FreeSteer™ Joystick-Fernbedienung

Kurzanleitung

DE

Kompatibel mit GPS-geführten Trollingmotoren von Lowrance® und Simrad®, ausgenommen der Ghost®-Serie.

☰ EIN/AUS und Menü

Zum Ein- bzw. Ausschalten der Fernbedienung halten Sie die Taste gedrückt.
Zum Aufrufen des Hauptmenüs drücken Sie die Taste kurz.

Propeller EIN/AUS / Beende alle

Drücken Sie diese Taste kurz, um den Propeller ein- bzw. auszukuppeln.
Beim Gedrückthalten in einem beliebigen Modus werden alle Funktionen gestoppt, der Propeller wird ausgekuppelt und der Modus beendet.

+ − Drehzahlregelung

Durch kurzes Drücken bzw. Gedrückthalten dieser Tasten stellen Sie die gewünschte Schubkraft in Prozent oder die Fahrgeschwindigkeit ein.

Autopilot

Drücken Sie die Taste kurz, um den konfigurierten Autopilotenmodus zu starten bzw. zu stoppen.
Hinweis: *Die Voreinstellung ist der Modus "Kurs sperren", mit "Propeller Auto Ein" deaktiviert*

⚓ Anker sperren

Drücken Sie die Taste kurz, um den Modus "Anker sperren" zu starten bzw. zu stoppen.

Batterien

2 AA-Batterien (enthalten).
Drehen Sie die Batteriefachabdeckung gegen den Uhrzeigersinn, um sie zu entfernen.

FreeSteer™-Lenkung

Der Joystick ermöglicht herkömmliche Links-/Rechtslenkung (**A**) sowie 360°-Lenkung (**B**).

Bewegen Sie im Autopilot-Modus den Joystick nach links oder rechts, um die Unterwassereinheit schrittweise zu drehen, oder halten Sie den Joystick in eine beliebige Richtung, um die Unterwassereinheit in diese Richtung zu drehen. Wenn Sie den Joystick loslassen, bestimmt die Richtung der Unterwassereinheit Ihren neuen Kurs oder Steuerkurs.

LOWRANCE SIMRAD

Anpassen der Position im Modus "Anker sperren"

Verwenden Sie im Modus "Anker sperren" den Joystick, um das Boot in die gewünschte Richtung zu bewegen.

Anker-Jogbewegungen in acht Richtungen

Tippen Sie den Joystick nach links, rechts, vorwärts (aufwärts), rückwärts (abwärts) oder im 45-Grad-Winkel an, um in Schritten von 1,5 m in diese Richtung zu schieben.

Zum Ändern der Position den Joystick in die gewünschte Richtung bewegen und halten.

Lassen Sie den Joystick los, um an der neuen Position zu ankern.

Der Propellerschub ist proportional zum Joystick-Abstand von der Mitte. Um eine präzise Positionsbestimmung zu ermöglichen, sollte der Joystick sanft zurückgezogen werden, wenn Sie einer neuen Position nahekommen. Lassen Sie zum Ankern den Joystick los.

Für eine vollständige Anleitung scannen Sie, um die Recon™ Betriebsanleitung herunterzuladen.

Koppeln und verbinden

Wenn die FreeSteer™ Joystick -Fernbedienung im Lieferumfang des Trollingmotors enthalten ist, ist sie bereits per Bluetooth® mit dem Trollingmotor gekoppelt und stellt automatisch eine Verbindung her, wenn der Trollingmotor eingeschaltet ist und sich in Reichweite befindet.

Hinweis: *Unter idealen Bedingungen und bei ungehinderter Sicht auf den Trollingmotor beträgt die erwartete Reichweite maximal 25 m (80 ft) zum Trollingmotor.*

Nach dem Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen oder wenn die Fernbedienung separat vom Trollingmotor erworben wurde, muss sie mit dem Trollingmotor gekoppelt werden, um eine Verbindung zu ermöglichen.

Wenn Sie die Fernbedienung manuell koppeln müssen, öffnen Sie das Menü und navigieren Sie zu **Einstellungen > Fernbedienung > Bluetooth**.

Eine Fernbedienung kann nur mit einem Trollingmotor gekoppelt werden. Wenn Sie einen Trollingmotor von der Fernbedienung **entkoppeln** müssen, navigieren Sie zu **Menü > Einstellungen > Fernbedienung > Standardeinstellungen wiederherstellen**.

Hinweis: *Dadurch werden alle Einstellungen der Fernbedienung auf ihre Standardwerte zurückgesetzt und die Zuweisungen von konfigurierbaren Tasten gelöscht.*

Kalibrierung

Nach Abschluss einer Installation müssen der Trollingmotorkompass und der Versatz am Bug kalibriert werden, bevor ein Autopilot-Modus verwendet werden kann.

Dokumentversion: 003

© 2025 Navico Group. Alle Rechte vorbehalten. Navico Group ist ein Geschäftsbereich der Brunswick Corporation.

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off und ™ Common-Law-Zeichen. Nähere Informationen zu den globalen Markenrechten und Akkreditierungen der Navico Group und anderer Unternehmen finden Sie unter www.navico.com/intellectual-property.

Um die Kalibrierung vorzubereiten, schalten Sie den Trollingmotor ein, bringen ihn in Betriebsposition und verbinden die Fernbedienung. Stellen Sie sicher, dass sich das Boot nicht bewegt (z. B. an einer Anlegestelle befestigt) und die Unterwassereinheit sich ohne Unterbrechung um 360° drehen kann. Stellen Sie sicher, dass sich der Trollingmotor nicht in der Nähe von großen Metallobjekten oder stromführenden Geräten und Leitungen befindet, da deren Magnetfelder zu einer falschen Kalibrierung des Kompasses führen können.

Navigieren Sie zum Starten zu **Menü > Einstellungen > Trollingmotor**, und wählen Sie **Versatz am Bug** oder **Kompasskalibrierung** aus. Folgen Sie den Anweisungen auf dem Bildschirm.

Hinweis: *Während der Kalibrierung bewegt sich der bereitgestellte Trollingmotor automatisch. Nach erfolgreicher Kalibrierung dreht sich der Trollingmotor automatisch wieder in seine Mittellinienposition.*

Tasten konfigurieren

Navigieren Sie zu **Menü > Einstellungen > Fernbedienung > Tasten**, um den beiden konfigurierbaren Tasten ● und ● ● auf der Rückseite der Fernbedienung bis zu vier Funktionen zuzuweisen.

Softkey In-Modus

Durch Gedrückthalten des Softkeys unter dem Display wird die durch das Symbol angezeigte Funktion aktiviert.

- Fernbedienung sperren
- Fernbedienung entsperren
- Erstellen eines Wegpunktes
- Tempomat-Modus aktivieren
- Tempomat-Modus beenden

Der Tempomat kann nur aktiviert werden, wenn sich der Trollingmotor in einem Autopilot-Modus oder im Navigationsmodus befindet.

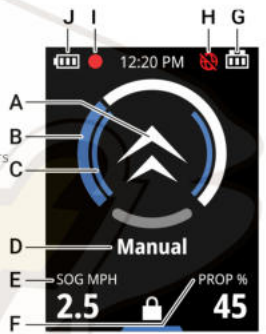
⚠ Sicherheit

Gefahr durch Propeller: Stoppen Sie den Trollingmotor sofort, wenn sich Personen in der Nähe Ihres Bootes im Wasser befinden.

Der Trollingmotor setzt eine angeforderte Aktion fort, auch wenn die Stromversorgung der Fernbedienung ausfällt. Machen Sie sich mit den Verfahren zum Ausschalten des Trollingmotors im Notfall vertraut. Dazu gehören das Drücken der EIN/AUS-Taste des Trollingmotors und das Trennen des Trollingmotors von der Stromversorgung.

LC-Display und Statusleiste

A Richtung der Unterwasser-einheit (Anzeige im manuellen und FreeSteer™-Modus)
B Die blaue Skala füllt sich im Uhrzeigersinn und zeigt so den Prozentsatz des Propellerschubs an.
C Propeller eingekuppelt
D Modus/Status des Trollingmotors
E Aktuelle Geschwindigkeit über Grund
F Aktueller Propellerschub in Prozent (oder eingestellte Geschwindigkeit im Tempomatmodus)
G Status der Batterie des Trollingmotors
H Warnung: Kein GPS-Empfang
I Trail-Aufzeichnung aktiv
J Batteriestatus der Fernbedienung



Mobil-App

Sie können über Ihr Mobilgerät auf die Einstellungen und den Status Ihres Trollingmotors zugreifen. Scannen Sie den entsprechenden QR-Code®, um die App herunterzuladen und mit der Registrierung zu beginnen.

Lowrance

Simrad®