

FreeSteer™ 操纵杆遥控器

快速入门指南

ZH

兼容除 Ghost® 系列之外的 Lowrance® 和 Simrad® GPS 导向拖钓船马达。

三 电源开关和菜单

按住此键可打开或关闭遥控器。

按下并释放此键可打开主菜单。



螺旋桨开关/全部取消

按下并释放可接合/断开螺旋桨。

在任何模式下按住此键可停止所有功能、断开螺旋桨并退出相应模式。

十一 速度控制

按下并释放或按住这些键可调整所需的推力百分比或巡航速度。



自动舵

按下并释放可启动/停止所配置的自动舵 (Autopilot) 模式。

注意: 路线锁定 (Course lock) 模式默认禁用螺旋桨自动开启 (Propeller auto on)。



锚泊锁定

按下并释放可启动/停止锚泊锁定 (Anchor lock) 模式。

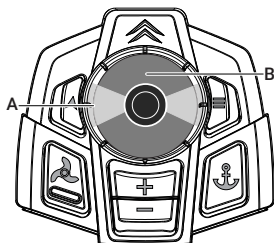
电池

2 节 AA 电池 (随附)。
逆时针旋转即可取下电池盖。



FreeSteer™ 操舵装置

操纵杆支持传统的左/右操舵 (A) 和 360° 操舵 (B) 功能。

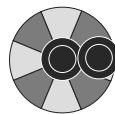


在自动舵 (Autopilot) 模式下, 向左或向右移动操纵杆可按增量转动底部装置, 或者向任意方向移动并按住操纵杆可将底部装置转至该方向。当您释放操纵杆时, 底部装置的方向将成为您的新路线或新航向。

LOWRANCE® SIMRAD®

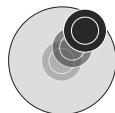
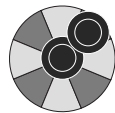
在锚泊锁定 (Anchor lock) 模式下调整位置

在锚泊锁定 (Anchor lock) 模式下, 使用操纵杆可将船只移向请求的方向。



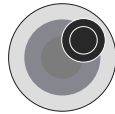
8 向锚泊摇杆

向左、向右、向前 (上)、向后 (下) 或以 45° 角拨动并释放操纵杆, 将以 1.5 m (5 ft) 的增量朝该方向慢移。



要改变位置, 请沿所需方向移动并按住操纵杆。

释放操纵杆可在新位置锚泊。



螺旋桨推力与操纵杆离开中心位置的距离成正比。为了精确定位, 当接近新位置时, 请轻轻向后移动操纵杆。释放操纵杆即可锚泊。

有关完整说明, 扫描二维码即可下载 Recon™ 操作手册。



配对与连接

如果是拖钩船马达包装盒中随附的 FreeSteer™ 操纵杆遥控器, 则遥控器已经与拖钩船马达完成蓝牙® 配对, 当拖钩船马达开启并处于有效距离内时会自动连接。

注意: 在理想条件下, 如果视线清晰, 预计最大工作范围是距离马达 25 m (80 ft)。

恢复出厂设置后, 或者在遥控器与拖钩船马达为分开购买的情况下, 则需要将遥控器与拖钩船马达配对才能完成连接。

如果您需要手动配对遥控器, 请打开菜单并找到**设置 (Settings) > 遥控器 (Remote) > 蓝牙 (Bluetooth)**。

一个遥控器仅可与一个拖钩船马达配对。如果您需要将拖钩船马达与遥控器**解除配对**, 请找到**菜单 (Menu) > 设置 (Settings) > 遥控器 (Remote) > 恢复默认设置 (Restore default)**。

注意: 此操作会将遥控器完全恢复为默认设置, 并清除可配置按键的功能指定。

校准

完成安装后, 在使用任何自动舵 (Autopilot) 模式之前, 必须先校准拖钩船马达罗经和船首偏移量。

为作好校准准备, 请开启并展开拖钩船马达, 然后连接遥控器。确保船只是静止的 (例如, 固定在码头), 并且底部装置可以不间断地旋转 360°。确保拖钩船马达不靠近大型金属物体或载流设备, 这些设备的磁场可能会导致罗经校准错误。

要启动校准, 请找到**菜单 (Menu) > 设置 (Settings) > 拖钩船马达 (Trolling motor)**, 并选择**船首偏移量 (Bow offset)** 或**罗经校准 (Compass calibration)**。按照屏幕上的说明操作。

注意: 校准期间, 展开的拖钩船马达会自动移动。校准成功后, 拖钩船马达会自动返回其中心线位置。

配置按键

找到**菜单 (Menu) > 设置 (Settings) > 遥控器 (Remote) > 按钮 (Buttons)**, 可将最多四项功能指定至遥控器背面的 ● 和 ●● 两个可配置按键。

模式内软键

按住屏幕下的软键可启用图标指示的功能。



锁定遥控器



解锁遥控器



创建航点



启动巡航控制 (Cruise Control) 模式



退出巡航控制 (Cruise Control) 模式

在启用巡航控制 (Cruise Control) 之前, 拖钩船马达必须处于自动舵 (Autopilot) 模式或正在导航。

移动应用程序

您可以通过移动设备访问拖钩船马达的设置和状态。扫描相应的二维码®, 以下载应用程序并开始注册。



Lowrance



Simrad®

⚠ 安全

螺旋桨危害: 当水中有人靠近您的船只时, 请立即停止拖钩船马达。

即使遥控器断电, 拖钩船马达仍将继续执行请求的操作。请务必清楚在紧急情况下, 如何通过按下拖钩船马达电源键或断开其电源来停止拖钩船马达。

LCD 屏幕和状态栏

- A 底部装置的方向 (在手动 (Manual) 和 FreeSteer™ 模式下显示)
- B 蓝色刻度盘顺时针填充显示螺旋桨推力百分比
- C 螺旋桨已接合
- D 拖钩船马达模式/状态
- E 当前对地航速
- F 当前螺旋桨推力百分比 (或巡航控制 (Cruise Control) 模式下的设定速度)
- G 拖钩船马达电池状态
- H 警报: 无 GPS 定位
- I 尾迹记录处于活动状态
- J 遥控器电池状态

