

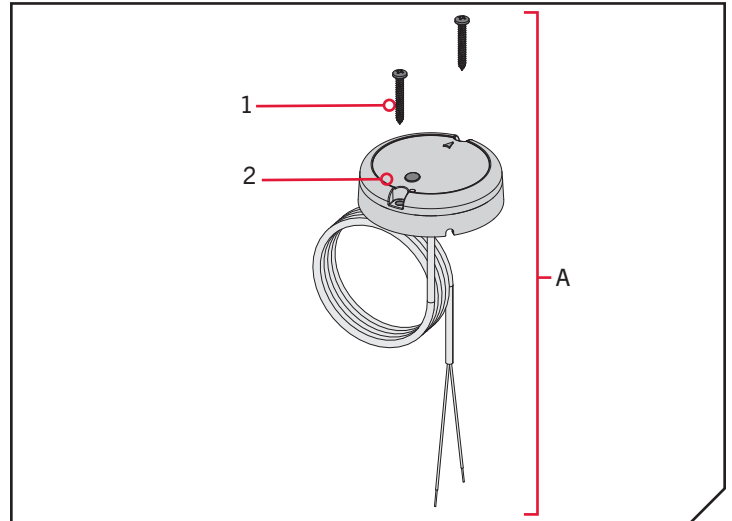
Yhteensopiva kaikkien Bluetooth-yhteensopivien Minn Kota Advanced GPS -navigointijärjestelmien ja kaikkien Bluetooth®-yhteensopivien i-Pilot®- ja i-Pilot® Link™ -järjestelmien kanssa.**

Tuote / versio	Tuotenro #	Tuotenimi	kpl
A	M2996400	HEADING SENSOR TUOTEPAKKAUS	1
1	M2393400	SCREW-#8-18X1-1/2 PPH TY AB SS *STAINLESS STEEL*	2
2	*	HEADING SENSOR SUUNTA-ANTURI	1

* Tämä osa sisältyy kokoonpanoon, eikä sitä voi tilata erikseen.

HUOM: Suunta-anturi ei ole vakiona kaikissa malleissa. Sen voi ostaa lisävarusteena lähimmältä jälleenmyyjältä. Lue lisää www.comstedt.fi

**Ei koske QUEST-sarjan keulamootoreita, joissa on sisäinen suunta-anturi.



NÄIN SE TOIMII >

> Heading Sensor suunta-anturin toiminnot

Minn Kota Heading Sensor suunta-anturi tarjoaa veneen suuntatiedot Bluetooth-yhteensopiville Minn Kota -keulasähkömoottoreille, joissa on Advanced GPS Navigation tai Bluetooth-yhteensopiva i-Pilot- tai i-Pilot Link -varustettu Minn Kota -moottori. Se sisältää kompassin, joka tunnistaa veneen suunnan. Järjestelmä käyttää veneen suuntaa navigointiominaisuuksiin, kuten Spot-Lock Jog. Suunta-anturi ei sisällä GPS-vastaanotinta, eikä se muuta tai ohjaa veneen suuntaa. Minn Kota -suunta-anturi voi kommunikoida vain muiden Bluetooth-yhteensopivien Minn Kota -tuotteiden kanssa.

VAROITUS

Suunta-anturia ei tule käyttää ainoana apuvälineenä, jos epäilet, että vesi on matala tai veden alla on esteitä.

Älä asenna suunta-anturia rautaisten metallien lähelle tai lähelle mitään, mikä voi aiheuttaa magneettikentän tai häiriöitä. Suunta-anturi on asennettava vähintään n. 60 cm etäisyydelle magneettisista tai rautapitoisista materiaaleista veneeseen mukaan lukien moottorin pohja. Asennusta moottorin johtojen lähelle tulee myös välttää, koska magneettikenttiä syntyy korkean virrankulutuksen aikana.

ASENNUSOHJEET >

Ennen kuin asennat suunta-anturin, ota huomioon seuraavat asiat:

1. Suunta-anturi sisältää kompassin, joka havaitsee magneettikentän. Älä asenna suunta-anturia lähelle rautamalleja tai suuria virtoja käsitteleviä johtoja, kuten akkuja tai virtakaapeleita.
2. Asenna suunta-anturi alueelle, jolla on selkeä yhteys moottorin ohjauspäähän (yläosa), jossa on Bluetooth-yhteensopiva Minn Kota Advanced GPS Navigation tai i-Pilot tai i-Pilot Link -järjestelmä.

HUOMIOITAVAA

Magneetit tai suuret rautametalliesineet voivat vaikuttaa suunta-anturiin. Älä asenna suunta-anturia lähemmäksi kuin 6 m etäisyydelle näistä kohteista, koska ne aiheuttavat häiriöitä.

3. Varmista, että asennuspaikan alla oleva alue on tasainen ja että siihen voidaan porata reikiä ja että asennustarvikkeet eivät vahingoita asennuspinnan alla olevia osia.
4. Testaa, että suunta-anturin virtajohto on riittävän pitkä ulottumaan virtalähteeseen aiotusta asennuspaikasta. Jos kaapeli ei yllä akkuun tai tarkoitettuun virtalähteeseen, valitse paikka lähempänä lähdettä.
5. Asenna suunta-anturi vaakasuooraan. Sitä ei saa asentaa ylösalaisin.

TARVITTAVAT OSAAT JA TYÖKALUT >

- Porakone
- #2 ruuvimeisseli
- merkkaukynä
- 7 mm poranterä
- 3 ja 4 mm poranterä
- veneilykäyttöön sopiva silikooni

ASENNUS >

ASENNUSVAIHTOEHDOT

Suunta-anturin asentamiseen on kaksi vaihtoehtoa. Selvitä, meneekö suunta-anturin virtajohto asennuspinnan alle.

1. **Kaapelin veto asennuspaikan alapuolelta** - Sopivan asennuspaikan löydyttyä merkitse asennuspaikalle anturin keskikohta, poraa kohtaan reikä ja vedä anturin kaapeli reiästä. Vedä kaapeli kokonaan reiästä siten, että anturi makaa tasaisesti asennuspaikallaan oikeassa asennossa (anturin päällä oleva nuoli osoittaa suoraan veneen kulkusuuntaan).

2. **Kaapelin veto asennuspaikan sivusta** - Sopivan asennuspaikan löydyttyä pujota anturin kaapeli haluamastasi anturin alareunassa olevasta lovesta siten, että anturin voi asettaa makaamaan tasaisesti asennuspaikalle oikeassa asennossa (anturin päällä oleva nuoli osoittaa suoraan veneen kulkusuuntaan).

On tärkeää päättää asennusvaihtoehto ja testata virtakaapeli / virransaannin toimivuus ennen asennusta.

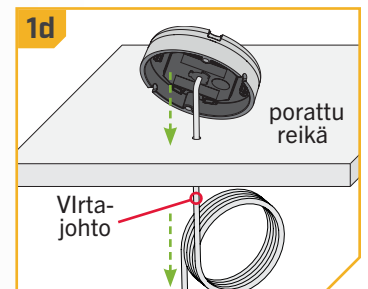
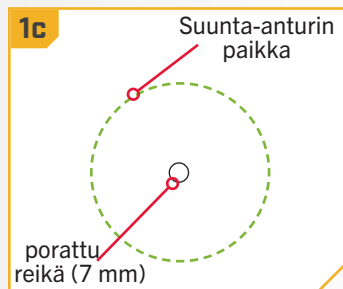
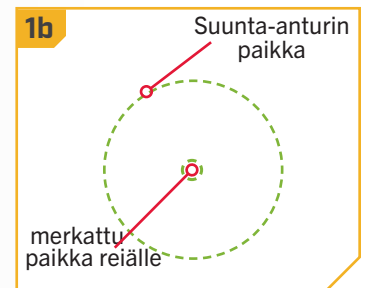
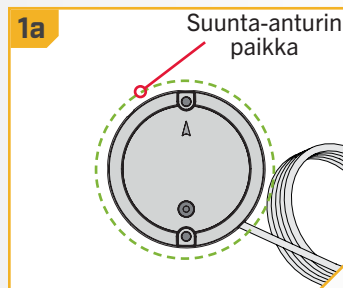
> Asennus, johto läpivedolla

1

TARVITTAVAT OSAT



- Sovita suunta-anturia halutulle asennuspaikalle tasaiselle alustalle ja merkitse paikka.
- Nosta suunta-anturi pois ja merkitse virtajohdolle läpimenopaikka anturin asennuspaikan keskelle.
- Poraa 7 mm poranterällä virtajohdolle läpimenoreikä alustaan.
- Vedä virtajohto poratun reiän läpi ja syötä kaapeli kokonaan läpi, kunnes suunta-anturi makaa tasaisesti kiinnityskohdassa ja kaapeli on kokonaan porausreiän läpi.



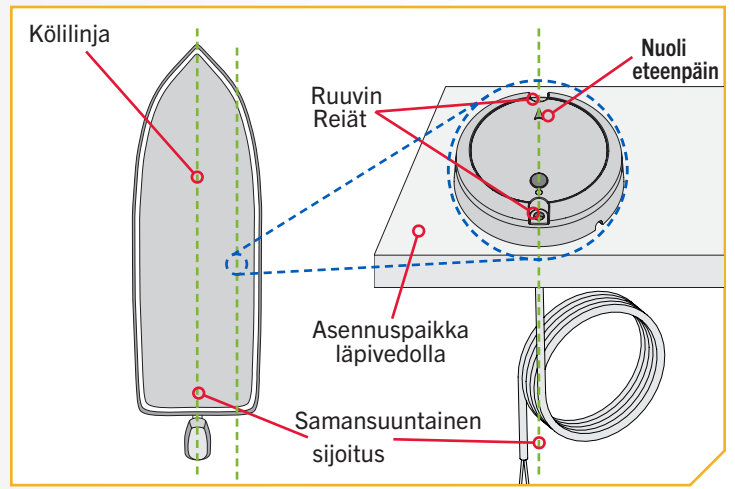
2

- e. Aseta anturi niin, että kannessa oleva nuoli osoittaa veneen etuosaa kohti ajosuuntaan. Nuolen tulee olla yhdensuuntainen veneen kölilinjan kanssa.

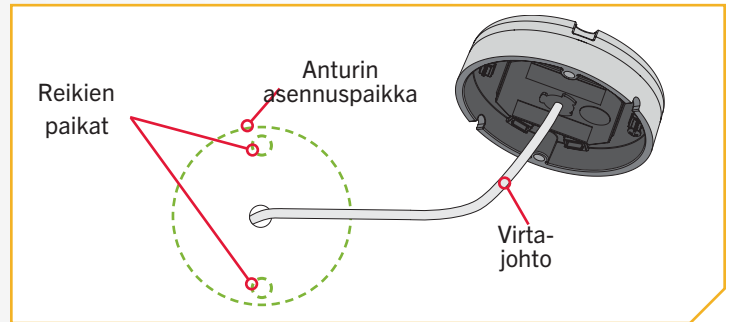
VAROITUS

Jos suunta-anturia ei kohdisteta oikein, kompassin lukemat ovat väärinä.

- f. Merkitse ruuvinreikien (2) sijainti merkintänastalla tai merkkauksynällä.

**3**

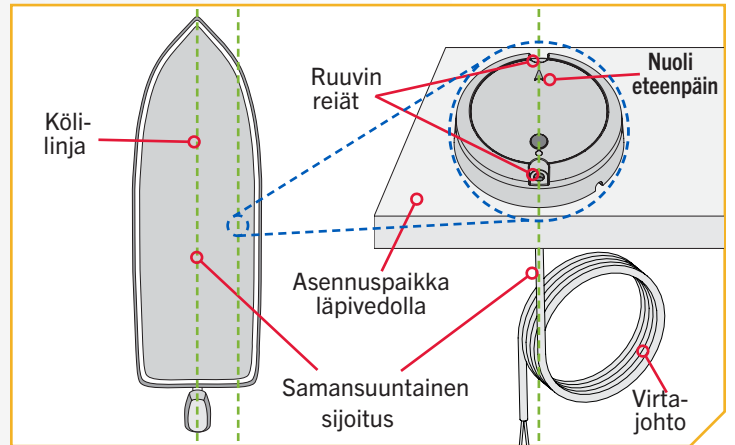
- g. Siirrä suunta-anturi sivulle ja poraa kaksi reikää 4 mm poranterällä merkittyihin kohtiin. Jos kiinnität anturin 4mm läpipultilla.

**4**

- h. Aseta suunta-anturi takaisin paikalleen niin, että asennuspaikkaan poratut reiät ovat linjassa suunta-anturin reikiä kanssa ja virtakaapeli vedetty reiästä. Muista asentaa nuoli kohti veneen etuosaa ja tehdä kohdistus yhdensuuntaisesti veneen kölilinjan kanssa.

VAROITUS

Jos suunta-anturia ei kohdisteta oikein, kompassin lukemat ovat väärinä.

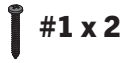


VAROITUS

Jos kiinnityspinta on ohut tai valmistettu kevyestä materiaalista, asennuspintaa on ehkä vahvistettava, jotta se kestävä suunta-anturin asennuksen. Kiristä kiinnitysruuvi käsin välttääksesi liiallisen kiristyksen ja estääksesi asennuspaikan ja suunta-anturin vaurioitumisen.

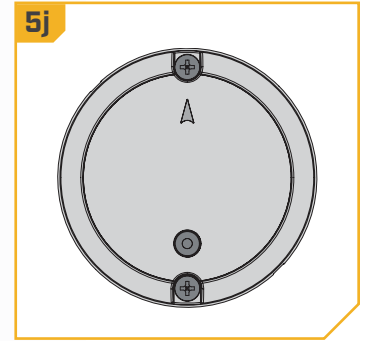
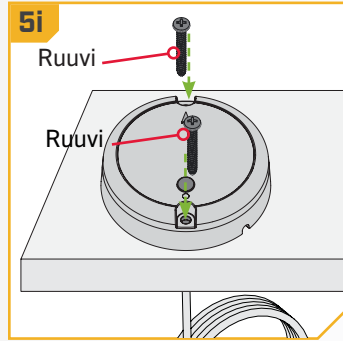
5

TARVITTAVAT OSAT



- Merkitse kahden ruuvinreiän sijainti naskalilla tai vastaavalla merkintätyökalulla.
- Siirrä suunta-anturi sivuun ja poraa kaksi reikää 3 mm poranterällä merkittyihin kohtiin, jos kiinnität mukana tulevilla ruuveilla.

HUOM: Mikäli ruuvit joudutaan vaihtamaan varmista, että ne ovat korkealaatuista ei-magneettista ruostumatonta terästä.



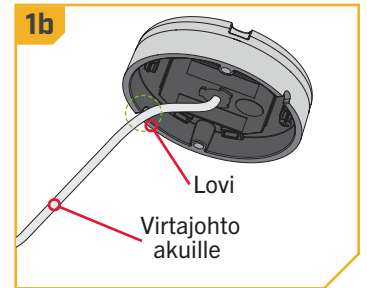
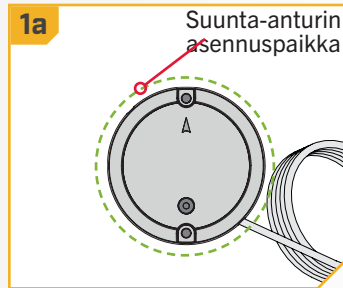
Asennus, johto tasoasennuksella

1

TARVITTAVAT OSAT



- Tarkista asennusohjeet ja aseta sitten suunta-anturi (osa nro 2) tasaisesti haluttuun kiinnityskohtaan ja merkitse paikka.
- Vedä virtajohto toisen suunta-anturin pohjassa olevan loven läpi. Kun suunta-anturin nuoli osoittaa veneen etuosaa kohti, kaapelin tulee poistua suunta-anturista suuntaan, joka on lähinnä sen suunniteltua virtalähteen sijaintia.



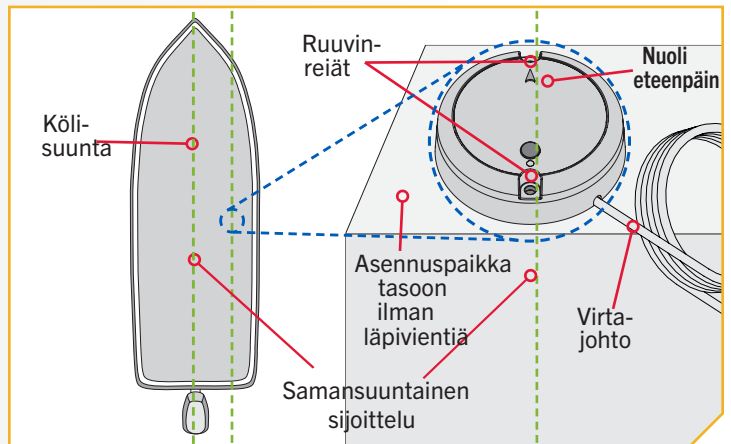
2

- Tarkista suunta-anturin asento niin, että kannessa oleva nuoli osoittaa veneen etuosaa kohti ajosuuntaan. Nuolen tulee olla yhdensuuntainen veneen köyllinjan kanssa.

VAROITUS

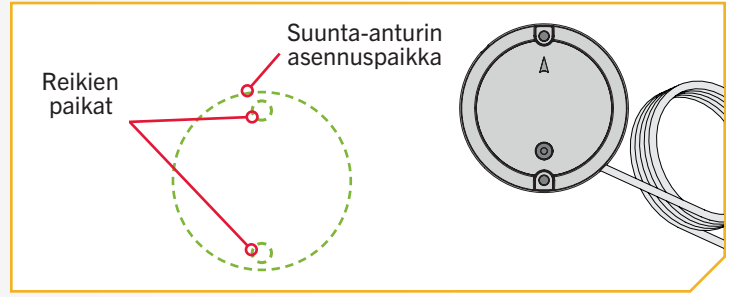
Jos suunta-anturia ei kohdisteta oikein, kompassin lukemat ovat väärinä.

HUOM: Minn Kota QUEST -sarjan moottoreissa Suunta-anturi on sisäänasennettu ja kalibrointia ei tarvitse tehdä.

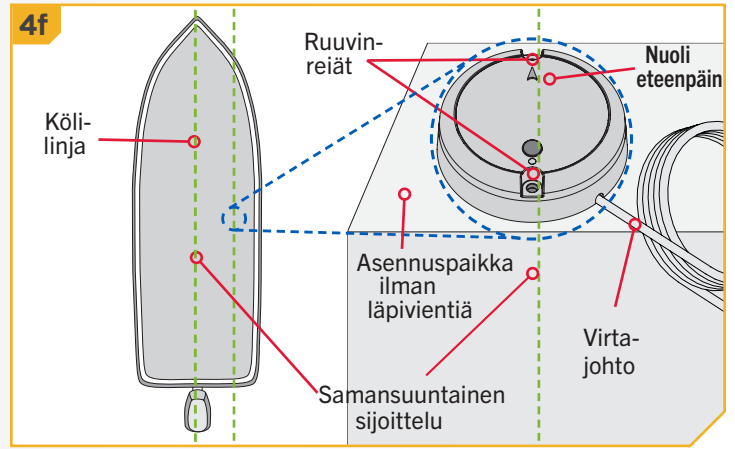


3

- d. Merkitse kahden ruuvinreiän sijainti naskalilla tai vastaavalla merkintätyökalulla.
- e. Siirrä suunta-anturi sivulle ja poraa kaksi reikää 3 mm poranterällä merkittyihin kohtiin, jos käytät mukana tulevia ruuveja. 4 mm reikäkoko jos käytät läpipultteja.

**4****TARVITTAVA OSAT****D #1 x 2**

- f. Aseta suunta-anturi takaisin paikoilleen niin, että asennuspaikkaan poratut reiät ovat linjassa suunta-anturin reikien kanssa. **Muista asentaa nuoli kohti veneen etuosaa ja tehdä kohdistus yhdensuuntaisesti veneen köyllinjan kanssa.**
- g. Suojaa venettäsi vesivahingoilta tarvittaessa laita merikäyttöinen silikoniiviste tai tiivisteaine molempiin ruuveihin nro 8 - 18x1-1/2 (osa nro 1).

**VAROITUS**

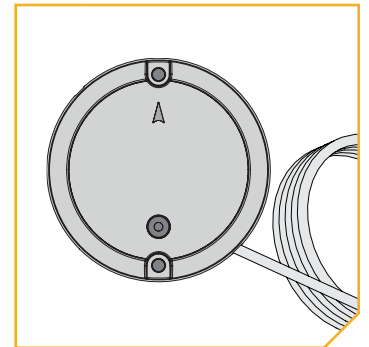
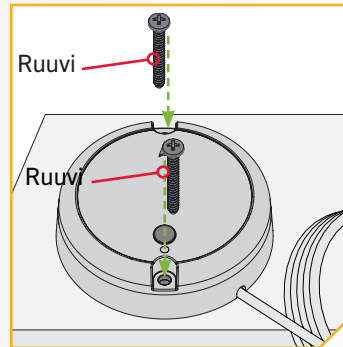
Suojaa venettäsi vesivahingoilta laita merikäyttöinen silikoniiviste tai tiivisteaine molempiin ruuveihin nro 8 - 18x1-1/2 (osa nro 1).

5

- h. Asenna suunta-anturi #2 ruuvimeisselillä kiinnityskohtaan kahdella ruuvilla. Kiristä vain käsin.

**VAROITUS**

Jos kiinnityspinta on ohut tai valmistettu kevyestä materiaalista, asennuspinta on ehkä vahvistettava, jotta se tukee suunta-anturin asennusta. Kiristä kiinnitysruuvi käsin välttääksesi liiallisen kiristymisen ja estääksesi asennuspaikan ja suunta-anturin vaurioitumisen.

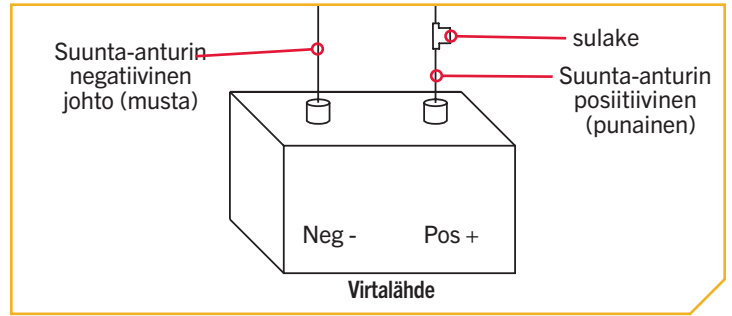


HUOM: Mikäli ruuvit joudutaan vaihtamaan varmista, että ne ovat korkealaatuista ei-magneettista ruostumatonta terästä.

› Suunta-anturin liittäminen virtalähteeseen

Suunta-anturi saa virtansa 12 voltin virtalähteestä. Suunta-anturiin tulee liittää yhden ampeerin sulake tai kytke se sulakepaneeliin. Suunta-anturin yhdistäminen virtalähteeseen - noudata alla olevia ohjeita.

1. Kytke positiivinen (+) punainen johto positiiviseen (+) virtalähteen napaan.
2. Kytke negatiivinen (-) musta johto negatiiviseen (-) virtalähteen liittimeen.



⚠ VAROITUS

Älä koskaan yhdistä saman akun (+)- ja (-)-napoja yhteen. Varo, ettei mikään metalliesine pääse putoamaan akun päälle aiheuttamaan oikosulkuja. Tämä johtaisi välittömästi suureen palovaaraan.

SUUNTA-ANTURIN TOIMINTA ›

LED-MERKKIVALOT

Suunta-anturi näyttää toimintatilat parituspainikkeessa sijaitsevalla LED-valolla. LED-valolla on kolme erillistä toimintoa, jotka viestivät eri toimintatiloista. Tutustu eri toimintatiloihin jotta tiedät, että suunta-anturi on päällä ja kommunikoi Minn Kota Advanced GPS -navigointijärjestelmän, i-Pilotin tai i-Pilot Linkin kanssa.

Suunta-anturin kolme LED-valon näyttämää toimintoa ovat:

1. **Virta päälle** - Kun suunta-anturi liitetään ensimmäisen kerran virtalähteeseen, LED syttyy kolmeksi sekunniksi ja sammuu sitten.
2. **Pariliitos** - Suunta-anturi voidaan liittää Bluetooth-yhteensopivaan Minn Kota Advanced GPS-navigointijärjestelmään tai Bluetooth-yhteensopivaan i-Pilot tai i-Pilot Link -järjestelmän laitteeseen. Kun suunta-anturi yrittää muodostaa pariliitoksen, LED-valo syttyy ja sammuu kahdesti sekunnissa enintään 20 sekunnin ajan. Jos suunta-anturin pariliitos onnistuu, normaali toiminta alkaa. Jos suunta-anturia ei ole yhdistetty, LED sammuu.
3. **Normaali käyttö** - Normaalin toiminnan aikana, kun suunta-anturi on kytketty virtalähteeseen ja pariliitetty Advanced GPS-navigointi-, i-Pilot- tai i-Pilot Link -järjestelmään ja kommunikoi aktiivisesti niihin, suunta-anturin LED-valo syttyy ja sammuu kerran kolmessa sekunnissa.

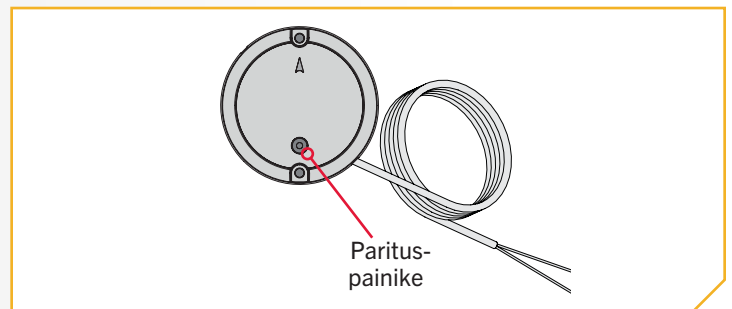
SUUNTA-ANTURIN ASETUKSET ›

NÄIN PARITAT SUUNTA-ANTURIN

Ennen kuin suunta-anturi voi muodostaa pariliitoksen, varmista, että se on asennettu oikein ja kytketty virtalähteeseen. Tarkista suunta-anturin näyttämät LED-toiminnot jotta tunnistat suunta-anturin tilan. Varmista, että suunta-anturi on yhdistetty Minn Kota -keulamoottoriin, jossa on Bluetooth-yhteys sekä Advanced GPS -navigointijärjestelmä tai i-Pilot- tai i-Pilot Link -järjestelmä.

Tutustu suunta-anturin yhdistämiseen alla olevista ohjeista:

- 1
 - a. Liitä suunta-anturi virtalähteeseen. Varmista, että suunta-anturin LED syttyy kolmeksi sekunniksi ja sammuu sitten.
 - b. Kytke virta keulamoottoriin. Katso moottorin käyttöoppaasta ohjeet kytkeäksesi moottoriin virrat päälle.
 - c. Paina suunta-anturin Pair-painiketta. Varmista, että LED-valo ilmaisee, että laite yrittää muodostaa pariliitoksen.

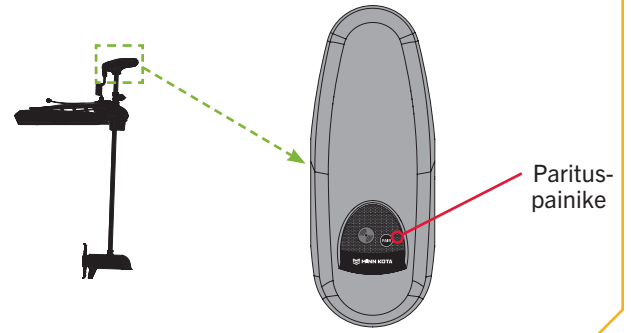


- d. Aloita mahdollisimman nopeasti keulamoottorin ohjauspäässä olevan Pair-painikkeen painaminen.
- e. Keulamoottorin ohjauspää antaa äänimerkin, kun suunta-anturi on paritettu onnistuneesti. Vapauta ohjauspään Pair-painike. Suunta-anturin LED alkaa onnistuneen pariliitoksen muodostamisen jälkeen vilkahtamaan kerran kolmessa sekunnissa.
- f. Kun suunta-anturi on liitetty pariiksi keulamoottorin kanssa, siirry kohtaan "Suunta-anturin kalibrointi" ja "Anturin asennon korjaus".

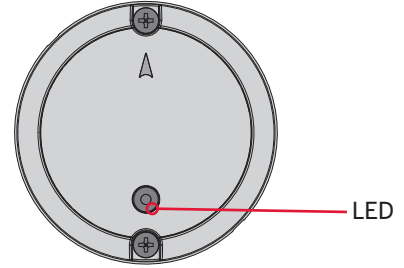
HUOM: Kun akun virta katkeaa, suunta-anturi ei menetä pariliitostaan Advanced GPS Navigation, i-Pilot tai i-Pilot Link järjestelmien kanssa.

HUOM: Minn Kota QUEST -sarjan moottoreissa Suunta-anturi on sisäänasennettu ja kalibrointia ei tarvitse tehdä.

2d



2e



SUUNTA-ANTURIN KALIBROINTI

Suunta-anturin kalibrointi aloitetaan joko Advanced GPS Navigation -toiminnolla varustetulla langattomalla kaukosäätimellä, One-Boat Network® -sovelluksella tai i-Pilot- tai i-Pilot Link -kaukosäätimellä. Katso moottorisi käyttöoppaasta, jos et ole varma moottorin mukana tulevasta kaukosäätimestä. Suunta-anturin kalibrointiprosessin on tapahduttava veneesi ollessa vedessä. Suunta-anturin kalibrointi tulee suorittaa aina sen jälkeen, kun keulamoottori ja suunta-anturi on asennettu, mutta ennen kuin suunta-anturin asennon korjaus suoritetaan. Suunta-anturi on kytkettävä virtaan ja pariliitettävä keulamoottorin ohjauspään kanssa ennen tämän prosessin aloittamista. Kalibrointiprosessi edellyttää, että venettä ajetaan kaksi täyttä kierrosta. Viimeistele tämä prosessi lukemalla kaikki turvallisuusvaroitukset ja noudattamalla alla olevia ohjeita.

⚠ VAROITUS

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä toiminnasta. Olemme suunnitelleet Minn Kota -tuotteesi tarkaksi ja luotettavaksi työkaluksi, joka parantaa veneen toimintaa ja helpottaa kalastustasi. Tämä tuote ei vapauta sinua vastuusta veneesi turvallisesta käytöstä. Sinun on vältettävä navigointiin kohdistuvia vaaroja ja pidettävä aina jatkuvaa vahtia, jotta voit reagoida tilanteisiin niiden kehittyessä. Sinun on aina oltava valmis saamaan veneen manuaalisen hallinnan takaisin. Opi käyttämään Minn Kota -tuotettasi alueella, jossa ei ole vaaroja ja esteitä.

⚠ VAROITUS

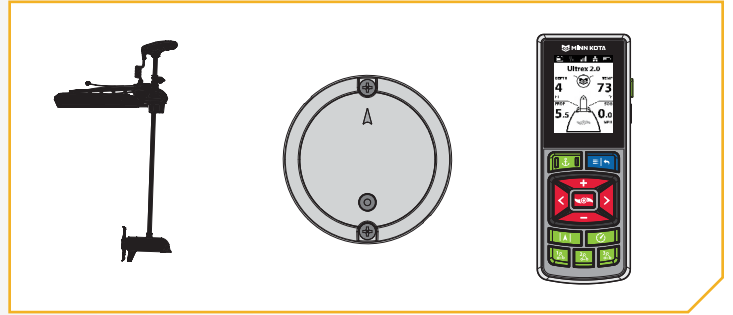
Varo, ettet sinä eivätkä muut henkilöt lähesty kääntyvää potkuria liian lähelle ruumiinosien tai esineiden kanssa. Moottori on tehokas ja voi vaarantaa tai vahingoittaa sinua tai muita. Varo uivia henkilöitä ja kelluvia esineitä moottorin käydessä. Henkilöt, joiden kyky käyttää moottoria tai joiden reaktioita alkoholi, huumet, lääkkeet tai muut aineet ovat heikentäneet, eivät saa käyttää tätä moottoria.

HUOM: Minn Kota QUEST -sarjan moottoreissa Suunta-anturi on sisäänasennettu ja kalibrointia ei tarvitse tehdä.

Suunta-anturin kalibrointi Advanced GPS-moottorille WR kauko-ohjaimella

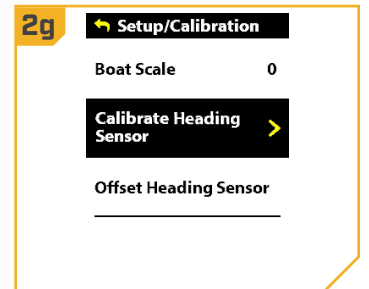
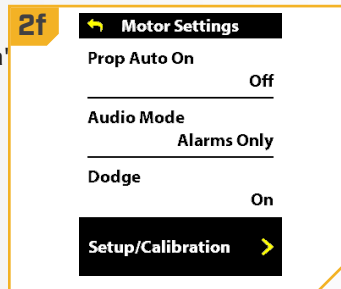
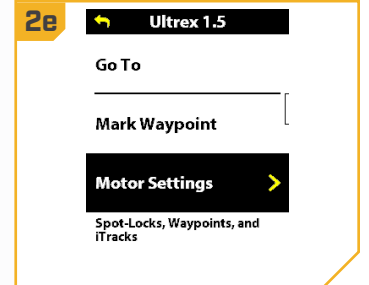
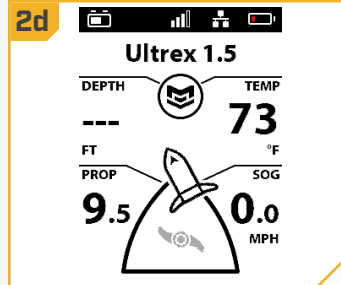
1

- Huomioi kaikki turvallisuusvaroitukset. Navigoi veneesi alueelle, jossa ei ole esteitä.
- Kytke moottoriin virrat. Varmista, että suunta-anturi on kytketty päälle ja yhdistetty keulamoottoriin.
- Kytke WR kauko-ohjaimeen virrat. Varmista, että kauko-ohjain on yhdistetty keulamoottoriin.



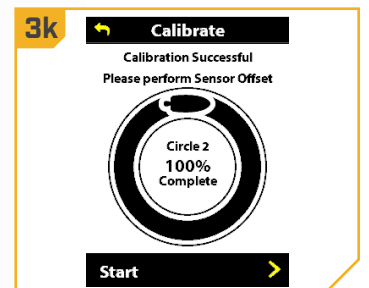
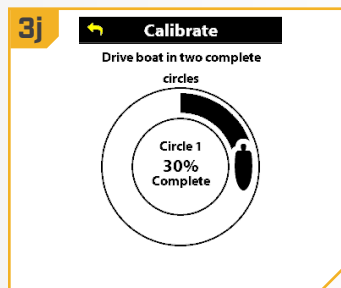
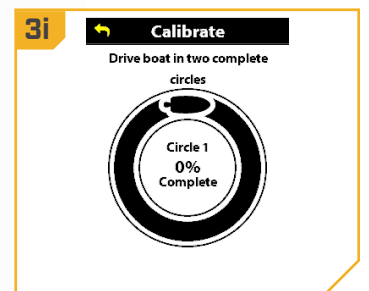
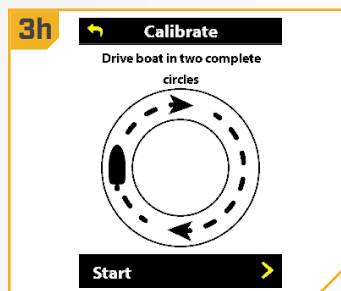
2

- Paina moottorin kauko-ohjaimesta Menu painiketta.
- Käytä vähennä vauhtia /lisää vauhtia näppäimiä ollessasi Menu-valikossa. Käytä ohjaa oikealle painiketta kun teet valinnan.
- Hae "Moottorinasetukset" valikosta vähennä vauhtia /lisää vauhtia painikkeilla "Asennus/Kalibrointi" hyväksy "ohjaa oikealle" painikkeella Asennus/Kalibrointi".
- Asennus/Kalibrointi menuussa, valitse "vähennä vauhtia" /"lisää vauhtia" painikkeita ja etsi "Kalibroi Suunta-anturi" (Calibrate heading Sensor). painiketta Käytä "ohjaa oikealle" ja valitse "Calibrate Heading Sensor".



3

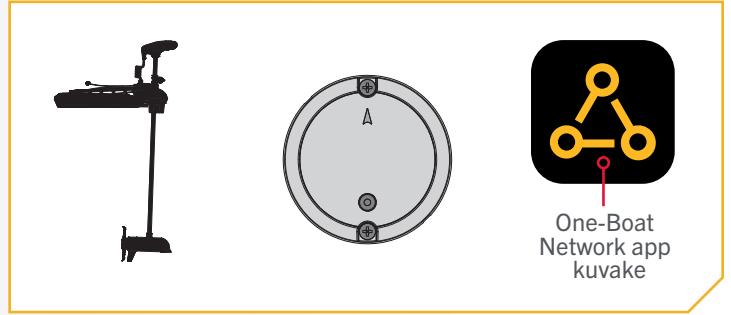
- Huomioi kaikki turvallisuusvaroitukset. Seuraa kauko-ohjaimen ohjeita. Aloita ohjaa oikealle painikkeella valitsemalla "Käynnistä" (Start) ja aktivoi kalibrointi.
- Aja veneellä kaksi täydellistä ympyrää. Näkymän keskellä on laskuri, joka näyttää edistymisen.
 - Veneen etenemistä ympyrämäisellä reitillä näytetään prosentteina kullekin ympyrälle toiminnon aikana.
 - Kun kaksi ympyrää on ajettu näytöllä lukee lyhyesti "Kalibrointi onnistui". Ole hyvä ja suorita "Anturin suuntapoiikkeaman säätö" (Please perform Sensor Offset).
 - Ruutunäkymässä ehdotetaan tekemään anturin siirtymän korjaus. Paina Käynnistä (Start) valinnalla siirtymän korjaus tai poistu näkymästä valikkopainikkeen (Menu) painikkeella ja voit siirtyä Koti näkymään.



» Suunta-anturin kalibrointi Advanced GPS -keulamoottorille One-Boat Network -sovelluksella

1

- Tarkista kaikki turvallisuusvaroitukset. Siirry veneelläsi alueelle, jossa ei ole esteitä tai muita veneitä.
- Käynnistä keulamoottori käyttöoppaan ohjeiden mukaisesti. Varmista, että suunta-anturi on kytketty päälle ja yhdistetty moottoriin.
- Avaa One-Boat Network (OBN) -sovellus mobiililaitteella. Varmista, että mobiililaitte on yhdistetty moottoriin.

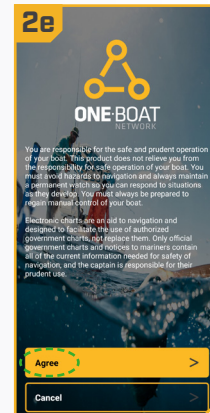
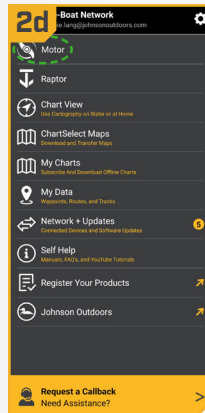


2

- Napauta OBN-aloitusnäytöstä Moottori-valikkoo. Moottori-valikko avaa sovelluksen aloitusnäytön.
- Hyväksy (Agree) sovelluksen ehdot jatkaaksesi.

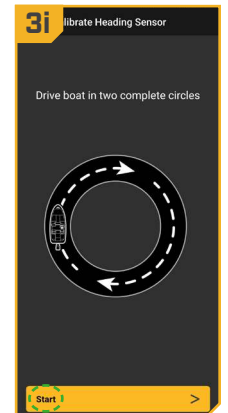
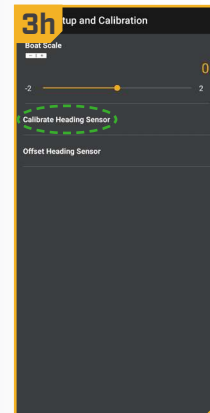
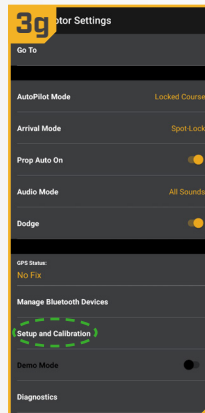
HUOM: One-Boat Network -tilin luomisen jälkeen pääset käyttämään ilmaista One-Boat Network mobiilisovellusta! Katso video-ohje: www.bit.ly/obn_ohje
Lue ohje tilin avaamiseen: www.bit.ly/obn_kirjautumishoje

- Etsi sovelluksen aloitusnäytöstä Moottorin asetukset valikko oikeasta yläkulmasta ja napauta sitä.



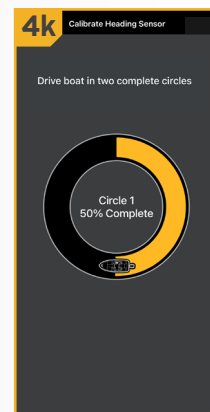
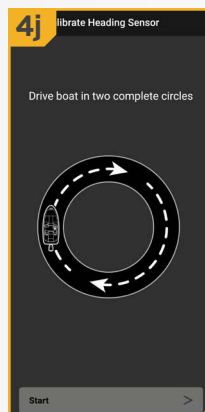
3

- Etsi Moottorin asetukset -valikosta "Setup an Calibration" ja napauta sitä.
- Etsi ja napauta Setup an Calibration -kohdassa "Calibrate Heading Sensor" (Kalibroi suunta-anturi).
- Tarkista kaikki turvallisuusvaroitukset. Noudata One-Boat Network -sovelluksen ohjeita. Aloita napauttamalla "Start" (Aloita).



4

- Aja veneellä kaksi kokonaista ympyrää. Sovellusnäytön keskellä on laskuri, joka näyttää edistymisen.
- Veneen etenemistä ympyrämaisella reitillä näytetään prosentteina kullekin ympyrälle toiminnon aikana.
- Kun kaksi ympyrää on ajettu näytöllä lukee lyhyesti "Calibration Successful Please perform Sensor Offset".
- Ruutunäkymässä ehdotetaan tekemään anturin siirtymän korjaus. Napauta "Start Sensor Offset" jatkaaksesi suunta-anturin korjaukseen tai sulje näkymä palataksesi aloitusnäkykseen.













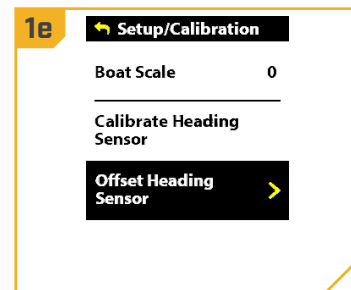
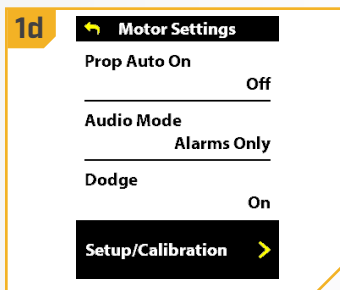
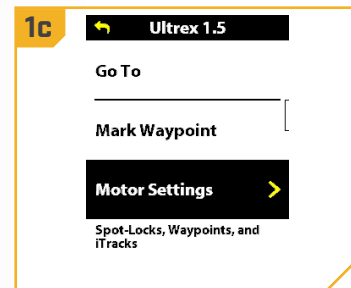
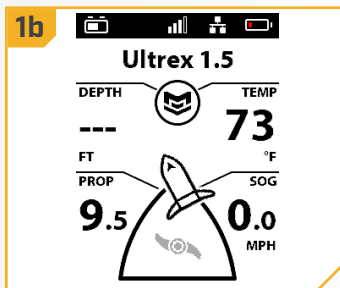
SUUNTAPOIKKEAMAN KORJAUS KÖLISUUNNAN JA SUUNTA-ANTURIN SUUNNAN VÄLILLÄ

Kun suunta-anturi on kalibroitu, aseta suuntapoikkeama. Suuntapoikkeama on ero veneen kölikulman ja sen kulman välillä, jossa suunta-anturi on asennettu veneen kannelle. Suunta-anturi asennettiin asennuksen aikana mahdollisimman samansuuntaiseksi veneen kölilinjan kanssa. Jos vene ja suunta-anturi ovat täysin samansuuntaisia ja osoittavat täsmälleen samaan suuntaan, siirtymä on täydellinen 0 astetta. Koska asennukset eivät ole koskaan täydellisiä, suuntapoikkeama voidaan asettaa Advanced GPS-navigointiin, One-Boat Network® -sovellukseen ja i-Pilot- tai i-Pilot Link -kaukosäätimeen näiden kahden välisen eron kompensoimiseksi.

Suuntapoikkeaman korjaus Advanced GPS Navigation moottorille WR kauko-ohjaimella








1

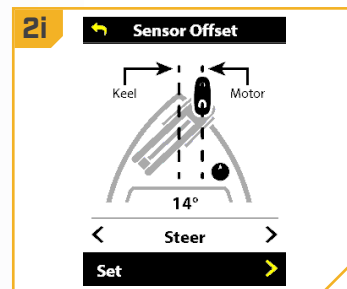
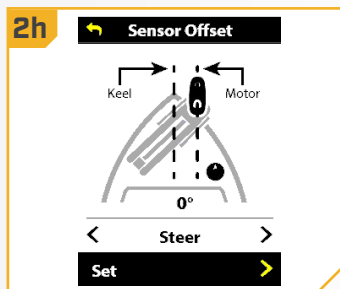
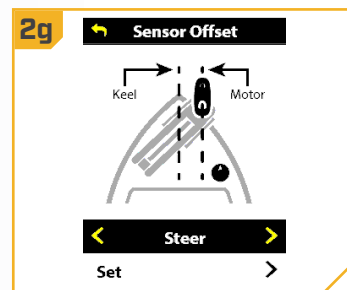
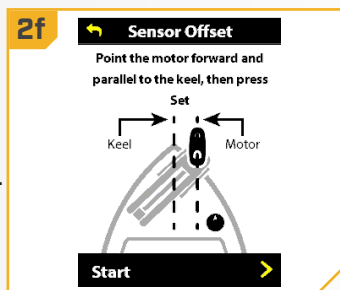
- Laita virrat päälle WR kauko-ohjaimeesi. Varmista että kauko-ohjaimesi on paritettuna ja yhteydessä keulamoottorisi kanssa.
- Paina kauko-ohjaimesi valikko painiketta .
- Hae "lisää vauhtia"  ja "vähennä"  painikkeista "Moottorin asetukset" kohta. Hyväksy se  "Ohjaa oikealle" painikkeella.
- "Moottorin asetukset" valikosta hae "Vähennä vauhtia"  tai "lisää"  painikkeella "Asetukset/Kalibrointi". "Ohjaa oikealle"  painikkeella voit hyväksyä valinnan.
- "Asetukset/Kalibrointi" valikosta, "Vähennä vauhtia"  tai "Lisää"  painikkeella haet "Suunta-anturin siirtymä" kohdan.  "Ohjaa oikealle" painikkeella voit hyväksyä valinnan.



2

Ohjaa moottoria eteenpäin samaansuuntaisesti kölin kanssa ja paina Aseta (Käynnistä)

- Huomio turvallisuusvaroitukset. Seuraa ohjaimen antamia ohjeita. Käytä "Ohjaa oikealle"  painiketta ja hyväksy "Aloita" (Start) valinta.
- "Ohjaa Oikealle" tai  "Vasemmalle"  painikkeella saat käännettyä moottorin kölilinjan kanssa samaan suuntaan.
- Kun kummatkin ovat samassa suunnassa siirry "Vähennä vauhtia" tai  "Lisää vauhtia"  painikkeilla "Aseta" kohtaan. "Ohjaa oikealle"  painikkeella voit hyväksyä. Suuntapoikkeamaksi tuleva astemäärä näkyy nyt kaaviossa ruutunäkymässä.
- Painele valikko painiketta  kunnes olet KOTI-valikossa.

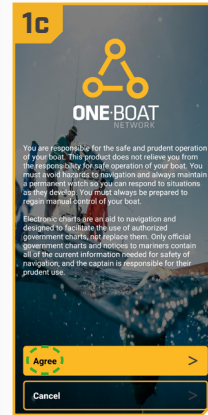
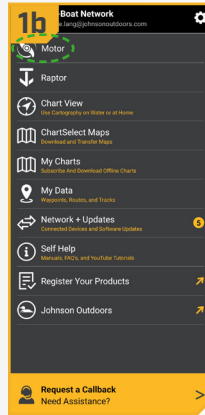


Suuntaopikkeama Advanced GPS Navigation moottorille One-Boat Network sovelluksella

1

- Avaa One-Boat Network (OBN) sovellus puhelimellesi. Varmista että One-Boat Network sovellus on paritettu ja yhdistetty keulamoottorisi kanssa.
- Napauta OBN-aloitusnäytöstä "Motor"-valikkoa. Moottori-valikko avaa "Motor" sovelluksen aloitusnäytön.
- Ensin Agree (hyväksy) sovelluksen ehdot jatkaaksesi.

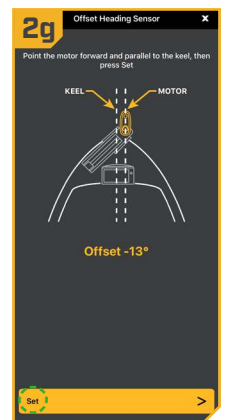
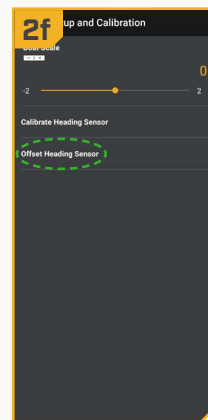
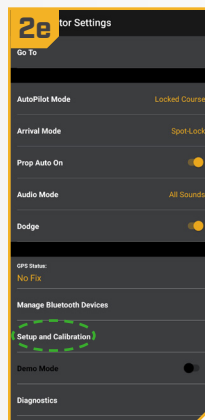
HUOM: One-Boat Network -tilin luomisen jälkeen pääset käyttämään ilmaista One-Boat Network mobiilisovellusta!



- Etsi Motor-sovelluksen aloitusnäytöstä Moottorin Asetusten valikko oikeasta yläkulmasta ja napauta sitä.

2

- Etsi Moottorin Asetukset valikoista "Setup and Calibration" -kohdasta "Offset Heading Sensor".
- "Setup and Calibration" valitse napauttamalla "Offset Heading Sensor" kohta.
- Huomio turvallisuusvaroitukset. Seuraa ruudun ohjeita. Jos keulamoottori on asennettu suoraan eteenpäin ja kölin suuntaisesti, napauta "Set" (Aseta). Suunta-anturin suuntasiiirtymän aste ilmestyy näkyviin kaaviokuvan alle. Tämän jälkeen voit poistua näkymästä oikealla yläkulmassa näkyvällä X-painikkeella takaisin moottorin ohjausnäkyvään.



3

- Mikäli moottoria ei ole asennettu kölilinjan mukaisesti tai suuntasiiirtymää pitää säätää, mene Moottorin ohjausnäkyvään.
- Käytä ohjaa oikealle > ja ohjaa vasemmalle < ja kohdista moottori eteenpäin kölilinjan suuntaisesti.
- Kun olet kohdistanut moottorin kölilinjan suuntaisesti eteenpäin - paina valikkoa ruudun oikeassa ylälaudassa.
- Täällä moottorin asetuksissa valitse napauttamalla "Setup and Calibration" valinta.
- "Setup and Calibration" kohdassa valitse "Offset Heading Sensor". Jos moottori on kohdistettu eteenpäin kölilinjan mukaisesti, paina "Set" (aseta).
- Suuntasiiirtymän asteluku ilmestyy kaaviokuvan alapuolelle. Tämän jälkeen voit poistua näkymästä oikealla yläkulmassa näkyvällä X-painikkeella takaisin moottorin ohjausnäkyvään.

