

高级无线脚踏板

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。

螺旋桨开关

要接合螺旋桨, 请按住瞬时开关 (B)。释放瞬时开关可断开螺旋桨。

操舵

踩下前端 (A) 可转向右舷 (右侧)。

踩下后端 (D) 可转向左舷 (左侧)。

要在自动舵 (Autopilot) 模式下更新路线/航向, 请在踩动踏板时按住瞬时开关 (B)。释放瞬时开关可设置新方向。

LED 状态指示灯

启动时, LED 灯 (C) 呈绿色、橙色或红色亮起, 显示脚踏板电池的状态。

启动后呈缓慢蓝色闪烁, 表示脚踏板连接到拖钓船马达。

脚踏板电源键 (E)

注意: 如果连接到 12 V 电源 (可选), 脚踏板会在通电时立即自动开启。



• •• ⏪ ⏩ 可配置按键

使用连接的多功能显示屏、移动设备上安装的 Lowrance® 或 Simrad® 应用程序或 FreeSteer™ 操纵杆遥控器, 可将喜欢的模式和操作分配到特定按键。

注意: 将贴纸 (随附) 贴在重新设定的按键上, 以提示自己指定了什么功能。

LOWRANCE® **SIMRAD®**

速度控制

将速度调节旋钮向前 (远离您的方向) 转动, 可增加螺旋桨推力百分比。

⚓ 锚泊锁定

按下并释放可启动/停止锚泊锁定 (Anchor lock) 模式。

注意: 按下并释放瞬时开关也会解除锚泊锁定 (Anchor lock) 模式。

可选下部按键模块 (默认)

🔗 按下并释放可启用螺旋桨常开。再次按下并释放可断开螺旋桨。

◀ ▶ 按下并释放 (或按住) 可使拖钓船马达向左或向右转向。

锚泊摇杆

在锚泊锁定 (Anchor lock) 模式下, 按下并释放 ◀ 或 ▶ 可将船只向左或向右移动 1.5 m (5 ft)。

注意: 可以向 ◀ 🔗 ▶ 指定不同的功能。

如果不需要下部按键模块, 可以将其拆下。相关说明请参阅 Recon™ 文档。



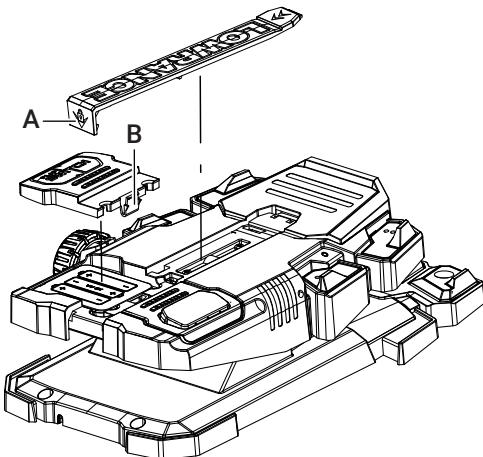
有关完整说明, 扫描二维码即可下载 Recon™ 操作和安装手册。

装入电池

拉动中心夹锁定片 (A), 卸下中心夹。

按下 FlipSwitch™ 锁定片 (B), 卸下 FlipSwitch™ 盖。

提起橡胶电池盒盖, 检查极性, 然后放入 3 节随附的 AA 电池。(如果长时间不使用脚踏板, 请取出电池。)



配对与连接

对于拖钓船马达包装盒中随附的高级无线脚踏板, 已经与拖钓船马达完成蓝牙® 配对, 当拖钓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, 或者在踏板与拖钓船马达为分开购买的情况下, 则需要将踏板与拖钓船马达配对才能完成连接。

要将踏板与拖钓船马达配对, 拖钓船马达和踏板必须处于通电状态, 相隔距离小于 4 m (13 ft), 并且都处于蓝牙® 配对模式。

要将拖钓船马达置于蓝牙® 配对模式, 请按住其电源键。

要将脚踏板置于蓝牙® 配对模式, 请按住其电源键。

配对后, 脚踏板上的 LED 灯会从快速蓝色闪烁(配对模式)变为蓝色恒亮几秒钟(配对成功)。

一个脚踏板仅可与一个拖钓船马达配对。如果您需要将拖钓船马达与脚踏板解除配对, 请使用 FreeSteer™ 操纵杆遥控器(菜单(Menu) > 设置(Settings) > 脚踏板(Foot pedal) > 恢复默认设置(Restore default))或移动应用程序执行此操作。

注意:此操作会将踏板的设置恢复为默认设置, 并清除可配置按键的功能指定。

⚠ 安全

螺旋桨危害:当水中有人靠近您的船只时, 请立即停止拖钓船马达。

即使遥控器断电, 拖钓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, 如何通过按下拖钓船马达电源键或断开其电源来停止拖钓船马达。

校准

安装好拖钓船马达后, 在使用任何自动舵(Autopilot)模式之前, 请校准拖钓船马达罗经和船首偏移量。

注意:必须展开马达, 并且底部装置可以无阻碍自由旋转 360°。有关详细说明, 请参阅 Recon™ 操作手册。

船首偏移量

按住 •• 和 ••, 直到拖钓船马达上的 LED 灯呈现蓝色闪烁。

移动底部装置, 直到底部装置与船只的中心线平行(面向前方), 然后按下并释放踏板上的 3, 设置船首偏移量。

罗经校准

同时按住 •• 和 ••, 直到拖钓船马达底座上的 LED 灯呈蓝色闪烁。

按下并释放 •• 可启动罗经校准。拖钓船马达会自动旋转几秒钟, 并在校准完成后发出长提示音。

注意:成功校准后, 拖钓船马达会自动返回其中心线位置并进入手动(Manual)模式。