

Recon™ 头部罩 GPS/PCB 总成

⚠ 警告:此产品必须按照本手册中提供的说明安装,否则可能导致人身伤害、船只损坏和/或产品性能下降。

⚠ 警告:若在未先断开电池的情况下进行维修或保养,可能会导致产品损坏、人身伤害或因火灾、爆炸、电击或马达意外启动而造成死亡。在保养、维修、安装或拆卸马达组件之前,务必断开电池电缆与电池的连接。

包装盒内的物品

- 1 个头部罩 GPS/PCB 总成
- 5 颗 #6 螺钉

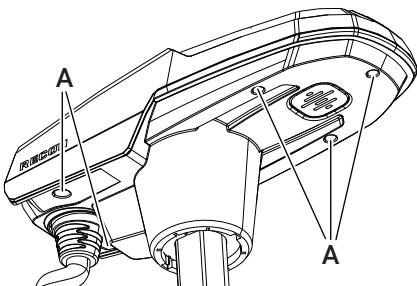
所需的工具

- #2 十字螺丝刀
- 扭矩扳手

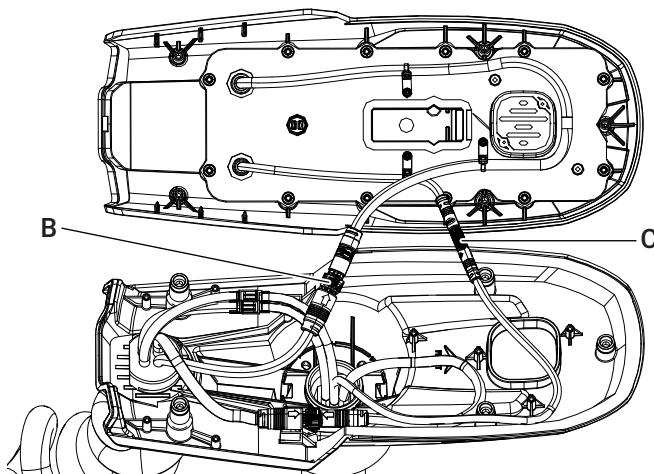
安装

要卸下现有的头部罩 GPS/PCB 总成,请执行以下操作:

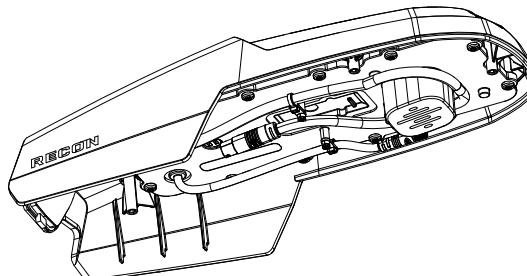
- 注意:此程序在拖钓船马达处于收起或展开位置时都能完成。
- 1 断开拖弋马达电源线与电池的连接(如果使用插头和插座,则拔下电源线插头)。
 - 2 使用#2十字螺丝刀从头部基座的底侧卸下五颗螺钉(A)。



- 3 通过旋转黑色锁紧套环(B)1/4圈,断开头部-底座通信电缆(带蓝色5引脚接头的较大电缆)。
- 4 通过旋转接头(C)直到其松开,断开头部-底部装置通信电缆(带黑色4引脚接头的较小电缆)。



- 5 将头部罩从其基座上分开。



要安装新的头部罩 GPS/PCB 总成,请执行以下操作:

- 6 对齐接头上的箭头,将二者插合在一起,然后旋转黑色锁紧套环1/4圈,从而连接头部-底座通信电缆。
- 7 对齐接头上的白点和箭头,将二者插合在一起,然后旋转直至紧固,从而连接头部-底部装置通信电缆。
- 8 将头部罩放在头部基座上,并确保所有电缆均已收纳至内部。

→ 注意:头部罩只能朝向一个方向。

- 9 使用五颗新的#6螺钉(随附)进行固定,并将其拧紧至扭矩1.36 Nm(12 in-lb)。

更新软件

等待软件版本匹配

在安装了任何新电路板后,给拖钓船马达通电时,拖钓船马达头部中的 GPS/PCB 总成会自动将其当前软件推送到底座控制器板(即使底座控制器板已装有更新版本的软件)。请等待此操作完成,然后再将最新可用软件推送到拖钓船马达。

将拖钓船马达更新到最新可用的软件版本

安装新电路板后,您应在拖钓船马达上安装最新可用软件。有关如何更新拖钓船马达软件的说明,请参阅 Recon™ 操作员手册。

在更新前:

- 收起拖钓船马达。
- 将您想要使用的脚踏板与遥控器进行配对并连接,以便它们接收相同的软件更新。

更新完成后,重启拖钓船马达,然后等待 60 秒再开始校准。

校准

更换头部罩 GPS/PCB 总成和更新软件后,您需要重新校准拖钓船马达的中心线、船首偏移和罗经,然后重启拖钓船马达。

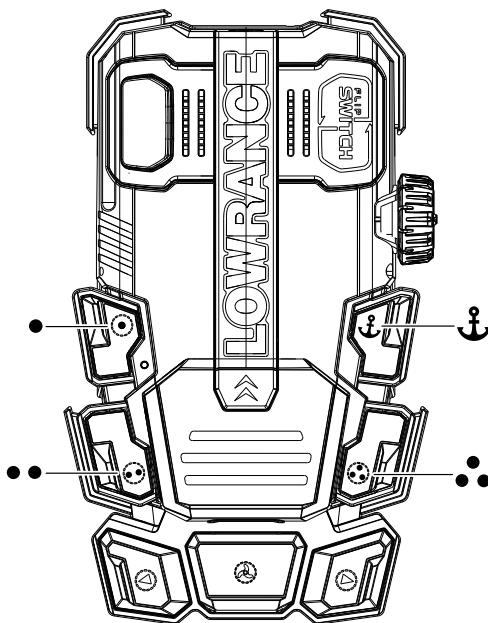
校准中心线

→ 注意:目前,对拖钓船马达中心线的校准是通过高级无线脚踏板来完成的。此功能将在未来发布的 FreeSteer™ 操纵杆遥控器以及 Lowrance 和 Simrad® 移动应用程序中得到支持。

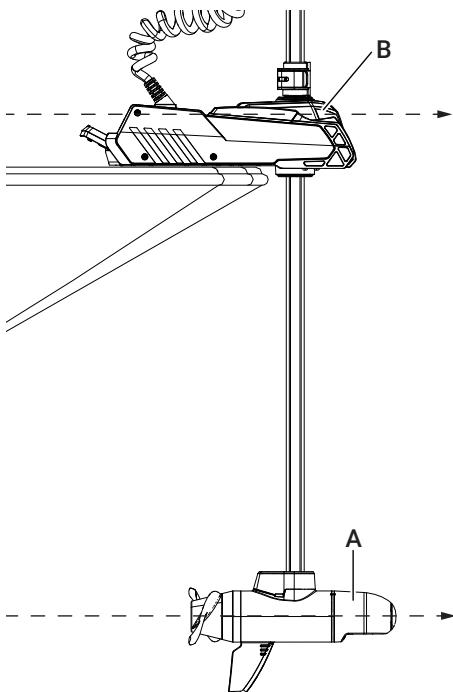
脚踏板

- 1 展开拖钓船马达至合适位置,以便能够看见其底部装置,并确保底部装置能够 360° 无障碍旋转。为获得最佳视野,请将深度套环向下滑动,使底部装置靠近底座。
- 注意:进行此校准时无需将马达置于水中,只需将其展开,并确保底部装置旋转时,周围没有任何障碍物。
- 2 开启拖钓船马达,并确保其连接到高级无线脚踏板。
- 3 要进入维修模式,请同时按住脚踏板上的 • 和 ⚡ 键,直到拖钓船马达发出两次警报音,以及底座上的 LED 灯开始闪烁。

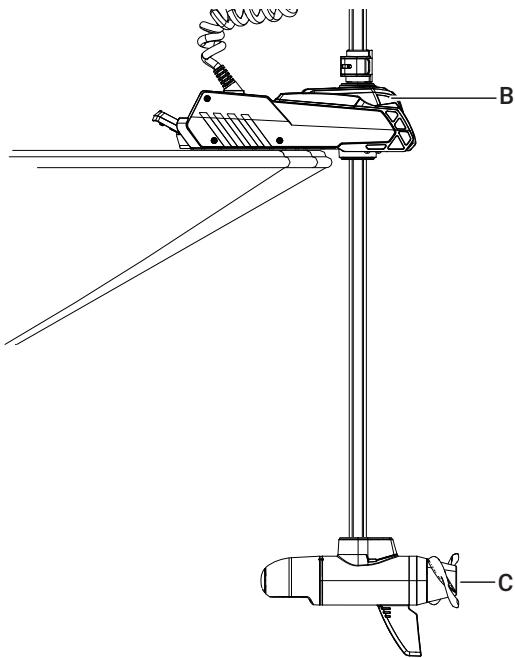
- 4 要进入中心线校准模式,请同时按住脚踏板上的 ⚡ 和 ⚡ 键,直到拖钓船马达发出两次警报音。



- 5 用手移动底部装置的螺旋桨整流帽 (A),直到其与操舵装置 (B) 的中心平行,然后按住脚踏板上的 ⚡ 键,直到马达发出两次警报音。



- 6 用手旋转底部装置 180 度,使螺旋桨 (C) 与操舵装置 (B) 保持在同一直线上并朝向前方,然后按住脚踏板上的  键,直到拖钓船马达发出三次警报音。
→ 注意:当您旋转底部装置 180 度时,拖钓船马达头部也会旋转 180 度。



- 7 要退出中心线校准模式和维修模式,请同时按住脚踏板上的  和  键。
8 重启拖钓船马达(关闭再打开)。

校准船首偏移

有关如何校准船首偏移的说明,请参阅 Recon™ 操作员手册。

校准罗经

有关如何校准罗经的说明,请参阅 Recon™ 操作员手册。