados perto do motor de pesca. Isso pode fazer com que a bússola se desvie e ocorra uma direção irregular. Os grandes objetos metálicos magnéticos devem ser afastados do motor de pesca para repor a direção normal.

GPS

O recetor de GPS do motor de pesca encontra-se no interior da cabeça do motor de pesca. É normal que o motor de pesca perca o sinal GPS quando estiver no interior ou recolhido. Para estabelecer uma localização GPS, coloque o motor no exterior com uma vista desobstruída do céu. O LED **MODE** acende-se a verde quando existe uma localização GPS.

→ **Nota:** O motor de pesca requer a sua própria localização GPS para o modo Bloquear rota, modo Bloquear âncora, modo Controlo de cruzeiro e funções de navegação.

O modo manual e o modo Bloquear rumo podem funcionar sem a localização GPS do motor de pesca.

Seleção da fonte de GPS para um MFD

Quando utilizar um MFD, selecione uma fonte de dados de GPS adequada às suas necessidades.

Quando utilizar o motor de pesca para navegação, a posição da embarcação num ecrã de MFD pode ser deslocada dos waypoints ou rotas que estiver a utilizar. Para melhorar isso, aceda ao menu de fontes de dados do MFD e selecione o motor de pesca como a fonte de GPS para o MFD.

→ **Nota:** Usar o motor de pesca como fonte de GPS pode fazer com que as informações de velocidade em relação ao solo e de direção no MFD fiquem indisponíveis quando o motor de pesca for guardado, desligado ou incapaz de adquirir um sinal de GPS.

MODO MANUAL

No modo manual, o motor de pesca é controlado, conforme necessário, para alterar a direção e a velocidade da embarcação.

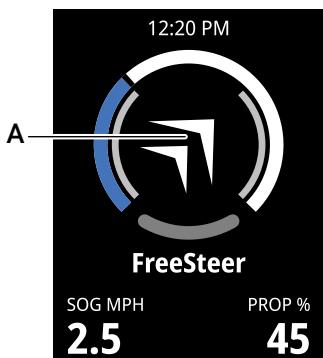
Engatar/desengatar a hélice com o controlo remoto

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  para engatar a hélice.
- 2 Volte a premir e a libertar a tecla da hélice  para desengatar a hélice.

FreeSteer com controlo remoto

- 1 Mova e segure o joystick em qualquer direção para ativar o FreeSteer.

A unidade inferior do motor de pesca começa a rodar para a direção solicitada e deixa de rodar quando corresponde à direção. O ícone (A) no ecrã LCD move-se para mostrar a direção atual da unidade inferior.



Direcionar tradicionalmente com o controlo remoto

- 1 Para virar a unidade inferior para a esquerda, toque e liberte o joystick **na horizontal para a esquerda**.
 - 2 Para virar a unidade inferior para a direita, toque e liberte o joystick **na horizontal para a direita**.
 - 3 Mova e segure o joystick na horizontal para a esquerda (ou na horizontal para a direita) para rodar a unidade inferior continuamente.
- Solte o joystick para parar a unidade inferior.
- A unidade continua a rodar até atingir o ângulo máximo da direção.

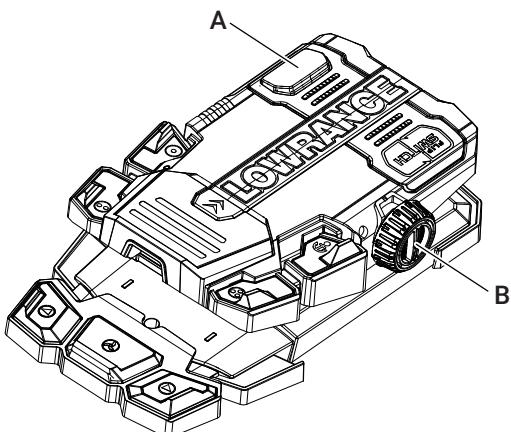
Ajustar a velocidade com o controlo remoto

Com a hélice a funcionar:

- 1 Prima e liberte a tecla de aumento da velocidade  para aumentar a velocidade da hélice em incrementos, ou prima continuamente para uma aceleração rápida até à velocidade máxima.
- 2 Prima e liberte a tecla de redução da velocidade  para reduzir a velocidade da hélice em incrementos, ou prima continuamente para uma redução rápida da velocidade para 0.
- 3 Para manter a velocidade da embarcação em relação ao solo no valor atual, inicie o modo Controlo de cruzeiro (consulte **Modo Controlo de cruzeiro** na página 47).

Engatar/desengatar a hélice com o pedal

- 1 Para engatar a hélice, prima continuamente o interruptor momentâneo (A) na parte do pé do pedal. A hélice é engatada enquanto o interruptor momentâneo estiver premido (desde que o botão de velocidade (B) não esteja DESLIGADO). A hélice é desengatada quando o interruptor momentâneo (A) for libertado.
- **Nota:** O FlipSwitch permite-lhe instalar o interruptor momentâneo no lado esquerdo ou direito do pedal, de acordo com a sua preferência. Consulte o manual de instalação Recon para obter instruções.



Ou

- 1 Utilize o controlo remoto, um dispositivo móvel ou um ecrã multifunções para atribuir uma constante da hélice a uma das teclas configuráveis do pedal. Consulte **Atribuir funções às teclas do pedal** na página 53 para obter instruções.
- 2 Uma vez atribuída, prima e liberte a tecla que configuro para a constante da hélice para engatar a hélice.
- 3 Volte a premir a tecla atribuída para desengatar a hélice.

Direcionar proporcionalmente com o pedal

- Vire a embarcação para bombordo (esquerda) pressionando a parte do calcnar do pedal para baixo.
- Vire a embarcação para estibordo (direita) pressionando a parte do pé do pedal para baixo.
- Para fazer com que a embarcação siga em linha reta, mantenha o pedal numa posição nivelada.

Ajustar a velocidade com o pedal

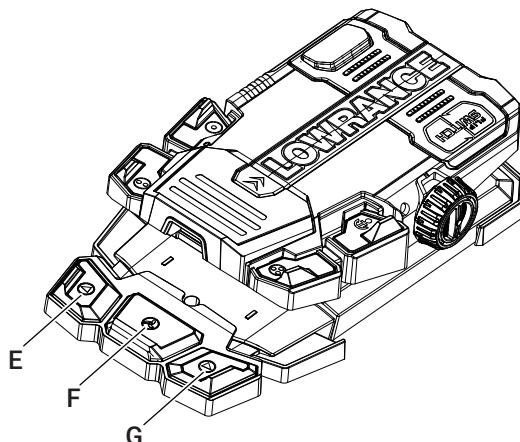
- 1 Rode o botão de ajuste da velocidade no pedal (B) para a frente (direção oposta à sua posição) para aumentar a velocidade da hélice.
- 2 Rode o botão de ajuste da velocidade no pedal para trás (na sua direção) para reduzir a velocidade da hélice.

Quando o botão de velocidade no pedal estiver **DESLIGADO**, a hélice está engatada, mas não roda. A hélice não roda até que a velocidade seja aumentada desde a posição **DESLIGADA**.

Módulo da tecla inferior no pedal

As teclas (E, F, G) no módulo da tecla inferior do pedal sem fios avançado têm funções de direção programadas por predefinição.

- **Nota:** As três teclas (E, F, G) no módulo da tecla inferior podem ser reprogramadas, alterando as suas funções.
- **Nota:** O módulo da tecla inferior pode ser completamente removido do pedal, caso pretenda instalar o pedal num espaço menor. (Consulte o manual de instalação Recon para saber como remover o módulo da tecla inferior. O módulo da tecla inferior não funciona quando removido do pedal.)



Engatar/desengatar a hélice com o módulo da tecla inferior

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice ↗ (F) para engatar a hélice.
- 2 Volte a premir e a libertar a tecla da hélice ↗ (F) para desengatar a hélice.
Com o motor de pesca em qualquer modo:
 - Prima e liberte a tecla da hélice (F) para parar e voltar a engatar a hélice enquanto permanece no modo.
 - Prima continuamente a tecla da hélice (F) para parar o modo e regressar ao modo manual com a velocidade da hélice a zero.

Direcionar com as teclas de direção no módulo da tecla inferior

- 1 Para virar a unidade inferior para a esquerda, toque ou prima continuamente na tecla para virar à esquerda ◀ (E). A unidade inferior roda até que a tecla de direção seja libertada ou o ângulo máximo de direção tenha sido atingido. A barra de luz na unidade da cabeça do motor de pesca mostra a direção em que a unidade inferior está a apontar.
- 2 Para virar a unidade inferior para a direita, toque ou prima continuamente na tecla para virar à direita ► (G). A unidade inferior roda até que a tecla de direção seja libertada ou o ângulo máximo de direção tenha sido atingido. A barra de luz na unidade da cabeça do motor de pesca mostra a direção em que a unidade inferior está a apontar.

MODOS E AÇÕES

É possível aceder aos modos e às ações do motor de pesca através de:

- Teclas dedicadas e atribuídas no controlo remoto com joystick FreeSteer
- Teclas dedicadas e atribuídas no pedal sem fios avançado.

Consulte **Atribuir funções às teclas do controlo remoto** na página 55 para obter instruções sobre como atribuir modos e ações às teclas configuráveis no controlo remoto.

Atribuir funções às teclas do pedal na página 53 para obter instruções sobre como atribuir modos e ações às teclas configuráveis no pedal.

Também pode aceder a uma gama de modos e ações do motor de pesca utilizando um MFD compatível. Consulte a documentação do MFD para obter mais informações.

→ **Nota:** Visite www.lowrance.com ou www.simrad-yachting.com para se certificar de que o MFD é compatível e que o respetivo software está atualizado. O motor de pesca e o MFD têm de estar ligados à mesma rede NMEA 2000®.

Modo Bloquear âncora

 **AVISO:** Uma hélice rotativa, uma embarcação em movimento ou qualquer dispositivo sólido ligado à embarcação podem causar ferimentos graves ou fatais aos nadadores. Desligue imediatamente o motor de pesca sempre que alguém na água estiver perto da embarcação.

 **AVISO:** Evite ferimentos graves por colidir com outras embarcações, por encalhar a embarcação ou por bater em objetos na água. O sistema GPS não consegue detetar outras embarcações, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstáculos à navegação quando estiver a operar em qualquer modo do GPS.

O modo Bloquear âncora usa a hélice do motor de pesca e o GPS para manter a embarcação na posição atual.

→ **Nota:** Quando no modo Bloquear âncora, a orientação (rumo) da embarcação pode ser afetada pelo vento e/ou corrente, mas a localização da embarcação é constante.

No modo Bloquear âncora, pode:

- Controlar para uma posição próxima sem sair do modo Bloquear âncora
- Pausar a hélice sem sair do modo Bloquear âncora.

→ **Nota:** Utilizar o joystick no controlo remoto enquanto estiver no modo Bloquear âncora fará com que a embarcação se move ativando as funções de controlo da âncora ou FreeSteer.

Iniciar modo Bloquear âncora

Remoto

Prima e liberte a tecla da âncora  no controlo remoto.

Pedal

Prima e liberte a tecla da âncora  no pedal.

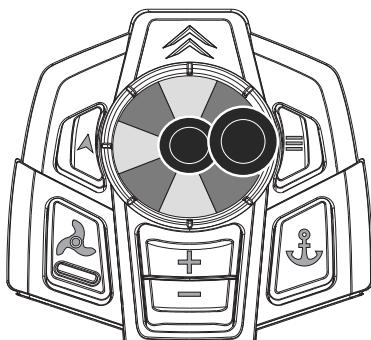
Ajustar a posição no modo Bloquear âncora

Quando no modo Bloquear âncora, o controlo da âncora através do controlo remoto FreeSteer move a embarcação na direção que escolher e, em seguida, retoma o modo Bloquear âncora na nova posição.

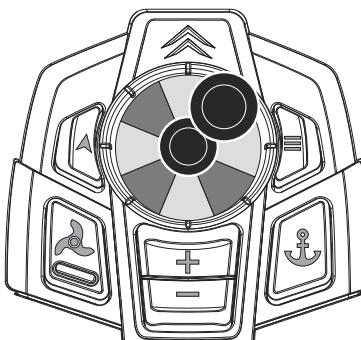
→ **Nota:** O motor de pesca deve estar no modo Bloquear âncora para que o controlo da âncora funcione.

Remoto

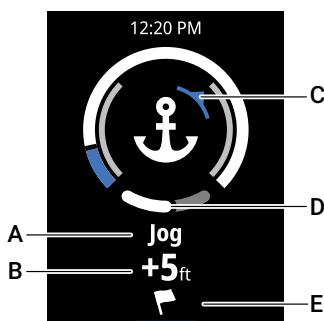
Toque e liberte o joystick em qualquer direção a 45° para controlar a embarcação em rotação nessa direção em incrementos de 1,5 m (5 pés) por toque. Após o controlo da embarcação, o modo Bloquear âncora é retomado na nova posição.



Controlo em incrementos de 1,5 m (5 pés):
toque e liberte para a esquerda, para a direita,
para a frente (para cima), para trás (para baixo)



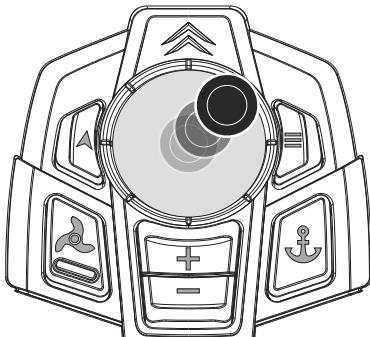
Controlo em incrementos
de 1,5 m (5 pés) na diagonal:
toque e liberte num ângulo de 45°



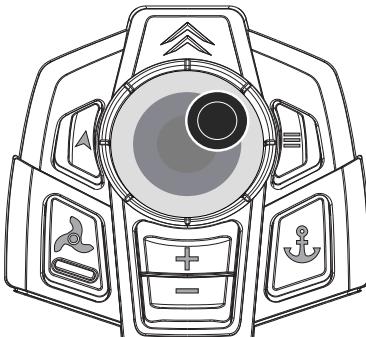
- A** Controlo ativo (Jog)
- B** A distância total de controlo solicitada
- C** O arco azul mostra a direção do controlo
- D** O arco fica preenchido a branco para mostrar a distância do controlo percorrida
- E** Prima e liberte a tecla de função para criar um waypoint

Controlar a âncora no FreeSteer

- 1 Para mover a embarcação continuamente em qualquer direção, mova e segure o joystick na direção pretendida. Isso ativa o controlo da âncora no FreeSteer. A unidade inferior irá rodar para corresponder à direção solicitada pelo joystick e a velocidade da hélice aumentará para mover a embarcação na direção solicitada. Com o controlo da âncora no FreeSteer, o impulso da hélice é proporcional à posição do joystick a partir do centro. Para utilizar o impulso reduzido para um posicionamento preciso, engate parcialmente o joystick. Para chegar ao seu novo local o mais rapidamente possível, prima continuamente o joystick na sua extensão máxima.
- 2 Liberte o joystick para retomar o modo Bloquear âncora na nova posição.



Controlo da âncora no FreeSteer:
prima continuamente em qualquer direção



Controlo da âncora no FreeSteer:
impulso proporcional

Pedal (controlo da âncora para a esquerda/direita)

No modo Bloquear âncora, prima e liberte a tecla para virar à esquerda  ou a tecla para virar à direita  no módulo da tecla inferior para mover a embarcação 1,5 m (5 pés) para a esquerda ou para a direita.

Pausar a hélice no modo Bloquear âncora

Quando o motor de pesca está no modo Bloquear âncora, a hélice funciona automaticamente, conforme necessário, para manter a posição da embarcação. Pode pausar a hélice se tiver apanhado um peixe ou identificado um perigo.

- **Nota:** Quando a hélice for colocada em pausa no modo Bloquear âncora (ou de piloto automático), o LED indicador na cabeça do motor de pesca produz impulsos lentos.
- **Nota:** O vento ou a corrente pode fazer com que a embarcação mude de posição enquanto a hélice estiver em pausa, mas, quando o modo Bloquear âncora for retomado, a embarcação regressa ao ponto onde colocou a hélice em pausa.

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  para pausar a hélice no modo Bloquear âncora.
- 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  para voltar a engatar a hélice e retomar o modo Bloquear âncora.

Pedal

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  (ou outra tecla à qual tiver atribuído a função de constante da hélice) para colocar a hélice em pausa no modo Bloquear âncora.
- 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  (ou outra tecla à qual tiver atribuído a função de constante da hélice) para voltar a engatar a hélice e retomar o modo Bloquear âncora.

- **Nota:** Se tiver removido o módulo da tecla inferior do pedal, e não tiver atribuído uma tecla da constante da hélice ao pedal, não pode usar o pedal para colocar o modo Bloquear âncora em pausa.
- **Nota:** Não use o interruptor momentâneo no pedal para colocar a hélice em pausa. A sua função no modo Bloquear âncora é PARAR o bloqueio da âncora.

Parar o modo Bloquear âncora

Quando para o modo Bloquear âncora, a hélice é desengatada e o motor de pesca regressa ao modo manual.

Remoto

Prima e liberte a tecla da âncora  no controlo remoto FreeSteer para parar o modo Bloquear âncora.

Em alternativa, prima continuamente a tecla da hélice  no controlo remoto para terminar qualquer modo.

Pedal

Prima e liberte a tecla da âncora  no pedal para terminar o modo Bloquear âncora.

Em alternativa, prima e liberte o interruptor momentâneo, ou move o pedal mais de 3 graus em qualquer direção, para terminar o modo Bloquear âncora.

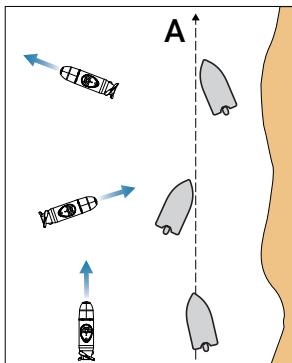
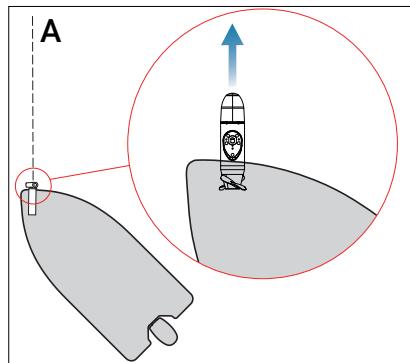
Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo)

AVISO: Evite ferimentos graves por colidir com outras embarcações, por encalhar a embarcação ou por bater em objetos na água. O sistema do piloto automático não consegue detetar outras embarcações, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstáculos à navegação quando estiver a navegar ou a operar nos modos do piloto automático.

Os modos Bloquear rota e Bloquear rumo são funções do piloto automático que orientam automaticamente a embarcação.

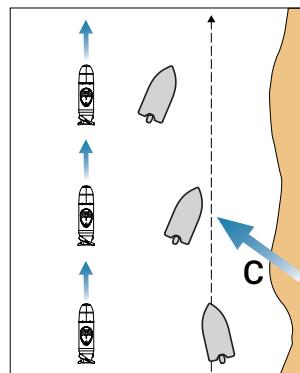
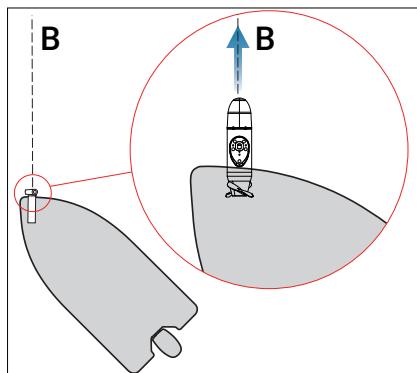
O modo Bloquear rota orienta a embarcação ao longo de uma linha reta que pode ser alinhada para compensar o desvio causado pela corrente e/ou vento. Quando inicia o modo Bloquear rota, o motor de pesca traça uma linha de percurso invisível (A) com base na direção da unidade inferior no momento em questão.

→ **Nota:** No modo Bloquear rota, o vento e/ou a corrente podem fazer com que a embarcação siga o rumo num ângulo de correção.



O modo Bloquear rumo mantém o rumo da embarcação com base no sentido da unidade inferior. Quando inicia o modo Bloquear rumo, o motor de pesca mantém a unidade inferior a apontar para a direção em que estava quando o modo foi iniciado.

→ **Nota:** No modo Bloquear rumo, o motor de pesca não compensa o desvio provocado pela corrente e/ou pelo vento (C).



Enquanto estiver no modo de piloto automático, pode:

- Ajustar a direção e continuar com o modo
- Aumentar ou diminuir a velocidade e continuar com o modo

- Alternar entre o modo Controlo de cruzeiro (velocidade fixa em relação ao solo) e a percentagem de impulso da hélice
- Colocar a hélice em pausa enquanto se "lembra" das instruções de direção.

Iniciar o modo de piloto automático

Quando inicia o modo de piloto automático, o motor de pesca utiliza a direção atual da unidade inferior do motor de pesca e a velocidade atual.

Se a função de ativação automática da hélice não estiver ligada, é necessário engatar a hélice manualmente ao entrar no modo de piloto automático. Consulte **Ativação automática da hélice (Prop auto on)** na página 24 para alterar a definição de ativação automática da hélice.

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de piloto automático  no controlo remoto para iniciar a função de piloto automático atribuída.
- **Nota:** Por predefinição, o modo Bloquear rota é atribuído à tecla do piloto automático. Consulte **Piloto automático (Autopilot)** na página 23 para mudar esta definição.

Pedal

- 1 Utilize o controlo remoto, um dispositivo móvel ou um ecrã multifunções para atribuir as funções Bloquear rota ou Bloquear rumo às teclas configuráveis do pedal. Consulte **Atribuir funções às teclas do pedal** na página 53 para obter instruções.
- 2 Após a atribuição, prima e liberte a tecla que tiver configurado para o modo Bloquear rota (ou Bloquear rumo) para iniciar o bloqueio da rota (ou bloqueio do rumo, conforme aplicável).

Ajustar a direção no modo de piloto automático

Quando o motor de pesca está no modo de piloto automático, pode ajustar a rota (ou rumo, conforme aplicável) da embarcação sem sair do modo.

Remoto

- 1 Mova e segure o joystick na direção pretendida. A direção da unidade inferior é indicada pelo ícone no visor LCD do controlo remoto e pela luz na cabeça do motor de pesca. O motor de pesca prossegue na rota (ou rumo) atualizado quando libertar o joystick.

Ou

- 1 Toque no joystick na horizontal para a esquerda ou para a direita para ajustar a rota (ou rumo) em pequenos passos.

Pedal

- 1 Prima continuamente o interruptor momentâneo e, ao mesmo tempo, acione o pedal para ajustar a rota (ou rumo) proporcional ao ângulo do pedal, tal como para a direção normal. A direção da unidade inferior é indicada pela luz na cabeça do motor de pesca. O motor de pesca prossegue na rota (ou rumo) atualizado assim que libertar o interruptor momentâneo no pedal.

Ou

- 1 Toque, ou prima continuamente, nas teclas de direção no módulo da tecla inferior para mudar de rota (ou rumo). A unidade inferior roda a partir da posição atual enquanto a tecla for premida.

Pausar a hélice no modo de piloto automático

Quando o motor de pesca está no modo de piloto automático, pode colocar a hélice em pausa e continuar a "lembra-se" da rota (ou rumo) que estava a utilizar. Isto é útil se tiver apanhado um peixe, ou identificado um perigo, e for prudente desengatar a hélice.

- **Nota:** Quando a hélice for colocada em pausa no modo Bloquear âncora (ou de piloto automático), o LED indicador na cabeça do motor de pesca produz impulsos lentos.

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  para pausar a hélice no modo de piloto automático. A unidade inferior continua a monitorizar a rota ou o rumo pretendido enquanto a hélice está em pausa. As alterações do sentido que solicitar enquanto a hélice estiver em pausa irão atualizar a rota ou o rumo.
- 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  para voltar a engatar a hélice e continuar no modo de piloto automático utilizando a rota (ou rumo) mais recente.

Pedal

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  (ou outra tecla a que a constante da hélice tenha sido atribuída) para pausar a hélice no modo de piloto automático.
 - 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  (ou outra tecla a que a constante da hélice tenha sido atribuída) para voltar a engatar a hélice e retomar a rota (ou rumo) que estava a utilizar.
- **Nota:** Se tiver removido o módulo da tecla inferior do pedal, e não tiver atribuído uma tecla da constante da hélice ao pedal, não pode colocar o modo Bloquear rota nem o modo Bloquear rumo em pausa.
- **Nota:** Não utilize o interruptor momentâneo no pedal para colocar a hélice pausa. A sua função neste modo é ajustar a direção da unidade inferior e, em seguida, continuar com a rota ou o rumo atualizado.

Parar/terminar o modo de piloto automático

Quando para o modo de piloto automático, a hélice abranda e para, e o motor de pesca regressa ao modo manual.

Remoto

Prima e liberte a tecla de piloto automático  no controlo remoto para parar o modo de piloto automático. Em alternativa, prima continuamente a tecla da hélice  no controlo remoto para terminar qualquer modo.

Pedal

Prima e liberte a tecla dedicada ou atribuída ao modo Bloquear rota ou ao modo Bloquear rumo para terminar o bloqueio da rota (ou bloqueio do rumo, conforme aplicável).

- **Nota:** Não utilize o interruptor momentâneo no pedal para parar o modo Bloquear rota ou o modo Bloquear rumo. A sua função nestes modos é ajustar a direção da embarcação e, em seguida, retomar a rota ou o rumo.

Modo Controlo de cruzeiro

O modo Controlo de cruzeiro mantém a velocidade da embarcação em relação ao solo num valor constante. Isso permite-lhe reproduzir a velocidade ideal para o isco ou reproduzir a nota especial do motor de pesca que parece atrair as suas espécies favoritas.

Pode ativar o Controlo de cruzeiro quando estiver num modo de piloto automático ou a navegar. Ao iniciar o modo Controlo de cruzeiro, o valor da velocidade definida corresponde à velocidade da embarcação em relação ao solo (SOG). Em seguida, pode utilizar as teclas de velocidade **+**, **-** no controlo remoto para aumentar ou reduzir o valor da velocidade definida.

→ **Nota:** Por predefinição, a velocidade é apresentada em unidades de milhas por hora. Pode alterar as unidades navegando para **Settings > Remote > Units** (Definições > Controlo remoto > Unidades).

Quando parar o modo Controlo de cruzeiro, o motor de pesca regressa à percentagem de impulso da hélice constante (ao valor mais recente) e as teclas de velocidade **+**, **-** no controlo remoto aumentam ou reduzem a percentagem de impulso da hélice. A velocidade da embarcação em relação ao solo pode, agora, ser afetada pelo vento e pela corrente.

Ligar/parar/ajustar o modo Controlo de cruzeiro

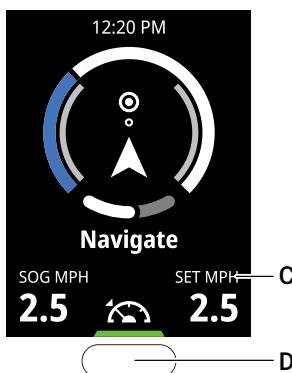
→ **Nota:** O motor de pesca tem de estar no modo de piloto automático, ou a navegar, antes de o Controlo de cruzeiro ser ativado.

Remoto

- 1 Atribua o Controlo de cruzeiro a uma das teclas configuráveis no controlo remoto. Consulte **Atribuir funções às teclas do controlo remoto** na página 55 para obter instruções.
- 2 Após iniciar o modo Controlo de cruzeiro, utilize as teclas de velocidade **+**, **-** no controlo remoto para aumentar ou reduzir a velocidade definida.

Ou

- 1 O ícone do modo Controlo de cruzeiro  é apresentado na parte inferior do ecrã quando o motor de pesca está no modo de piloto automático. Quando o ícone do modo Controlo de cruzeiro está visível, prima e liberte a tecla de função por baixo do ecrã LCD para iniciar o modo Controlo de cruzeiro. Uma linha verde sob o ícone do Controlo de cruzeiro mostra que o modo Controlo de cruzeiro está ativo e que a velocidade em relação ao solo está a ser mantida a um valor constante.
- 2 Utilize as teclas de velocidade **+**, **-** no controlo remoto para aumentar ou reduzir a definição do Controlo de cruzeiro. A velocidade solicitada aparece no canto inferior direito do ecrã como velocidade **Set (Definida)** (C).
- 3 Volte a premir e libertar a tecla de função (D) para desligar o modo Controlo de cruzeiro.



Pedal

- 1 Utilize o controlo remoto, um dispositivo móvel ou um ecrã multifunções para atribuir o modo Controlo de cruzeiro a uma das teclas configuráveis do pedal. Consulte **Atribuir funções às teclas do pedal** na página 53 para obter instruções.
- 2 Prima e liberte a tecla que configurou para o Controlo de cruzeiro para iniciar o modo Controlo de cruzeiro.
- 3 Quando o modo Controlo de cruzeiro está ativo, pode ajustar a velocidade da embarcação em relação ao solo utilizando o botão de controlo da velocidade no pedal.
- 4 Prima e liberte a tecla que configurou para o modo Controlo de cruzeiro para desligar o modo Controlo de cruzeiro.

NAVEGAÇÃO

O motor de pesca Recon pode armazenar 20 waypoints (posições de GPS) e 20 rotas (caminhos registados) na memória.

Pode aceder a waypoints e rotas guardados a partir do menu principal do controlo remoto FreeSteer (consulte as páginas 50 e 51).

⚠ AVISO: Evite ferimentos graves por colidir com outras embarcações, por encalhar a embarcação ou por bater em objetos na água. O sistema do piloto automático não consegue detetar outras embarcações, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstáculos à navegação quando estiver a navegar ou a operar nos modos do piloto automático.

Configurar o MFD para receber waypoints

Para criar um waypoint no MFD, configure o MFD para receber dados de waypoints e rotas a partir do motor de pesca. Para tal, no MFD:

- Ative a opção **Receber waypoint** nas definições NMEA 2000® e
 - Ative a opção **Permitir duplicar os nomes dos waypoints** nas definições avançadas do sistema.
- **Nota:** Os waypoints serão criados no MFD mesmo se o armazenamento de waypoints no motor de pesca estiver cheio.

Criar waypoint

Remoto

Pode atribuir um waypoint a uma das teclas configuráveis no controlo remoto (consulte **Atribuir funções às teclas do controlo remoto** na página 55 para obter instruções).

1 Prima e liberte a tecla que configurou para o waypoint para guardar um waypoint.

Ou

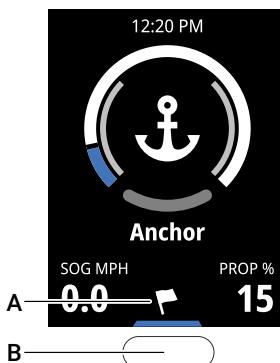
1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.

2 Utilize o joystick para navegar para **Waypoints > Add waypoint** (Waypoints > Adicionar waypoint).

3 Selecione **Save & close** (Guardar e fechar).

Ou

1 Quando o motor de pesca estiver no modo Bloquear âncora, prima e liberte a tecla de função (B) por baixo do ícone do waypoint  (A).



Pedal

Para criar um waypoint com o pedal, é necessário ter atribuído o **waypoint** a uma das teclas configuráveis do pedal (consulte **Atribuir funções às teclas do pedal** na página 53 para obter instruções).

- 1 Prima e liberte a tecla que configurou para o waypoint para guardar um waypoint.

Ir para um waypoint

Remoto

O motor de pesca pode navegar para waypoints a 400 m (0,25 milhas) da posição atual da sua embarcação.

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Waypoints**.
- 3 Os waypoints guardados são identificados com números. Prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir um waypoint na lista. A respetiva distância e direção (enquanto orientação) são exibidas.
- **Nota:** Para ver os waypoints apresentados numa carta, é necessário um MFD configurado para receber waypoints do motor de pesca.
- 4 Selecione **Go to** (Ir para) para começar a navegar em direção ao waypoint selecionado utilizando o motor de pesca. O motor de pesca prosseguirá no modo de navegação.
- **Nota:** O controlo remoto só pode abrir e navegar até aos waypoints guardados no motor de pesca. Não pode utilizar o controlo remoto para aceder aos waypoints num MFD.

Apagar waypoint

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Waypoints > Manage** (Waypoints > Gerir).
- 3 Selecione **Delete all waypoints** (Eliminar todos os waypoints) na memória do motor de pesca.
- 4 Para eliminar waypoints individuais, prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir um waypoint na lista. A respetiva distância e direção (enquanto orientação) são exibidas.
- 5 Selecione **Delete** (Eliminar) para eliminar o waypoint.

Gravar um caminho

Remoto

Pode utilizar o motor de pesca para gravar, armazenar e repetir as suas deslocações favoritas. Referimo-nos a isto como gravação de um caminho. Para gravar um caminho, é necessário o controlo remoto com joystick FreeSteer.

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
 - 2 Utilize o joystick para navegar para **Trails > Record trail** (Caminhos > Gravar caminho). Uma luz vermelha no canto superior esquerdo do ecrã LCD do controlo remoto mostra que a gravação está em curso.
 - 3 Para parar a gravação e guardar (ou eliminar) o caminho, prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
 - 4 Utilize o joystick para navegar para **Trails > Record trail > Stop recording** (Caminhos > Gravar caminho > Parar gravação).
 - 5 Aqui, selecione:
 - **Save & close** (Guardar e fechar) para guardar a gravação;
 - **Delete** (Eliminar) para eliminar a gravação; ou
 - **Cancel** (Cancelar) para continuar a gravar e sair do menu.
- **Nota:** Quando guardados, os caminhos gravados pelo motor de pesca são designados "rotas". Os dados são exatamente os mesmos. É possível guardar até 20 rotas no motor de pesca.

Seguir caminho (rota) gravado

Remoto

- 1 Utilize o controlo remoto para navegar para **Menu > Trails** (Menu > Caminhos).
- **Nota:** Quando guardados, os caminhos gravados pelo motor de pesca são designados "rotas". Os dados são exatamente os mesmos.
- 2 Na lista de rotas, selecione a rota que pretende. As rotas são identificadas com números.
- 3 Prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir uma rota na lista.
A data em que a rota foi registada, a distância da rota e a direção para o **ponto de partida** da rota (como uma orientação) são apresentados.
- 4 Selecione **Go to** (Ir para) para abrir o próximo menu ou selecione **Back** (Voltar) para regressar à lista de rotas.
 - Selecione **Forward** (Para a frente) para seguir a rota desde o respetivo ponto de partida até ao ponto de chegada.
 - Selecione **Reverse** (Para trás) para seguir a rota no sentido oposto, desde o respetivo ponto de chegada até ao ponto de partida.
- 5 Selecione **Proceed** (Avançar). O motor de pesca prosseguirá no modo de navegação.

Eliminar caminho (rota) gravado

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Trails > Manage** (Caminhos > Gerir).
- 3 Selecione **Delete all routes** (Eliminar todas as rotas) na memória do motor de pesca.
- 4 Para eliminar rotas individuais, prima o botão central do joystick e liberte-o para abrir uma rota na lista.
A data em que a rota foi registada, a distância da rota e a direção para o **ponto de partida** da rota (como uma orientação) são apresentados.
- 5 Selecione **Delete** (Eliminar) para eliminar a rota.

Parar a navegação

Remoto

Quando o motor de pesca estiver a navegar em direção a um waypoint, ou em direção ou ao longo de uma rota, a opção **Stop navigation** (Parar navegação) fica visível na parte superior do menu principal. A opção **Stop navigation** (Parar navegação) cancela uma instrução de navegação até um waypoint ou de navegação em direção e/ou ao longo de um caminho pré-gravado.

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  no controlo remoto para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para selecionar **Stop navigation** (Parar navegação).
A hélice é desengatada e o motor de pesca entra no modo manual.

Ou

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  para pausar a hélice durante a navegação.
- 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  para voltar a engatar a hélice e continuar a sequência de navegação.
- 3 Prima continuamente a tecla da hélice  para desengatar a hélice e passar para o modo manual.

Pedal

- 1 Prima e liberte a tecla da hélice  (ou outra tecla a que a constante da hélice tenha sido atribuída) para pausar a hélice durante a navegação.
- 2 Volte a premir e libertar a tecla da hélice  (ou outra tecla a que a constante da hélice tenha sido atribuída) para voltar a engatar a hélice e continuar a sequência de navegação.

Mais opções de navegação

Alguns ecrãs multifunções (MFD) podem aceder a opções avançadas de navegação, tais como instruir o motor de pesca para seguir padrões de viragem automáticos ou uma rota de profundidade constante numa carta.

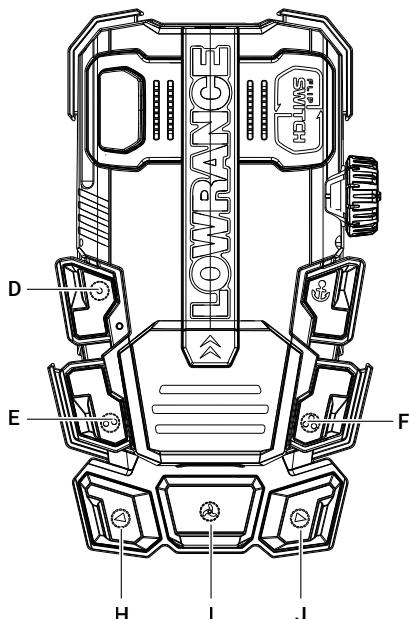
Para obter mais informações, consulte a documentação do MFD.

- **Nota:** Visite www.lowrance.com ou www.simrad-yachting.com para se certificar de que o MFD é compatível e que o respetivo software está atualizado.
- **Nota:** O motor de pesca e o MFD têm de estar ligados à mesma rede NMEA 2000®.

TECLAS CONFIGURÁVEIS

Atribuir funções às teclas do pedal

Pode atribuir os seus modos ou ações favoritos às teclas identificadas (D, E, F, H, I, J) no pedal sem fios avançado.



→ **Nota:** A configuração de uma tecla substitui a função predefinida dessa tecla. Depois de programar as teclas no pedal, aplique etiquetas autocolantes da folha de autocolantes incluída com o pedal nas teclas para recordar qual a função atribuída a cada tecla.

Pode utilizar qualquer um dos seguintes dispositivos ligados para programar as teclas no pedal:

- Controlo remoto com joystick FreeSteer
- Dispositivo móvel com a aplicação Lowrance ou Simrad®
- Ecrã multifunções (MFD) Lowrance ou Simrad® compatível.

Remoto

- 1 No controlo remoto, navegue até **Settings > Foot pedal > Upper {Key 1, Key 2, Key 3}** (Definições > Pedal > Superior {Tecla 1, Tecla 2, Tecla 3}).
 - 2 Abra cada tecla que pretende configurar e atribua uma função à tecla a partir da lista pendente (consulte a página 54).
- **Nota:** A Tecla 1, a Tecla 2 e a Tecla 3 referem-se às teclas D, E, F, respetivamente, no diagrama acima e encontram-se na parte superior do pedal.
- 3 No controlo remoto, navegue até **Settings > Foot pedal > Lower {Key 1, Key 2, Key 3}** (Definições > Pedal > Inferior {Tecla 1, Tecla 2, Tecla 3}).
- **Nota:** No módulo da tecla inferior, a Tecla 1, a Tecla 2 e a Tecla 3 referem-se às teclas H, I, J, respetivamente, no diagrama acima e encontram-se no módulo da tecla inferior. Tenha em atenção que estas teclas têm funções de direção atribuídas por predefinição.

Aplicação móvel

- Na aplicação, navegue até **My devices > Trolling motor > Settings > Foot pedal** (Os meus dispositivos > Motor de pesca > Definições > Pedal).
 - Abra cada tecla que pretende configurar e atribua uma função à tecla a partir da lista pendente (consulte a página 54).
- **Nota:** A Tecla 1, a Tecla 2 e a Tecla 3 referem-se às teclas D, E, F, respetivamente, no diagrama acima e encontram-se na parte superior do pedal.
- A Tecla 4, a Tecla 5 e a Tecla 6 referem-se às teclas H, I, J, respetivamente, no diagrama acima e encontram-se no módulo da tecla inferior. Tenha em atenção que estas teclas têm funções de direção atribuídas por predefinição.

Função atribuída à tecla do pedal	Cada pressão da tecla atribuída...
Nenhuma (None)	Não faz nada.
Waypoint	Guarda a posição atual da embarcação no motor de pesca como waypoint, o qual pode acionar e ao qual pode regressar noutra altura.
Hélice sempre ligada (Prop constant on)	Engata (e, alternadamente, desengata) a hélice. Com esta tecla, a hélice funciona continuamente, sem a necessidade de manter premido um interruptor momentâneo. Esta tecla pausa (e, alternadamente, retoma) a hélice em qualquer modo de condução.
Bloquear rota (Course lock)	Inicia o modo Bloquear rota, usando a velocidade atual do motor de pesca e o sentido atual da unidade inferior como velocidade e rota iniciais. Volte a premir para parar o modo Bloquear rota. Consulte Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo) na página 44 para obter mais informações.
Bloquear rumo (Heading lock)	Inicia o modo Bloquear rumo, usando a velocidade atual do motor de pesca e o sentido atual da unidade inferior como velocidade e rumo iniciais. Volte a premir para parar o modo Bloquear rumo. Consulte Modos de piloto automático (Bloquear rota e Bloquear rumo) na página 44 para obter mais informações.
Controlo de cruzeiro (Cruise Control)	Acede ao modo Controlo de cruzeiro. Isto mantém a velocidade atual em relação ao solo, ajustando o impulso da hélice aos efeitos do vento e da corrente. Volte a premir para parar o modo Controlo de cruzeiro. Consulte Modo Controlo de cruzeiro na página 47 para obter mais informações.
Power-Pole® para cima (Power-Pole® up)	Se uma âncora Power-Pole® estiver instalada e ligada, premir esta tecla iça completamente a Power-Pole®. → Nota: A Power-Pole® tem de estar ligada a um MFD através de Bluetooth® para que esta função possa funcionar.
Power-Pole® para baixo (Power-Pole® down)	Se uma âncora Power-Pole® estiver instalada e ligada, premir esta tecla desce completamente a Power-Pole®. → Nota: A Power-Pole® tem de estar ligada a um MFD através de Bluetooth® para que esta função possa funcionar.
Iniciar/parar varrimento 360 (360 Scan start/stop)	Se estiver ligado um transdutor Active Imaging 3-in-1 e um ecrã compatível, premir esta tecla faz com que o motor de pesca rode sem o funcionamento da hélice, permitindo uma imagem da sonda de 360° das imediações subaquáticas. Volte a premir a tecla atribuída para parar a análise de 360°.
Alcance dianteiro+ ActiveTarget (ActiveTarget forward range +)	Percorre as entradas no menu "Forward Range" (Alcance dianteiro) para aumentar o alcance dianteiro do transdutor ActiveTarget ligado.

Função atribuída à tecla do pedal	Cada pressão da tecla atribuída...
Alcance dianteiro-ActiveTarget (ActiveTarget forward range -)	Percorre as entradas no menu "Forward Range" (Alcance dianteiro) para reduzir o alcance dianteiro do transdutor ActiveTarget ligado.
Alcance inferior+ ActiveTarget (ActiveTarget down range +)	Percorre as entradas no menu "Down Range" (Alcance inferior) para aumentar o alcance inferior do transdutor ActiveTarget ligado.
Alcance inferior- ActiveTarget (ActiveTarget forward range -)	Percorre as entradas no menu "Down Range" (Alcance inferior) para reduzir o alcance inferior do transdutor ActiveTarget ligado.
Virar à esquerda (Steer left)	Esta opção só aparece para a tecla apropriada (canto inferior esquerdo) no módulo da tecla inferior e permite-lhe restaurar a função original da tecla, caso a mesma tenha sido reprogramada. Não é possível atribuir a função de virar à esquerda a outras teclas do pedal.
Virar à direita (Steer right)	Esta opção só aparece para a tecla apropriada (canto inferior direito) no módulo da tecla inferior e permite-lhe restaurar a função original da tecla, caso a mesma tenha sido reprogramada. Não é possível atribuir a função de virar à direita a outras teclas do pedal.

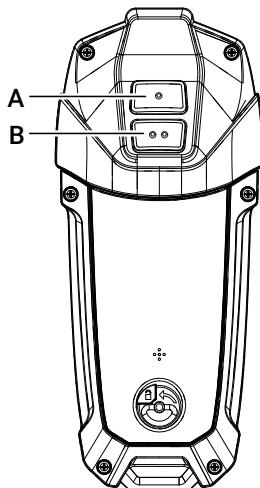
→ **Nota:** É fornecida uma folha de autocolantes com o pedal. Depois de ter configurado as teclas no pedal, escolha e aplique autocolantes nas teclas para se recordar da função atribuída a cada tecla.

Atribuir funções às teclas do controlo remoto

Pode atribuir as suas funções favoritas às teclas identificadas com ● e ● ● (A, B) na parte traseira do controlo remoto FreeSteer.

É possível atribuir até duas funções a cada tecla, com acesso através de uma pressão longa (premir continuamente) e pressão curta (premir e libertar), respetivamente.

→ **Nota:** A tecla identificada com ● encontra-se na margem dianteira do controlo remoto.



Utilize qualquer um dos seguintes dispositivos ligados para programar as teclas no controlo remoto:

- Controlo remoto com joystick FreeSteer
- Dispositivo móvel com a aplicação Lowrance ou Simrad®
- Ecrã multifunções (MFD) Lowrance ou Simrad® compatível.

Para obter a lista de funções que podem ser atribuídas às teclas configuráveis no controlo remoto, consulte a página 56.

Remoto

- 1 No controlo remoto, navegue até **Settings > Remote > Buttons** (Definições > Controlo remoto > Botões).
- 2 Selecione cada uma das opções **Trigger 1 short**, **Trigger 1 long**, **Trigger 2 short**, **Trigger 2 long** (Acionar 1 curta, Acionar 1 longa, Acionar 2 curta, Acionar 2 longa) e atribua uma função da lista pendente a cada uma.

Aplicação móvel

- 1 Na aplicação, navegue até **My devices > Trolling motor > Settings > FreeSteer Remote** (Os meus dispositivos > Motor de pesca > Definições > Controlo remoto FreeSteer).
- 2 Selecione cada uma das opções **Button 1 > Short press** (Botão 1 > Pressão curta); **Button 1 > Long press** (Botão 1 > Pressão longa); **Button 2 > Short press** (Botão 2 > Pressão curta); **Button 2 > Long press** (Botão 2 > Pressão longa) e atribua uma função da lista pendente a cada uma.

Função atribuída à tecla no controlo remoto (pressão longa ou pressão curta)	Cada pressão da tecla atribuída...
Nenhuma (None)	Não faz nada.
Waypoint	Guarda a posição atual da embarcação no motor de pesca como waypoint, o qual pode acionar e ao qual pode regressar noutra altura. Consulte Criar waypoint na página 49 para obter mais informações.
Controlo de cruzeiro (Cruise Control)	Acede ao modo Controlo de cruzeiro. Isto mantém a velocidade atual em relação ao solo, ajustando o impulso da hélice aos efeitos do vento e da corrente. Volte a premir para parar o modo Controlo de cruzeiro. Consulte Modo Controlo de cruzeiro na página 47 para obter mais informações.
Power-Pole® para cima (Power-Pole® up)	Se uma âncora Power-Pole® estiver instalada e ligada, premir esta tecla iça completamente a Power-Pole®. → Nota: A Power-Pole® tem de estar ligada a um MFD através de Bluetooth® para que esta função possa funcionar.
Power-Pole® para baixo (Power-Pole® down)	Se uma âncora Power-Pole® estiver instalada e ligada, premir esta tecla desce completamente a Power-Pole®. → Nota: A Power-Pole® tem de estar ligada a um MFD através de Bluetooth® para que esta função possa funcionar.
Iniciar/parar varrimento 360 (360 Scan start/stop)	Se estiver ligado um transdutor Active Imaging 3-in-1 e um ecrã compatível, premir esta tecla faz com que o motor de pesca rode (sem o funcionamento da hélice), permitindo uma imagem da sonda de 360° das imediações subaquáticas. Volte a premir a tecla atribuída para parar a análise de 360°.
Alcance dianteiro+ ActiveTarget (ActiveTarget forward range +)	Percorre as entradas no menu "Forward Range" (Alcance dianteiro) para aumentar o alcance dianteiro do transdutor ActiveTarget ligado.
Alcance dianteiro- ActiveTarget (ActiveTarget forward range -)	Percorre as entradas no menu "Forward Range" (Alcance dianteiro) para reduzir o alcance dianteiro do transdutor ActiveTarget ligado.
Alcance inferior+ ActiveTarget (ActiveTarget down range +)	Percorre as entradas no menu "Down Range" (Alcance inferior) para aumentar o alcance inferior do transdutor ActiveTarget ligado.
Alcance inferior- ActiveTarget (ActiveTarget down range -)	Percorre as entradas no menu "Down Range" (Alcance inferior) para reduzir o alcance inferior do transdutor ActiveTarget ligado.

SOFTWARE

Para garantir que recebe notificações quando estiverem disponíveis atualizações de software relevantes para transferência, utilize a aplicação móvel Lowrance ou Simrad® para registar o seu motor de pesca. As atualizações para o motor de pesca, pedal sem fios avançado e controlo remoto com joystick FreeSteer encontram-se agrupadas.

Depois de uma atualização ser transferida para o motor de pesca, a mesma é automaticamente instalada. No decorrer da atualização, os LED **MODE** e **STATUS** no apoio do motor de pesca piscam a branco, da esquerda para a direita, e o indicador de direção na cabeça do motor de pesca piscá a azul. Quando o pedal e o controlo remoto estão ativados, e ligados ao motor de pesca através de Bluetooth®, as atualizações de software transitam automaticamente do motor de pesca para os dispositivos ligados adequados.

→ **Nota:** *Não desligue a alimentação do motor de pesca enquanto estiver a decorrer uma atualização de software.*

Atualizar o software através do MFD

Visite a página do produto do motor de pesca: www.lowrance.com/downloads/recon ou www.simrad-yachting.com/downloads/recon. Transfira o software Recon mais recente para um cartão microSD® de 32 GB ou inferior e, em seguida, introduza o microSD® no ecrã multifunções (MFD). Consulte a documentação do MFD para obter informações sobre a instalação de atualizações a partir de um cartão microSD®, se necessário.

O MFD utiliza a rede NMEA 2000® para instalar as atualizações no motor de pesca e, subsequentemente, nos dispositivos ligados ao motor de pesca.

Atualizar o software através do dispositivo móvel

- 1 Ligue o dispositivo móvel à Internet e selecione a notificação de software para transferir a atualização do motor de pesca para o dispositivo móvel.
 - 2 Ligue o dispositivo móvel ao motor de pesca através de Bluetooth® e siga as instruções na aplicação para transferir o pacote de atualização de software para o motor de pesca.
- **Nota:** *Caso o tenha autorizado nas definições do dispositivo móvel, a transferência para o mesmo ocorre automaticamente. Caso contrário, verá uma notificação a convidá-lo a transferir a atualização para o dispositivo móvel.*
- **Nota:** *Se já tiver emparelhado o dispositivo móvel com o motor de pesca e as definições do dispositivo móvel o permitirem, a ligação ocorre automaticamente quando o motor de pesca for ligado e estiver dentro do alcance do Bluetooth®.*

Ver a versão do software e o número de série

Pode utilizar o controlo remoto ou a aplicação móvel para procurar o número de série e a versão de software instalada do motor de pesca, do controlo remoto FreeSteer ou do pedal sem fios avançado. O dispositivo cuja informação estiver a procurar tem de estar ativado e ligado ao motor de pesca.

Remoto

Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu e, em seguida, use o joystick para navegar para:

- **Settings > Trolling motor > About** (Definições > Motor de pesca > Acerca) para visualizar o número de série e a versão de software instalada do motor de pesca.
- **Settings > Remote > About** (Definições > Controlo remoto > Acerca) para visualizar o número de série e a versão de software instalada do controlo remoto com joystick FreeSteer.
- **Settings > Foot pedal > About** (Definições > Pedal > Acerca) para visualizar o número de série e a versão de software instalada do pedal sem fios avançado.

Aplicação móvel

Selecione o motor de pesca na lista de dispositivos armazenados no seu perfil. Quando o ecrã inicial do motor de pesca se abrir, selecione **Device info** (Informação do dispositivo) para ver os números de série e a versão de software atual instalada no motor de pesca, bem como os dispositivos ligados ao motor de pesca.

REPOSIÇÃO DE FÁBRICA

Reposição de fábrica do motor de pesca

Quando realizar uma reposição de fábrica no motor de pesca, todas as definições regressam às predefinições de fábrica.

- As calibrações, incluindo a calibração do desvio da proa e a calibração da bússola, são eliminadas.
- Os waypoints e os caminhos gravados (rotas) que se encontram guardados na memória do motor de pesca são eliminados.
- Todos os dispositivos emparelhados com o motor de pesca através de Bluetooth® são desemparelhados, incluindo quaisquer acessórios emparelhados de fábrica fornecidos com o motor de pesca. Estes necessitarão de emparelhamento Bluetooth® antes de se poderem voltar a ligar.

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Trolling motor > Factory reset** (Definições > Motor de pesca > Reposição de fábrica).

Restaurar predefinições

Se pretender desemparelhar um único dispositivo do motor de pesca sem realizar a reposição de fábrica completa do motor de pesca, restaure as predefinições do dispositivo em questão.

Quando restaurar as predefinições no controlo remoto com joystick FreeSteer ou no pedal sem fios avançado, todas as definições do dispositivo regressam às respetivas predefinições de fábrica.

- O dispositivo é desemparelhado do motor de pesca e requer emparelhamento Bluetooth® antes de poder voltar a estabelecer ligação ao motor de pesca.
- As teclas configuráveis do dispositivo regressam às predefinições (incluindo sem função, se aplicável).

Desemparelhar o controlo remoto e restaurar predefinições

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Remote > Restore default** (Definições > Controlo remoto > Restaurar predefinição).

Desemparelhar o pedal e restaurar predefinições

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu.
- 2 Utilize o joystick para navegar para **Settings > Foot pedal > Restore default** (Definições > Pedal > Restaurar predefinição).

CÓDIGOS DE ERRO

Os códigos de erro são comunicados na aplicação móvel, no controlo remoto com joystick FreeSteer ou num ecrã multifunções ligado. Podem ser usados para ajudar a diagnosticar problemas com o motor de pesca.

→ **Nota:** Utilize a aplicação móvel Lowrance ou Simrad® para aceder aos detalhes sobre a origem de um código de erro e a sugestões sobre como o resolver.

Remoto

- 1 Prima e liberte a tecla de menu  para abrir o menu e, em seguida, use o joystick para navegar para **Diagnostics** (Diagnóstico).
- 2 Caso tenham sido reportados, os códigos de erro serão enumerados no ecrã LCD do controlo remoto.

Aplicação móvel

- 1 Selecione o motor de pesca na lista de dispositivos armazenados no seu perfil.

Se tiverem sido reportados códigos de erro, é apresentada uma notificação no ecrã inicial do motor de pesca.

- 2 Abra a notificação para ver códigos individuais.

Ecrã multifunções

- 1 Consulte a documentação do ecrã multifunções para obter instruções sobre como rever os alertas e os alarmes comunicados ao MFD.

Tabela de códigos de erro

Código	Breve descrição
A001	Service Autopilot (Realizar revisão do piloto automático)
A002	Service Autopilot (Realizar revisão do piloto automático)
B001	Service Bluetooth® (Realizar revisão do Bluetooth®)
C001	Service factory calibration (Realizar revisão da calibração de fábrica)
C002	Perform bow offset (Realizar desvio da proa)
C003	Perform compass calibration (Realizar calibração da bússola)
D001	Check UI/display board (Verificar interface do utilizador/placa de visualização)
H001	Service head PCB (Realizar revisão da PCB da cabeça)
L001	Service lower unit (Realizar revisão da unidade inferior)
L002	Service lower unit (Realizar revisão da unidade inferior)
L003	Service lower unit (Realizar revisão da unidade inferior)
L004	Check lower unit (Verificar unidade inferior)
L005	Service lower unit (Realizar revisão da unidade inferior)
M001	Service base PCB (Realizar revisão da PCB da base)
M003	Over temperature (Temperatura excessiva)
M004	Steering over current (Sobrecorrente da direção)

Código	Breve descrição
M005	Lower unit over current (Sobrecorrente da unidade inferior)
P002	<Device name> stuck button (Botão preso do <Nome do dispositivo>)
P003	<Device name> internal error (Erro interno do <Nome do dispositivo>)
P004	Foot pedal calibration required (Necessária calibração do pedal)
S001	Service deploy detection (Realizar revisão da deteção de acionamento)
S002	Check stow/deploy sensor (Verificar sensor de recolha/acionamento)
T001	Service transmission (Realizar revisão da transmissão)
T002	Service transmission (Realizar revisão da transmissão)
V001	Voltage below specification (Tensão abaixo da especificação)
V002	Voltage above specification (Tensão acima da especificação)
X001	Check software (Verificar software)
X002	Service software (Realizar revisão do software)
Y001	Service communications cable (Realizar revisão do cabo de comunicação)
Y002	N2K communications error (Erro de comunicação N2K)

MANUTENÇÃO

Para manter o motor de pesca nas melhores condições de funcionamento e preservar a sua fiabilidade, o motor de pesca deve ser alvo de inspeções e manutenção periódicas. Realize a manutenção adequada para assegurar a sua segurança e a dos seus passageiros. Registe todos os trabalhos de manutenção realizados e guarde os recibos e as ordens de trabalho de manutenção.

⚠ AVISO: Negligenciar a inspeção, manutenção ou a reparação do motor de pesca pode resultar em danos no produto e ferimentos graves ou fatais. Se não conhecer os procedimentos corretos de reparação e segurança, não efetue operações de manutenção ou reparação no motor de pesca.

⚠ AVISO: A realização de operações de assistência ou manutenção sem desligar primeiro a bateria pode causar danos no produto, ferimentos pessoais ou morte devido a incêndio, explosão, choque elétrico ou arranque inesperado do motor. Desligue sempre os cabos da bateria antes de efetuar operações de manutenção, assistência, instalação ou remoção dos componentes do motor.

⚠ AVISO: A utilização de acessórios não aprovados para reparar (ou controlar) o motor pode causar danos, um funcionamento inesperado do motor e/ou ferimentos. Utilize peças e acessórios aprovados de forma segura e como indicado para evitar o funcionamento acidental ou inesperado do motor. Mantenha todas as peças instaladas de fábrica no devido lugar, incluindo tampas de acessórios, compartimentos e proteções.

Antes de cada utilização

- Verifique se as ligações da cablagem estão soltas ou corroídas.
- Verifique o aperto das ligações dos cabos da bateria. São recomendadas porcas de aço inoxidável para fixar os cabos da bateria aos respetivos terminais.
- Verifique se existem danos nas lâminas da hélice.
- Verifique o aperto da porca da hélice.
- Se estiver instalado um ânodo do eixo da hélice, verifique se o mesmo está apertado.
- Verifique o aperto do suporte ao convés da embarcação.

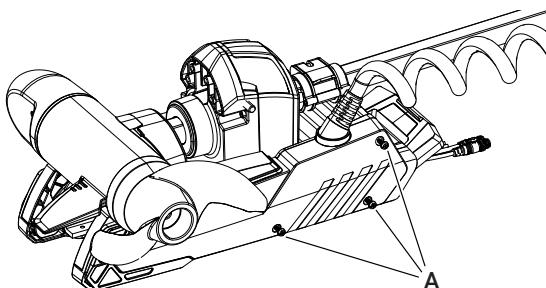
Após cada utilização

- Desligue os cabos da bateria da fonte de alimentação, desligue o motor da embarcação ou abra o disjuntor instalado.
- Recarregue as baterias do motor de pesca (e a fonte de alimentação de 12 V do pedal, se aplicável) assim que possível. O estado ideal de uma bateria é totalmente carregada.
- Verifique cada lado da hélice e do eixo e remova detritos, como algas. Se encontrar uma linha de pesca na hélice, remova a hélice para remover toda a linha de pesca enrolada em redor do eixo.
- Verifique se existem danos nas lâminas da hélice.
- Verifique o aperto da porca da hélice.
- Se estiver instalado um ânodo do eixo da hélice, verifique se o mesmo está apertado.
- Lave o motor de pesca com água limpa e doce depois de o utilizar em água salobra ou salgada. Ao utilizar um jato ou lavagem a alta pressão para limpar o motor de pesca, tenha cuidado, pois pode deslocar os pinos e as fichas. Para limpar os pinos e as fichas, use uma escova seca.
- Se necessário, lave o motor de pesca com água quente e sabão e limpe cuidadosamente com um pano macio. Nunca utilize produtos abrasivos ou produtos que contenham solventes (acetona, aguarrás mineral), ácido, amoníaco ou álcool para limpar o motor de pesca, uma vez que estes produtos podem danificar a caixa de plástico.
- Verifique o nível das baterias no interior do controlo remoto. Substitua-as, se necessário. Desligue o controlo remoto.
- Verifique o nível das baterias no interior do pedal, se aplicável. Substitua-as, se necessário. Certifique-se de que o pedal é desligado após a utilização.

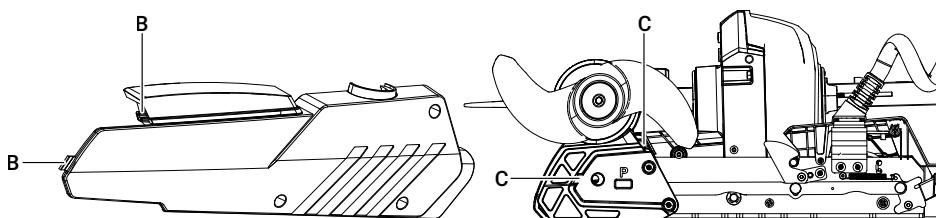
A cada 100 horas de uso ou anualmente (consoante o que ocorrer primeiro)

Use uma massa lubrificante marítima, como Quicksilver 2-4-C com PTFE, para lubrificar os mecanismos no suporte do motor de pesca.

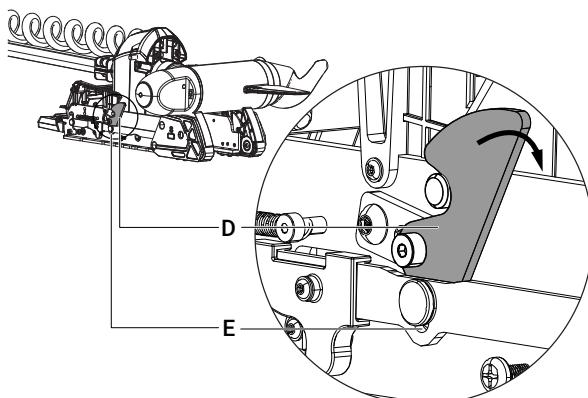
- 1 Afrouxe os parafusos da placa lateral de cada lado do suporte (A). Os parafusos são fixados por anilhas.



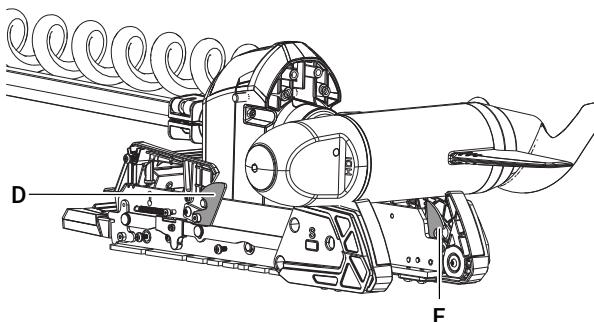
- 2 Remova as placas laterais de ambos os lados do suporte, tendo o cuidado de não danificar as abas de localização (B) quando saírem das respectivas ranhuras (C).



- 3 Identifique o engate de recolha (D) no suporte do motor de pesca e, em seguida, aplique massa lubrificante na ranhura (E) da ligação, no engate de recolha.
- 4 Repita para a mesma localização do outro lado do suporte.
- 5 Prima e liberte a alavanca de libertação de recolha/acionamento várias vezes para distribuir a massa lubrificante.



- 6 Se os engates no suporte (**D, F**) começarem a ficar irregulares, gastos ou começarem a fazer ruído, aplique uma leve camada de Quicksilver 2-4-C com PTFE na superfície superior de cada engate, em ambos os lados do suporte.



- 7 Substitua as placas laterais no suporte.

Inspeção da bateria

As baterias da fonte de alimentação devem ser periodicamente inspecionadas para assegurar o funcionamento correto do motor de pesca.

→ **Nota:** *Leia as instruções de segurança e manutenção que acompanham a bateria.*

- 1 Certifique-se de que a bateria está fixa à embarcação.
- 2 Certifique-se de que os terminais do cabo da bateria estão limpos, apertados e corretamente instalados.
- 3 Certifique-se de que a bateria está equipada com uma caixa de baterias para evitar um curto-círcuito acidental dos terminais da bateria.

Preparação para armazenamento

A maior consideração na preparação do motor de pesca para armazenamento é protegê-lo contra a corrosão e contra os danos causados pelo congelamento da água retida. Também é recomendável que as baterias sejam desligadas antes do armazenamento e que sejam guardadas num local interior e seco durante um armazenamento a longo prazo. As baterias também devem ser removidas do controlo remoto e do pedal sem fios para o armazenamento a longo prazo. Guarde o motor de pesca num local seco onde o mesmo não seja afetado por temperaturas inferiores a -29°C (-20°F).

© 2024 Grupo Navico. Todos os direitos reservados. O Grupo Navico 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.

lowrance.com
simrad-yachting.com