

MotorGuide®

8M0099573 514 pol

Pinpoint GPS

© 2014 Mercury Marine

INSTRUKCJE W ORYGINALNE WERSJI JĘZYKOWEJ

Deklaracja zgodności z przepisami FCC i IC

STEROWNIK BEZPRZEWODOWY PINPOINT, FCC ID – MVU10148

IC: 6094A-10148

To urządzenie jest zgodne z częścią 15 przepisów FCC. Obsługa podlega dwóm warunkom:

1. To urządzenie nie może powodować szkodliwych zakłóceń.
2. To urządzenie musi przyjmować wszelkie odbierane zakłócenia, które mogłyby powodować niepożądane działanie.

Zmiany lub modyfikacje nie zatwierdzone wyraźnie przez stronę odpowiadającą za zgodność mogą powodować utratę uprawnień użytkownika do obsługi urządzenia.

To urządzenie jest zgodne z normą (normami) RSS zwolnienia z licencji Industry Canada. Obsługa podlega dwóm warunkom: (1) to urządzenie nie może powodować zakłóceń i (2) to urządzenie musi akceptować wszelkie zakłócenia, w tym zakłócenia mogące powodować niepożądaną pracę urządzenia.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes: (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.



N2523

Oświadczenie o zgodności z przepisami UE

Attwood Corporation niniejszym oświadcza, że system nawigacji MotorGuide Pinpoint GPS jest zgodny z podstawowymi wymogami i innymi odpowiednimi postanowieniami dyrektywy 99/5/WE RTTE.

Deklaracja CE

Producent: **Attwood Corporation**

Adres: 1016 N. Monroe

Lowell, MI 49415 USA

Telefon: 616-897-9241

Autoryzowany przedstawiciel: **Brunswick Marine**


Parc Industriel de Petit-Rechain

B-4800

Verviers, Belgia

Telefon: +32(0)87323222

Produkt: **MotorGuide seria Xi5**

Model: obejmuje wszystkie modele pracujące z napięciem 12, 24 i 36  woltów prądu stałego

Dyrektywa Rady 1999/5/WE - urządzenia radiokomunikacyjne i telekomunikacyjne urządzenia końcowe (RTTE)

- **EN 300 440-1 V1.6.1:** EMC and Radio spectrum Matters; Short Range Devices.
- **EN 301 489-1 V1.9.2:** EMC and Radio spectrum Matters; Radio Equipment.

Dyrektywa Rady 2004/40/WE - wymogi dotyczące zdrowia i bezpieczeństwa

- **EN 62311:2008** - Ocena sprzętu elektronicznego i elektrycznego związana z ograniczeniami dotyczącymi ekspozycji ludzi na pola elektromagnetyczne.

Dyrektywa Rady 2004/108/WE - zgodność elektromagnetyczna

- **EN 55012:2008; A1:2010** - Vehicles, boats and internal combustion engines.

Dyrektywa Rady 98/96/WE - w sprawie wyposażenia statków

- **EN 60945:2002+C1:2008** - Maritime navigation and radiocom. equip. (Motor systems)
 - CISPR16 - emisja przewodzona i promieniowana
 - EN61000-4-2:2008 ESD
 - EN61000-4-3:2006 Radiated Immunity
 - EN61000-4-4:2004 EFT
 - EN61000-4-5:2005 Surges
 - EN61000-4-6:2008 Conducted Susceptibility
 - EN61000-4-8:2001 Magnetic Field Immunity
 - EN6100-4-11:2004 Voltage Dips and Interrupts

Dyrektywa Rady 2006/42/WE - maszyny

- **EN ISO 12100** - Safety of machinery - General principles for design, risk assessment and reduction

Oficjalna kopia deklaracji zgodności jest dostępna pod adresem <http://www.motorguide.com/support/certifications>.

Oświadczenie o zgodności z przepisami dotyczącymi środowiska naturalnego

Wszystkie produkty marki MotorGuide, które podlegają postanowieniom dyrektywy 2002/96/WE WEEE są zgodne z wymogami oznaczenia WEEE. Produkty te są oznaczone symbolem przekreślonego pojemnika na odpady WEEE (przedstawionego poniżej) zgodnie z Normą europejską EN50419.



54539

Symbol ten na produkcie lub jego opakowaniu wskazuje, że dany produkt nie może być utylizowany wraz z innymi odpadami z gospodarstwa domowego. Użytkownik jest odpowiedzialny za utylizację zużytego sprzętu przez przekazanie go do odpowiedniego punktu odbioru sprzętu elektrycznego i elektronicznego podlegającego recyklingowi. Oddzielna utylizacja oraz recykling zużytego sprzętu w chwili pozbywania się go przyczynia się do ochrony zasobów naturalnych i zapewnia jego recykling w sposób chroniący ludzkie zdrowie oraz środowisko naturalne. Więcej informacji na temat miejsc przekazywania odpadów poddawanych recyklingowi można uzyskać kontaktując się z władzami lokalnymi lub w miejscu zakupu produktu.

Ważne informacje dla operatora



ISO 7000-0434B - Symbol przestrogi

Skonsultować się z tą dokumentacją we wszystkich przypadkach użycia tego symbolu. Ten symbol służy do informowania operatora o potencjalnych ZAGROŻENIACH lub działaniach wymagających jego uwagi.

Użytkowanie tego wyposażenia w sposób niezgodny z przeznaczeniem podanym przez Attwood Corporation może zagrażać integralności konstrukcji i być niebezpieczne.

OSTRZEŻENIE: To urządzenie nie jest przeznaczone do użytku w otoczeniu wybuchowym.

ADVERTENCIA: Este equipo no está diseñado para uso en atmósferas explosivas.

AVVERTIMENTO: Questa apparecchiatura non è intesa per l'uso in ambienti esplosivi.

WARNUNG: Das Ausrüstung darf in einer explosiven Umgebung NICHT verwendet werden.

ADVERTISSEMENT: Cet équipement n'est pas prévu pour une utilisation des des environnements explosifs.

Dziękujemy

Dziękujemy za zakup systemu nawigacji MotorGuide Pinpoint GPS.

System nawigacji Pinpoint GPS został opracowany z myślą u ułatwieniu precyzyjnego sterowania i funkcjonowania silnika do trolingu marki MotorGuide. Jesteśmy przekonani, że system nawigacji Pinpoint GPS zwiększy Państwa przyjemność z łowienia ryb. Dziękujemy, że wybrali Państwo produkty marki MotorGuide.

Informacja o gwarancji

Zakupiony produkt obejmuje **Ograniczona gwarancja** firmy MotorGuide. Polityka gwarancyjna została określona w rozdziale **Informacje na temat gwarancji** niniejszej instrukcji. Oświadczenie zawiera opis okresu i zakresu gwarancji, **ważne wykluczenia i ograniczenia odpowiedzialności za szkody** oraz inne podobne informacje. Należy zapoznać się z tymi ważnymi informacjami.

Opisy i dane techniczne zamieszczone w niniejszej instrukcji były aktualne w dniu zatwierdzenia jej do druku. Firma MotorGuide, kierując się polityką stałego udoskonalania produktów, zastrzega sobie prawo do wycofywania modeli produktów w dowolnym momencie, do zmiany danych technicznych, konstrukcji, metod lub procedur bez uprzedniego powiadomienia, zaś zmiany takie nie wiążą się z podejmowaniem przez nią dodatkowych zobowiązań.

MotorGuide, Lowell, Michigan U.S.A.

Mercury Marine

Eagle i Lowrance to zastrzeżone nazwy towarowe firmy Navico Inc. Garmin to zastrzeżona nazwa towarowa Garmin Ltd. Humminbird to zastrzeżona nazwa towarowa Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc. Vexilar to zastrzeżona nazwa towarowa Vexilar, Inc.

Informacje na temat praw autorskich i znaków towarowych

© MERCURY MARINE. Wszelkie prawa zastrzeżone. Reprodukowanie całości lub części jest zabronione bez uprzedniej zgody.

Alpha, Axius, Bravo One, Bravo Two, Bravo Three, Circle M z logo Waves, K-planes, Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury z logo Waves, Mercury Marine, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mercury Racing, MotorGuide, OptiMax, Quicksilver, SeaCore, Skyhook, SmartCraft, Sport-Jet, Verado, VesselView, Zero Effort, Zeus, #1 On the Water oraz We're Driven to Win to zarejestrowane znaki handlowe Brunswick Corporation. Pro XS to znak towarowy firmy Brunswick Corporation. Logo Mercury Product Protection jest zastrzeżonym znakiem firmy Brunswick Corporation.

Informacje gwarancyjne

Ograniczona dwuletnia gwarancja MotorGuide.....	1
Przeniesienie praw gwarancyjnych w USA i Kanadzie.....	2

Montaż i obsługa produktu

Montaż modułów systemu nawigacji Pinpoint GPS.....	3
Obsługa systemu nawigacji Pinpoint GPS.....	11

Pomoc serwisowa

Często zadawane pytania oraz wykrywanie i usuwanie usterek.....	23
Pomoc serwisowa.....	23
Biura serwisowe Mercury Marine.....	23

INFORMACJE GWARANCYJNE

Ograniczona dwuletnia gwarancja MotorGuide

ZACHOWAJ ORYGINAŁ DOWODU ZAKUPU LUB PARAGON.

1. W przypadku zastosowań rekreacyjnych pierwszemu nabywcy oraz kolejnym użytkownikom rekreacyjnym komponentów systemu Pinpoint GPS przysługuje dwuletnia gwarancja, obejmująca wady materiałowe i wykonawcze, której okres biegnie od daty zakupu.
2. W celu uzyskania serwisowych świadczeń gwarancyjnych kupujący musi dostarczyć urządzenie (wysyłka i ubezpieczenie na koszt własny) do serwisu autoryzowanego dealera MotorGuide. NIE ZWRACAĆ W MIEJSCU ZAKUPU, chyba że jest to autoryzowane centrum serwisowe. Produkty zwrócone wysyłkowo powinny być starannie zapakowane i powinny zawierać notatkę opisującą naturę problemu i/lub żądane usługi oraz adres i numer telefonu klienta. Zwracając produkt na gwarancji należy dołączyć do niego dowód zakupu, paragon, weryfikację rejestracji lub inne zaświadczenie kupna. Roszczenia gwarancyjne nie będą uznawane bez okazania dowodu zakupu silnika do trollingu, weryfikacji rejestracji lub zaświadczenia kupna pakietu do łodzi.
3. MotorGuide, według własnego uznania, naprawi lub wymieni elementy objęte warunkami niniejszej gwarancji. Firma MotorGuide i jej dealerzy nie są odpowiedzialni za szkody w produktach MotorGuide spowodowane naprawami dokonywanymi przez osoby nie będące autoryzowanym dealerem serwisowym MotorGuide. Firmy MotorGuide i Attwood nie są odpowiedzialne za awarie lub szkody spowodowane nieprawidłową instalacją, konfiguracją, przygotowaniem lub dawnymi błędami serwisowymi lub naprawczymi.
4. W przypadku zastosowań komercyjnych i rządowych pierwszemu nabywcy komponentów systemu Pinpoint GPS przysługuje roczna (1 rok) gwarancja, obejmująca wady materiałowe i wykonawcze. Cel komercyjny oznacza korzystanie z produktu w związku z wykonywaną pracą, zatrudnieniem lub jakiegokolwiek inne korzystanie z produktu, które przynosi dochód, przez cały okres obowiązywania gwarancji, nawet jeśli produkt wykorzystywany jest tylko okresowo do celów takich jak wynajmowanie flot, pilotowanie, obozy wędkarskie lub podobne zadania. Gwarancja nie jest przenoszona na kolejnych nabywców. Plan ochrony produktów Mercury nie jest dostępny dla klientów komercyjnych lub rządowych.
5. Gwarancja jest dostępna dla klientów, którzy dokonają zakupu u autoryzowanego dealera lub sprzedawcy MotorGuide, z uprawnieniami do dystrybucji produktu w kraju sprzedaży, oraz kolejnych właścicieli produktu objętego ograniczoną gwarancją. Zakres i czas gwarancji różnią się w zależności od kraju, w którym mieszka właściciel. Ta ograniczona gwarancja rozpoczyna się od daty zakupu produktu lub od daty rozpoczęcia eksploatacji produktu, w zależności od tego, która z tych dat jest wcześniejsza. Naprawa lub wymiana części lub wykonanie napraw gwarancyjnych nie przedłuża okresu obowiązywania gwarancji. Gwarancje promocyjne nie są objęte tym oświadczeniem i ich zakres może być różny. Gwarancja nie obejmuje produktów sprzedanych lub włączonych do eksploatacji po ponad sześciu latach od daty produkcji.
6. Zastrzegamy sobie prawo do ulepszania konstrukcji silników do trollingu lub akcesoriów bez założenia obowiązku modyfikowania wcześniej wyprodukowanych silników lub akcesoriów.
7. Niniejsza gwarancja nie obejmuje: 1) opłat za wyjęcie z wody, wodowanie, holowanie, przechowywanie, transport i/lub czas podróży, opłat za telefony i wynajmu, niedogodności, straty czasu pracy z dochodem lub innych szkód pośrednich, 2) usuwania lub wymiany grodzi łodzi lub materiału, jeśli konstrukcja łodzi wymaga tego do uzyskania dostępu do produktu, 3) odłączenia i ponownego podłączenia zintegrowanych połączeń do silnika do trollingu.
8. ZAKOŃCZENIE OBOWIĄZYWANIA GWARANCJI: Gwarancja może wygasnąć w przypadku ponownie nabytych produktów lub produktów nabytych na aukcji, z odzysku, bezpośrednio od likwidatora, od firmy ubezpieczeniowej, od nieautoryzowanych sprzedawców / sztukników lub innych stron trzecich.

INFORMACJE GWARANCYJNE

9. NINIEJSZA GWARANCJA NIE OBEJMUJE ŻADNYCH SZKÓD PRZYPADKOWYCH LUB POŚREDNICH, PRZYDATNOŚCI DO SPRZEDAŻY I ZASTOSOWAŃ; GWARANCJE DOMNIEMANE SĄ OGRANICZONE DO CZASU OBOWIĄZYWANIA NINIEJSZEJ GWARANCJI. W NIEKTÓRYCH STANACH NIEDOZWOLONE SĄ OGRANICZENIA CZASU TRWANIA GWARANCJI DOMNIEMANYCH, WYKLUCZENIA LUB OGRANICZENIA SZKÓD POŚREDNICH LUB PRZYPADKOWYCH, WIĘC POWYŻSZE OGRANICZENIA MOGĄ NIE MIEĆ ZASTOSOWANIA. NINIEJSZA GWARANCJA PRZYNAJE WŁAŚCICIELOWI KONKRETNE UPRAWNIENIA, JEDNAK WŁAŚCICIEL MOŻE MIEĆ TAKŻE INNE PRAWA, KTÓRE SĄ RÓŻNE W ZALEŻNOŚCI OD STANU CZY KRAJU.

Do Państwa informacji:

Numer modelu _____

Numer seryjny _____

Przeniesienie praw gwarancyjnych w USA i Kanadzie

Gwarancję ograniczoną można przekazać kolejnemu nabywcy, który jednak będzie mógł skorzystać tylko z niewykorzystanej części gwarancji ograniczonej. Nie dotyczy to produktów używanych do celów komercyjnych lub rządowych.

Aby przekazać gwarancję kolejnemu nabywcy, do działu rejestracji gwarancji firmy Mercury Marine proszę wysłać pocztą lub faksem kopię aktu kupna lub umowy o zakupie, nazwisko i adres nowego właściciela oraz numer seryjny silnika. W Stanach Zjednoczonych i Kanadzie należy wysłać na adres:

Mercury Marine

Attn: Warranty Registration Department

W6250 Pioneer Road

P.O. Box 1939

Fond du Lac, WI 54936-1939

920-929-5054

Faks +1 920 907 6663

Podczas przekazywania gwarancji firma Mercury Marine zapisze informacje o nowym właścicielu.

Usługa ta jest bezpłatna.

POZA TERYTORIUM USA I KANADY

W przypadku produktów zakupionych poza Stanami Zjednoczonymi i Kanadą, należy się skontaktować z dystrybutorem w danym kraju lub najbliższym biurom Mercury Marine Service Office.

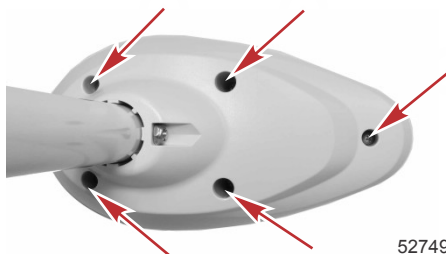
MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

Montaż modułów systemu nawigacji Pinpoint GPS

⚠ OSTRZEŻENIE

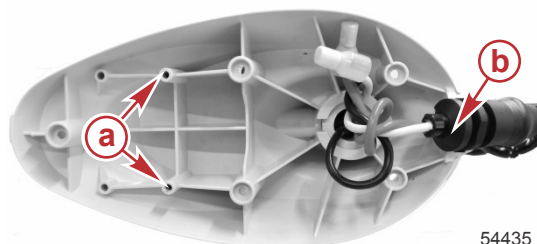
Przed rozpoczęciem pracy z elementami układu elektrycznego należy odłączyć kable akumulatorowe od akumulatora, aby zapobiec obrażeniom ciała oraz uszkodzeniom układu elektrycznego spowodowanych przypadkowym zwarcieniem.

1. Rozpoczynając od przewodu ujemnego (-), należy odłączyć przewody akumulatora silnika do trolingu od akumulatora lub odłączyć silnik do trolingu od gniazda zasilania łodzi.
2. Odkręcić pięć śrub znajdujących się pod głowicą silnika do trolingu. Zdjąć osłonę z głowicy silnika do trolingu.



Umieszczenie śrub – pod głowicą silnika do trolingu

3. Zdjąć przelotkę przewodów z głowicy silnika do trolingu.



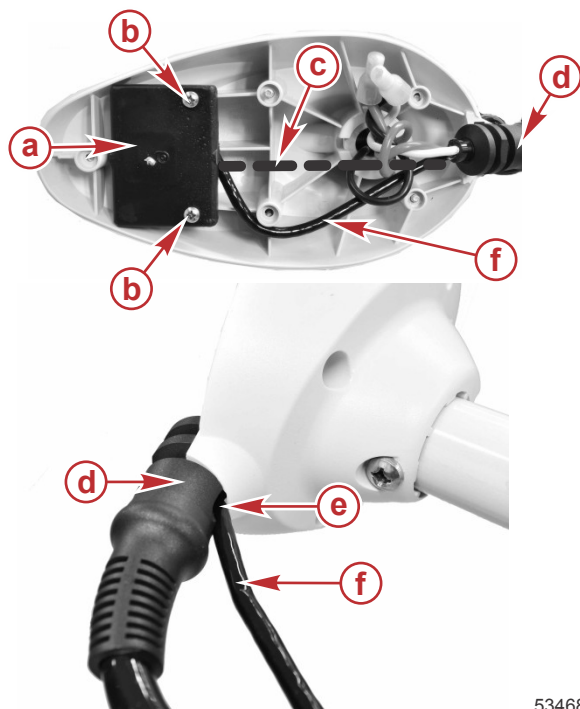
- a - Otwory montażowe modułu GPS
- b - Przelotka przewodów

4. Umieścić górny moduł GPS na głowicy silnika do trolingu, jak przedstawiono na ilustracji, z przewodem GPS wychodzącym z modułu pod spodem. Zamontować górny moduł GPS na głowicy silnika do trolingu za pomocą dwóch śrub montażowych. Przepchnąć przewody zasilania na jedną stronę w celu ułatwienia montażu przewodu GPS. Wyprowadzić przewód GPS z głowicy silnika do trolingu przez otwór w przelotce przewodów.

UWAGA: Przelotka jest formowana, by umożliwić przełożenie przewodu GPS.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

WAŻNE: Nie należy dokręcać za mocno śrub mocujących ani wykorzystywać narzędzi elektrycznych do dokręcania śrub.



- a - Górny moduł GPS
- b - Śruby mocujące (2)
- c - Nieprawidłowe poprowadzenie przewodu GPS – nie należy montować przewodu w tym miejscu
- d - Przelotka przewodów
- e - Nieużywany otwór na przewód sonaru
- f - Przewód GPS

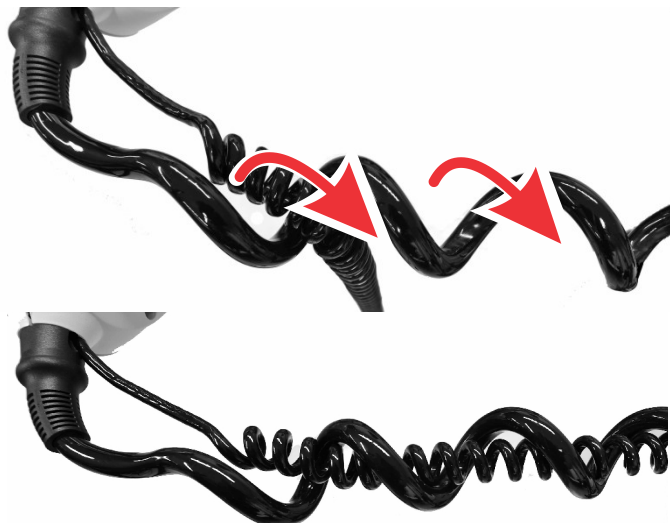
53468

5. Założyć osłonę na głowicy silnika do trolingu. Sprawdzić, czy przelotka przewodów jest osadzona w głowicy silnika do trolingu i czy przewody nie są przytrzaśnięte. Przekręcić pięć śrub mocujących osłonę do głowicy silnika do trolingu.

WAŻNE: Nie należy dokręcać za mocno śrub ani wykorzystywać narzędzi elektrycznych do dokręcania śrub.

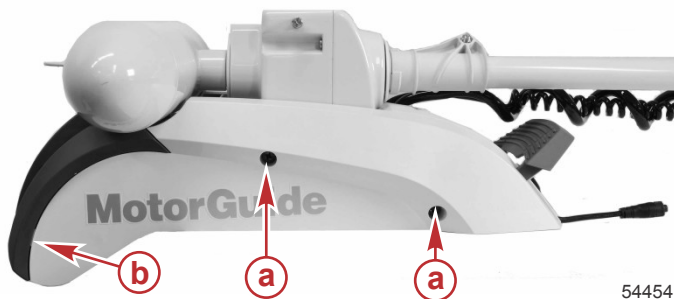
MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

6. Wydużyć kolumnę silnika do trolingu tak, aby zwijany przewód zasilania był jak najdłuższy. Rozpoczynając od głowicy silnika do trolingu owijać zwijany przewód GPS wokół każdego zwoju przewodu zasilania, do momentu dotarcia do mocowania dolnego. Pozwoli to umieścić zwijany przewód GPS wewnątrz zwojów przewodu zasilania.



54436

7. Wykręcić śruby paneli bocznych po obu stronach silnika do trolingu. Delikatnie ściągnąć panele boczne z mocowania, uważając, aby nie uszkodzić występów pozycjonujących, a następnie zdjąć panele boczne z obu stron silnika do trolingu.



54454

- a** - Śruby panelu bocznego
- b** - Występ pozycjonujący

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

8. Zdemontować panel kontrolki stanu z silnika do trolingu podnosząc go do góry, a następnie obracając, aby uwolnić nożną dźwignię zwalnicza. Nie należy odłączać panelu kontrolki stanu od silnika do trolingu.



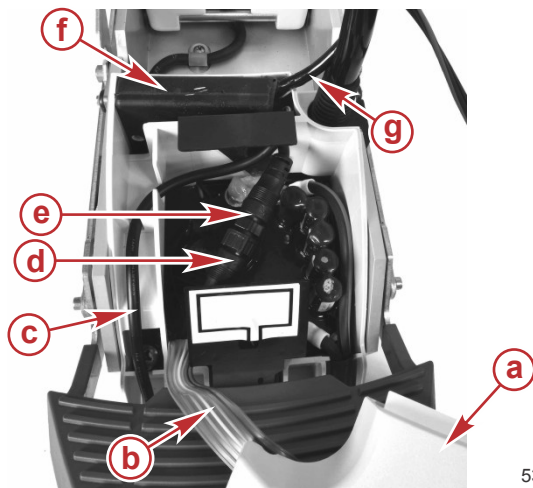
54527

9. Zamontować dolny moduł GPS w wolnym otworze na podstawie silnika do trolingu w następującej kolejności:

- Umieścić delikatnie dolny moduł GPS w pustym otworze. Poprowadzić przewód NMEA przez otwory, jak przedstawiono na ilustracji, tak by złącze wychodziło z podstawy silnika do trolingu.

UWAGA: Jeśli przewód NMEA nie będzie używany, może zostać zwinięty i pozostawiony w podstawie silnika do trolingu.

- Zdjąć zatyczkę z żeńskiego złącza przewodu GPS.
- Przeprowadzić męskie złącze przewodu GPS przez otwór i podłączyć do złącza żeńskiego wyrównując styki i zatrzaski w złączach. Ścisnąć złącza razem, a następnie obrócić nakrętkę o 1/4 obrotu w prawo, aż się zablokuje.
- Delikatnie wpychać dolny moduł GPS do otworu, do czasu jego pełnego osadzenia.
- Zdemontować plastikową zatyczkę i poprowadzić przewód GPS przez otwór w podstawie silnika do trolingu.

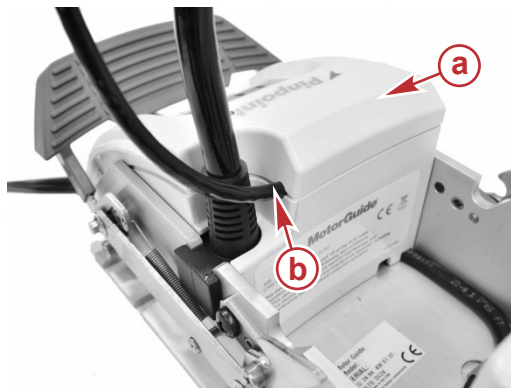


- a** - Panel kontrolki stanu
b - Wiązka kontrolki stanu
c - Przewód NMEA
d - Złącze żeńskie GPS
e - Złącze męskie GPS
f - Dolny moduł GPS
g - Przewód GPS

53470

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

10. Zamontować panel kontrolki stanu. Sprawdzić, czy przewody nie są przytrzaśnięte pomiędzy panelem kontrolki stanu a silnikiem do trolingu oraz czy przewód GPS jest ułożony zgodnie z ilustracją.



- a** - Panel kontrolki stanu
b - Przewód GPS

54438

11. Zamontować panele boczne na silniku do trolingu. Sprawdzić, czy panel kontrolki stanu jest osadzony pomiędzy panelami bocznymi, jak przedstawiono na ilustracji, oraz czy żadne przewody nie są przytrzaśnięte.

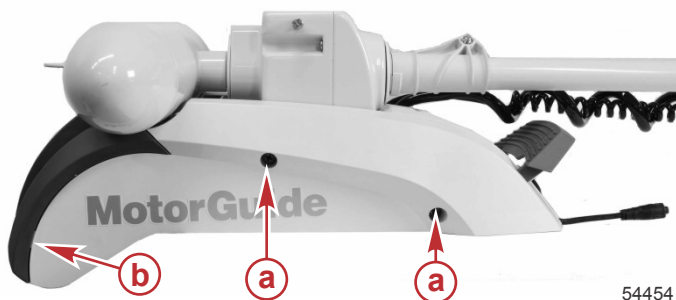


54529

- a** - Panel kontrolki stanu nieosadzony – nieprawidłowo
b - Panel kontrolki stanu osadzony pomiędzy panelami bocznymi – prawidłowo

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

12. Sprawdzić, czy pomiędzy panelami bocznymi a silnikiem do trolingu nie doszło do przytrzaśnięcia przewodów. Dokręcić mocujące śruby paneli bocznych.

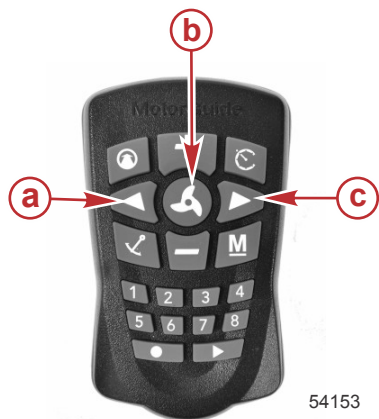


- a - Śruby panelu bocznego
- b - Występ pozycjonujący

PODŁĄCZANIE PILOTA RĘCZNEGO DO SILNIKA DO TROLINGU

Po pierwszym uruchomieniu silnika do trolingu pilot ręczny będzie musiał zostać podłączony do silnika do trolingu. Procedura podłączania jest następująca:

1. Rozpoczynając od przewodu dodatniego (+), podłączyć kable zasilania silnika do trolingu do akumulatora.
2. W przeciągu 10 sekund po podłączeniu przewodów zasilania nacisnąć **lewą strzałkę** i **prawą strzałkę** na pilocie ręcznym w tym samym czasie. Silnik do trolingu wyemituje niski dźwięk w celu potwierdzenia, że pilot ręczny został połączony z silnikiem.



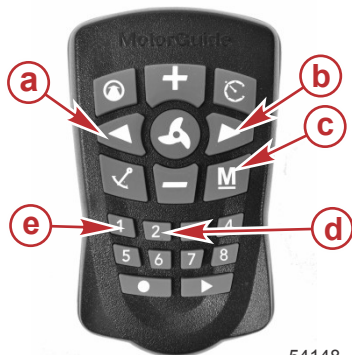
- a - Przycisk strzałki w lewo
- b - Przycisk śruby napędowej
- c - Przycisk strzałki w prawo

Jeśli pilot ręczny ma zostać usunięty z pamięci silnika do trolingu należy nacisnąć **lewą strzałkę**, **prawą strzałkę** oraz **przycisk śruby napędowej** w tym samym czasie. W celu używania pilota ręcznego z silnikiem do trolingu wymagane będzie ponowne wykonanie procedury łączenia.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

KALIBRACJA KĄTA MONTAŻU

WAŻNE: Kalibracja ta jest wymagana oraz jest zazwyczaj wykonywana po zamontowaniu modułów GPS. Powinna zostać powtórzona, gdy silnik do trolingu zostaje przeniesiony na inną łódź. Kalibracja ta może zostać wykonana gdy łódź znajduje się w wodzie lub poza nią.



- a - Skręt w lewo
- b - Skręt w prawo
- c - Tryb ręczny
- d - Przycisk nr 2
- e - Przycisk nr 1

54148

WAŻNE: Stała pozycja GPS jest wymagana do zakończenia kalibracji kąta montażu. System Pinpoint GPS wyemituje słyszalny dźwięk po uzyskaniu stałej pozycji GPS (w domyślnym trybie audio) oraz zaświeci się kontrolka stanu GPS.

1. Należy podłączyć zasilanie oraz użyć silnika do trolingu. Ustawić wysokość silnika tak, aby nie natrafiał na przeszkody podczas skrętów.

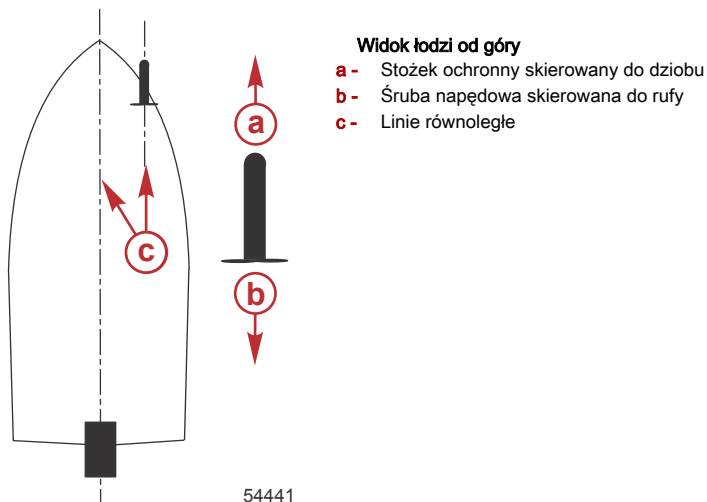
WAŻNE: Należy stanąć w odległości bezpiecznej od śruby napędowej – silnik do trolingu znajduje się w trybie pracy.

⚠ OSTRZEŻENIE

Obracające się śruby napędowe mogą być przyczyną poważnych obrażeń lub śmierci. Nigdy nie uruchamiać silnika na lądzie.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

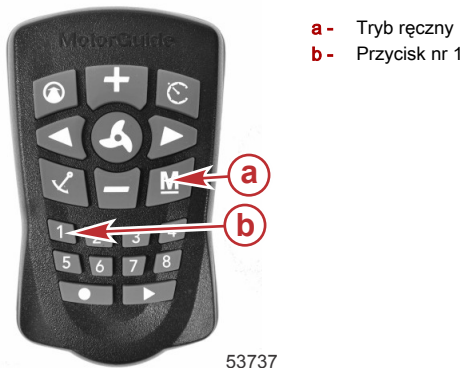
- Przy użyciu przycisku **skrętu w lewo** oraz **skrętu w prawo** sterować jednostką, tak aby ustawiła się na wprost, równolegle do kilu łodzi, z stożkiem ochronnym jednostki dolnej skierowanym w przód, a śrubą napędową skierowaną w tył.



- Po ustawieniu jednostki dolnej w pozycji możliwie najbardziej równoległej do kilu, należy nacisnąć i przytrzymać przycisk **trybu ręcznego**, a następnie nacisnąć i puścić przycisk **1**, a następnie **2** w podanej kolejności. Silnik do trollingu wyemituje słyszalny dźwięk, zapali się kontrolka stanu, a następnie nastąpi powrót do trybu ręcznego, co kończy procedurę kalibracji kąta montażu.

KALIBRACJA KOMPASU

WAŻNE: Kalibracja ta jest wykonywana w fabryce. Powinna zostać powtórzona jeśli system Pinpoint GPS nie reaguje prawidłowo. Kalibracja ta musi być wykonywana na wodzie z użyciem głównego silnika napędowego.
WAŻNE: Stała pozycja GPS jest wymagana do zakończenia kalibracji kompasu. System Pinpoint GPS wyemituje słyszalny dźwięk po uzyskaniu stałej pozycji GPS (w domyślnym trybie audio) oraz zaświeci się kontrolka stanu GPS.



- Zlokalizować odpowiednią wolną przestrzeń, bez przeszkód w nawigacji (zarówno nad jak i pod linią wody) w celu wykonania kalibracji kompasu.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

2. Uruchomić silnik do trollingu. Sprawdzić, czy łódź znajduje się w miejscu gdzie ani silnik do trollingu ani podstawowy silnik napędowy nie uderzą o dno ani inne przeszkody.
3. Nacisnąć i przytrzymać przycisk **trybu ręcznego**, a następnie nacisnąć **1, 1, 1**. Silnik do trollingu wyemituje trzy wznoszące krótkie sygnały dźwiękowe.
4. Należy użyć podstawowego silnika napędowego celu poprowadzenia łodzi po dwóch pełnych okręgach. Silnik do trollingu wyemituje sygnał gdy kalibracja zostanie zakończona.

RESETOWANIE DO KALIBRACJI FABRYCZNEJ

W celu zresetowania silnika do trollingu do kalibracji fabrycznej, nacisnąć i przytrzymać przycisk **trybu ręcznego**, a następnie nacisnąć **1, 1, 4**.

Obsługa systemu nawigacji Pinpoint GPS

KONFIGURACJA SYSTEMU PINPOINT GPS

System pozycjonowania globalnego (GPS) jest systemem nawigacji działającym w oparciu o satelity, który może zapewniać informacje o pozycji na całym świecie, pod warunkiem, że odbiornik GPS posiada możliwość skomunikowania się z co najmniej czterema satelitami GPS.

Po uruchomieniu i rozpoczęciu użytkowania silnika do trollingu, natychmiast staje się on konwencjonalnym silnikiem do trollingu. Silnik do trollingu potrzebuje około 30 sekund na ustalenie stałej pozycji GPS. Posiadanie czystego widoku na niebo, bez większych drzew, linii zasilania, mostów i budynków, które mogą zakłócić sygnał GPS, poprawia dokładność pozycji z systemu GPS i skraca czas wymagany do ustalenia stałej pozycji GPS. Gdy jednostka ustali stałą pozycję GPS, dokładność systemu będzie się poprawiać na przestrzeni kilku kolejnych minut. Zalecane jest włączenie zasilania silnika do trollingu jak najdłużej przed rozpoczęciem użytkowania, aby miał możliwość ustalenia jak najbardziej dokładnej pozycji GPS.

Zasilanie silnika do trollingu włącza się podłączając przewody akumulatora do akumulatorów silnika do trollingu lub podłączając silnik do trollingu do gniazda zasilania silnika (jeśli jest). Silnik do trollingu wyemituje sygnały dźwiękowe w celu poinformowania operatora o stanie.

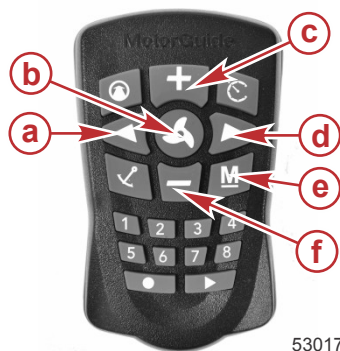
- Silnik do trollingu wyemituje jeden krótki sygnał dźwiękowy gdy zostanie włączone zasilanie.
- Silnik do trollingu wyemituje trzy krótkie sygnały dźwiękowe oraz zaświeci się kontrolka stanu GPS po uzyskaniu stałej pozycji GPS.

OBSŁUGA W TRYBIE RĘCZNYM

W trybie ręcznym silnik do trollingu funkcjonuje jak konwencjonalny silnik do trollingu. Pozwala operatorowi na ręczne sterowanie kierunkiem płynięcia oraz poziomem otwarcia przepustnicy silnika do trollingu, używanie sterowników kierunku na pilocie ręcznym lub bezprzewodowym pedale nożnym. Patrz poniższa ilustracja oraz instrukcje obsługi silnika do trollingu w trybie ręcznym za pomocą pilota ręcznego.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

Po włączeniu zasilania silnika do trolingu jest on gotowy do pracy w trybie ręcznym. Tryb ręczny jest trybem domyślnym po uruchomieniu oraz jeśli nastąpi utrata sygnału GPS podczas pracy w trybie naprowadzania GPS. Silnik do trolingu wyemituje jeden krótki sygnał dźwiękowy w celu wskazania, że pracuje w trybie ręcznym. W celu włączenia trybu ręcznego z innego trybu należy przytrzymać przycisk **trybu ręcznego**.



- a- Skręt w lewo
- b- Włączenie/wyłączenie śruby
- c- Zwiększenie prędkości
- d- Skręt w prawo
- e- Tryb ręczny
- f- Zmniejszenie prędkości

53017

Włączanie/wyłączanie pilota ręcznego

Pilot ręczny jest zawsze włączony i gotowy do użytku zawsze wtedy, gdy silnik do trolingu jest włączony i znajduje się w pozycji wyjętej.

Sterowanie

- Aby skrócić w lewo, nacisnąć **przycisk skrótu w lewo** na ręcznym pilocie zdalnego sterowania.
- Aby skrócić w prawo, nacisnąć przycisk **skrótu w prawo** na ręcznym pilocie zdalnego sterowania.
- Dostępny zakres sterowania pozwala na obracanie silnika do trolingu poza położenie 180°, co pozwala na pracę w trybie biegu wstecznego.

Kontrola prędkości

- Nacisnąć raz przycisk **włączenia/wyłączenia śruby**, aby włączyć śrubę, i nacisnąć przycisk **włączenia/wyłączenia śruby ponownie**, aby zatrzymać śrubę.
- Silnik do trolingu wyemituje dwa krótkie sygnały dźwiękowe po uruchomieniu śruby napędowej, a kontrolka stanu śruby napędowej na silniku do trolingu zapali się.
- Silnik do trolingu wyemituje dwa krótkie sygnały dźwiękowe po zatrzymaniu śruby napędowej, a kontrolka stanu śruby napędowej na silniku do trolingu zgaśnie.
- System zapewnia obsługę 20 poziomów prędkości. Nacisnąć przycisk **zwiększenia prędkości (+)**, aby zwiększyć prędkość silnika o jeden poziom, albo nacisnąć przycisk **zmniejszenia prędkości (-)**, aby zmniejszyć prędkość silnika o jeden poziom.
- Przytrzymanie przycisku **zwiększenia prędkości (+)** lub **zmniejszenia prędkości (-)** spowoduje stałe zwiększanie lub zmniejszanie poziomów prędkości, aż do osiągnięcia limitu prędkości. Przytrzymanie przycisku **zwiększenia prędkości (+)** lub **zmniejszenia prędkości (-)** przez 2,5 sekundy podniesie poziom prędkości z 0% do 100% lub, odpowiednio, zmniejszy go z 100% do 0%. Silnik do trolingu wyemituje dwa krótkie sygnały dźwiękowe po osiągnięciu poziomu prędkości 100% lub 0%.
- Silnik do trolingu wyemituje dwa krótkie sygnały dźwiękowe jeśli użytkownik spróbuje zwiększyć lub zmniejszyć prędkość silnika poza określony limit.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

TRYB KOTWICY

Obsługa w trybie kotwicy

Tryb kotwicy pozwala dziobowi łodzi pozostawać w stałej pozycji oraz automatycznie reaguje na zmiany wiatru i prądów w celu utrzymania łodzi w wybranym miejscu za pomocą sterowania silnikiem do trólingu i prędkością. Aby tryb kotwicy funkcjonował, system naprowadzania satelitarnego Pinpoint GPS musi uzyskać stałą pozycję GPS, co zostanie wskazane poprzez emisję trzech krótkich sygnałów dźwiękowych z silnika do trólingu i zapaleniu się kontrolki stanu systemu GPS.

▲ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekty w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wpłynięcia na płytką wodę lub obiekty w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



- a - Tryb kotwicy
- b - Tryb ręczny

53018

▲ OSTRZEŻENIE

Obracająca się śruba napędowa, poruszająca się łódź lub jakiekolwiek twarde urządzenie przymocowane do łodzi może spowodować poważne obrażenia lub śmierć osób znajdujących się w wodzie. Jeśli ktokolwiek znajduje się w wodzie blisko łodzi, zawsze należy niezwłocznie wyłączyć silnik do trólingu.

Konfiguracja kotwicy

Nacisnąć przycisk **tryb kotwicy**, aby włączyć tryb kotwicy. Gdy przycisk **trybu kotwicy** zostanie naciśnięty system zablokuje się na stałej pozycji GPS jaka była ustalona w chwili naciśnięcia przycisku. Silnik do trólingu wyemituje sygnał narastający w celu wskazania, że znajduje się w trybie kotwicy, a kontrolka stanu systemu GPS będzie powoli błyskać.

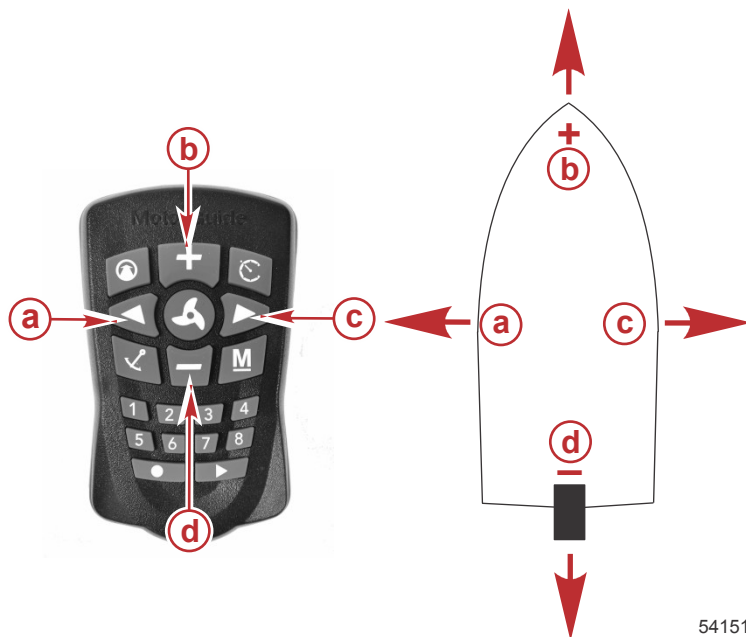
Podczas gdy tryb kotwicy przytrzymuje łódź w wybranej pozycji, łódź może się obracać lub skręcać wokół osi sterowania silnika do trólingu. Kierunek łodzi będzie zgodny z wiatrem i/lub prądem wodnym.

Wyłączanie trybu kotwicy

Nacisnąć przycisk **trybu kotwicy** ponownie lub nacisnąć przycisk **trybu ręcznego**. Silnik do trólingu wyemituje sygnał malejący, a kontrolka stanu systemu GPS na silniku do trólingu przestanie błyskać i pozostanie włączona.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

Zmiana ustawienia kotwicy



54151

- a** - Skręt w lewo – przycisk w lewo
- b** - Zwiększenie prędkości – przycisk do przodu
- c** - Skręt w prawo – przycisk w prawo
- d** - Zmniejszenie prędkości – przycisk w tył

Gdy silnik do trolingu pracuje w trybie kotwicy, pozycja kotwicy może zostać zmieniona przez naciśnięcie dowolnego z czterech przycisków wskazanych powyżej. Naciśnięcie jednokrotne przycisku **skrętu w lewo**, **skrętu w prawo**, **zwiększania prędkości (+)** lub **zmniejszania prędkości (-)** zmienia pozycję kotwicy o pięć stóp w wybranym kierunku, w odniesieniu do kierunku łodzi. Na przykład naciśnięcie jednokrotne przycisku **+** spowoduje przesunięcie pozycji kotwicy w przód dziobu o pięć stóp.

UWAGA: Naciśnięcie przycisku kilka razy spowoduje zmianę pozycji kotwicy o pięć stóp dla każdego naciśnięcia.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

Zapamiętywanie lub nadpisywanie pozycji kotwicy



a - Przyciski pamięci (1–8)

UWAGA: Pozycja kotwicy może zostać zapamiętana lub nadpisana z dowolnego trybu pracy poza trybem zapisywania trasy.

W celu zapamiętania lokalizacji kotwicy należy nacisnąć i przytrzymać jeden z ponumerowanych przycisków **pamięci** przez dwie sekundy. Jednostka wyemituje sygnał dźwiękowy, aby potwierdzić, że pozycja kotwicy została pomyślnie zapamiętana.

Zapamiętana pozycja kotwicy może zostać nadpisana poprzez zapamiętanie nowej pozycji pod wybranym przyciskiem **pamięci**.

Przywołanie zapamiętanej pozycji kotwicy

UWAGA: Zapamiętana pozycja kotwicy może zostać przywołana w dowolnym trybie pracy.

W celu przywołania zapamiętanej pozycji kotwicy należy nacisnąć i puścić wybrany przycisk **pamięci**. Silnik do trolingu wyemituje sygnał narastający wskazujący, że przywołana została zapamiętana pozycja kotwicy. Jeśli pod wybranym przyciskiem pozycji kotwicy nie zostało nic zapamiętane lub jeśli lokalizacja kotwicy znajduje się ponad jedną milę od pozycji aktualnej, silnik do trolingu wyemituje sygnał błędu.

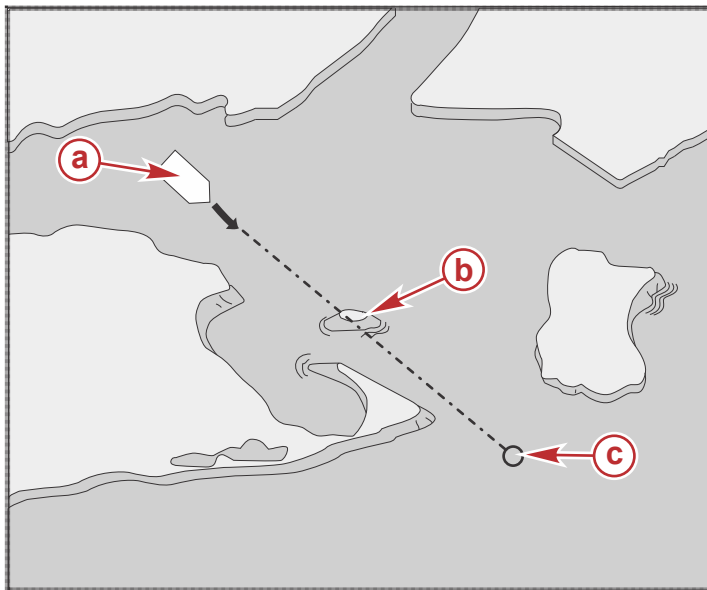
WAŻNE: Jeśli silnik do trolingu utraci sygnał GPS podczas pracy w trybie GPS, to wyemituje sygnał błędu i powróci automatycznie do trybu manualnego.

WAŻNE: Podczas przywoływania zapamiętanej pozycji kotwicy system obliczy kurs po linii prostej od aktualnego położenia do wybranej pozycji kotwicy. Należy sprawdzić, czy na trasie nawigacji pomiędzy aktualną lokalizacją a wybraną pozycją kotwicy nie znajdują się żadne przeszkody – układ ustali punkt kotwicy nawet jeśli na trasie znajdują się przeszkody. Jeśli wykryte zostaną przeszkody należy je ominąć prowadząc łódź w trybie ręcznym.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

▲ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekty w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wypłynięcia na płytką wodę lub obiekty w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



54421

Przedstawiony kurs obejmuje przeszkodę do ominięcia

- a** - Aktualna pozycja łodzi
- b** - Przeszkoda do ominięcia
- c** - Wybrana pozycja kotwicy

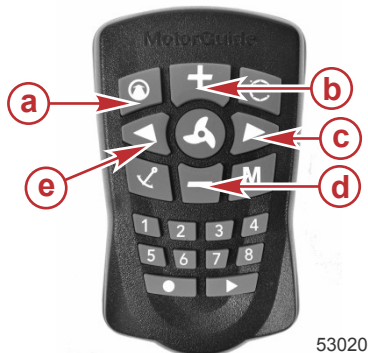
OBSŁUGA W TRYBIE ZABLOKOWANEGO KURSU

W trybie zablokowanego kursu silnik do trólingu posiada możliwość zablokowania się na kursie, nawigacji po linii prostej oraz może kompensować zmiany wywołane przez prądy i wiatr. Operator może kontrolować prędkość i kurs za pomocą pilota ręcznego.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

▲ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekt w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wpłynięcia na płytką wodę lub obiekt w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



- a - Tryb zablokowanego kursu
- b - Zwiększanie prędkości (+)
- c - Skręt w prawo
- d - Zmniejszanie prędkości (-)
- e - Skręt w lewo

Funkcjonowanie trybu zablokowanego kursu

WAŻNE: Jeśli silnik do trolingu utraci sygnał GPS podczas pracy w trybie GPS, to wyemituje sygnał błędu i powróci automatycznie do trybu manualnego.

Aby obsługiwać silnik do trolingu w trybie zablokowanego kursu należy ustawić silnik do trolingu tak, aby był skierowane na wybrany kierunek płynięcia, a następnie nacisnąć przycisk **zablokowania kursu** na ręcznym pilocie zdalnego sterowania. W tym momencie silnik do trolingu wyświetli prostą linię odnoszącą się do kierunku, w którym ustawiony jest silnik i rozpocznie płynięcie wzdłuż tej linii. Silnik do trolingu będzie sterował łodzią w celu utrzymania kursu wzdłuż tej wyświetlonej linii. Silnik do trolingu wyemituje sygnał narastający w celu wskazania, że znajduje się w trybie zablokowanego kursu, a kontrolka stanu systemu GPS będzie powoli błyskać.

Tryb zablokowanego kursu automatycznie rekompensuje zmiany kursu wywołane przez prądy i wiatr. Silnik do trolingu będzie naprowadzał dziób łodzi wzdłuż tego kursu, natomiast kadłub łodzi może ustawiać się skośnie do kierunku płynięcia zależnie od prądów i wiatru. W trybie zablokowanego kursu sterowanie odbywa się automatycznie, natomiast użytkownik może wybrać prędkość płynięcia. W przypadku ekstremalnie mocnych prądów i wiatru może wystąpić potrzeba zwiększenia prędkości silnika w celu utrzymania wybranego kursu.

Aby wyjść z trybu zablokowanego kursu, należy nacisnąć przycisk **zablokowania kursu** lub **trybu ręcznego**. Silnik do trolingu wyemituje sygnał malejący, a kontrolka stanu systemu GPS przestanie błyskać.

Ustawianie prędkości silnika

Jeśli z trybu ręcznego nastąpi przejście do trybu zablokowanego kursu silnik do trolingu będzie pracował na poziomie ostatniej wybranej prędkości. Prędkość pracy silnika może zostać ustawiona ręcznie w trybie zablokowanej kotwicy przez naciśnięcie przycisku **zwiększenia prędkości (+)** lub **zmniejszenia prędkości (-)**. Silnik do trolingu wyemituje dwa krótkie sygnały dźwiękowe jeśli użytkownik spróbuje przekroczyć dostępne limity.

Dostosowanie kursu

W trybie zablokowanego kursu kierunek może zostać zmieniony poprzez naciśnięcie przycisku **skrętu w lewo** lub **skrętu w prawo** na ręcznym pilocie zdalnego sterowania. Silnik do trolingu powróci do nawigacji w trybie zablokowanego kursu w nowym ustawieniu silnika.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

OBSŁUGA W TRYBIE TRASY

Tryb trasy posiada możliwość zapamiętania i przywoływania tras definiowanych przez użytkownika. Trasy te mogą zostać zapamiętane i przywołane przez użytkownika w dowolnym trybie pracy.

⚠ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekty w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wypłynięcia na płytką wodę lub obiekty w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



- a - Przyciski pamięci (1–8)
- b - Odtwarzanie trasy
- c - Zapis trasy

53021

Zapamiętanie i nadpisanie trasy

Trasa może zostać zapamiętana w dowolnym trybie poprzez naciśnięcie przycisku **zapis trasy**. Silnik do trolingu wyemituje sygnał gdy przycisk **zapis trasy** zostanie naciśnięty. Po naciśnięciu przycisku **zapis trasy**, należy rozpocząć nawigację po wybranym kursie. Podczas zapisu trasy, w dowolnym czasie, można przełączać pomiędzy trybem ręcznym a trybem zablokowanego kursu. Silnik do trolingu wyemituje jeden krótki sygnał dźwiękowy (a kontrolka stanu systemu GPS będzie błyskać) co 2 m (6,5 ft) przepłyniętego dystansu podczas zapisu trasy. Należy nacisnąć i przytrzymać jeden z ponumerowanych przycisków **pamięci** w celu zatrzymania zapisu i zapamiętania trasy pod wybranym przyciskiem **pamięci**. Silnik do trolingu wyemituje dźwięk w celu potwierdzenia, że trasa została zapamiętana. Silnik do trolingu może zapamiętać do ośmiu tras, każda o długości do 6,4 km (4 mile).

Nadpisanie zapamiętanej trasy odbywa się tak samo jak zapamiętanie nowej trasy.

Przywołanie zapamiętanej trasy

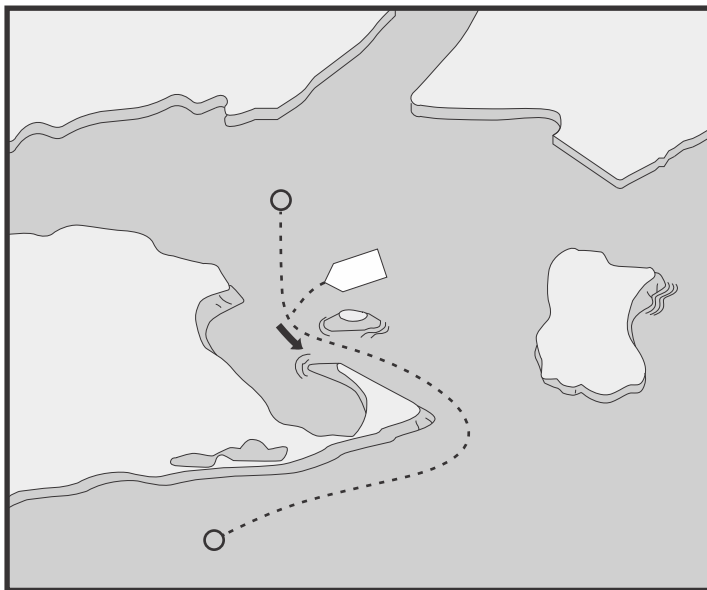
Zapamiętana trasa może zostać przywołana w dowolnym trybie poprzez naciśnięcie przycisku **odtworzenie trasy**, a następnie naciśnięcie wybranego przycisku **pamięci**. Silnik do trolingu wyemituje sygnał narastający wskazując, że trasa została w porządku przywołana.

WAŻNE: Podczas przywoływania zapamiętanej trasy system obliczy kurs po linii prostej od aktualnego położenia do najbliższego punktu na przywołanej trasie. Należy sprawdzić, czy pomiędzy aktualną pozycją a przywołaną trasą nie znajdują się żadne przeszkody. System przywoła zapamiętaną trasę nawet jeśli na kursie znajdują się przeszkody. Jeśli wykryte zostaną przeszkody należy je ominąć prowadząc łódź w trybie ręcznym.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

▲ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekty w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wpłynięcia na płytką wodę lub obiekty w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



53022

Przywołanie zapamiętanej trasy – uwaga na możliwe przeszkody na kursie

Jeśli wybrana pozycja pamięci jest pusta lub jeśli łódź znajduje się ponad 1,6 km (1 mila) od punktu na wybranej trasie, silnik do trolingu wyemituje sygnał błędu i wyjdzie z trybu trasy.

WAŻNE: Jeśli silnik do trolingu utraci sygnał GPS podczas pracy w trybie GPS, to wyemituje sygnał błędu i powróci automatycznie do trybu manualnego.

Podczas przywoływania zapamiętanej trasy silnik do trolingu będzie nawigował do najbliższego punktu na trasie, a następnie kontynuował płynięcie do najdalszego punktu trasy w odniesieniu do aktualnego położenia łodzi. W dowolnym czasie podczas płynięcia po zapamiętanej trasie kierunek płynięcia może zostać odwrócony poprzez ponowne przywołanie zapamiętanej trasy. Po dotarciu do końca zapamiętanej trasy silnik do trolingu ustawi się w trybie kotwicy i wyemituje sygnał narastający w celu wskazania, że łódź dotarła do końca zapamiętanej trasy.

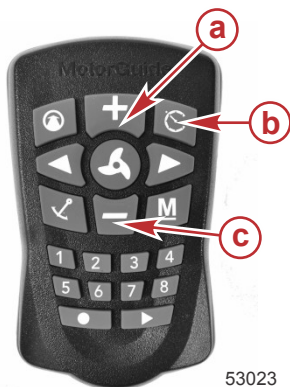
KORZYSTANIE Z KONTROLI SZYBKOŚCI ŻEGLUGI

W celu utrzymania stałej prędkości trolingu możliwe jest włączenie kontroli szybkości rejsowej podczas nawigacji w trybie zablokowanego kursu lub odtwarzania trasy. Funkcja ta będzie automatycznie regulować prędkość silnika w celu korekcji zmian siły prądów i wiatru.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

⚠ OSTRZEŻENIE

Utrata kontroli nad łodzią grozi kalectwem spowodowanym kolizją z innymi łodziami, wypadnięciem na brzeg lub uderzeniem w obiekt w wodzie. System Pinpoint GPS nie jest w stanie wykryć innych łodzi, wypłynięcia na płytką wodę lub obiektu w wodzie. Jeśli włączony jest dowolny tryb nawigacji poprzez system Pinpoint GPS należy zawsze zwracać uwagę na możliwe przeszkody w nawigacji.



- a - Zwiększanie prędkości (+)
- b - Kontrola szybkości rejsowej
- c - Zmniejszanie prędkości (-)

Konfiguracja kontroli szybkości rejsowej

Podczas nawigacji w trybie zablokowanego kursu lub przywołania zapamiętanej trasy operator może ustawić funkcję kontroli szybkości rejsowej naciskając przycisk **kontrola szybkości rejsowej**. Silnik do trollingu wyemituje jeden sygnał narastający wskazując, że kontrola szybkości rejsowej została uruchomiona. System automatycznie ustawi prędkość trollingu na poziomie 1 mili/h (1,6 km/h) oraz będzie kompensować zmiany w sile prądów i wiatru w celu utrzymania prędkości na tym poziomie. Naciśnięcie ponownie przycisku **kontrola szybkości rejsowej** spowoduje wyłączenie kontroli szybkości rejsowej, co zostanie potwierdzone sygnałem malejącym wyemitowanym przez silnik do trollingu.

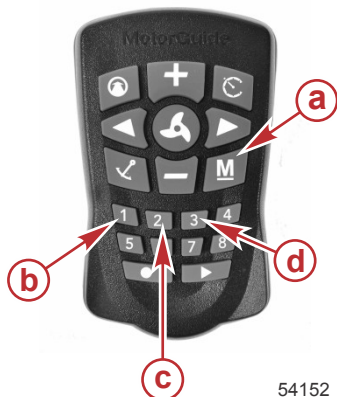
Gdy funkcja kontroli szybkości rejsowej jest włączona, prędkość GPS łodzi nad wodą może zostać ustawiona przez naciśnięcie przycisku **zwiększenia prędkości (+)** lub **zmniejszenia prędkości (-)**. Naciśnięcie jednego z tych przycisków zmienia prędkość o 0,1 mili/h (0,16 km/h). Na przykład, aby ustawić szybkość rejsową na poziomie 1,3 mili/h (2,1 km/h) należy nacisnąć przycisk **kontrola szybkości rejsowej**, a następnie nacisnąć przycisk **zwiększenia prędkości (+)** trzykrotnie.

WAŻNE: Jeśli silnik do trollingu utraci sygnał GPS podczas pracy w trybie GPS, to wyemituje sygnał błędu i powróci automatycznie do trybu manualnego.

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

WYBÓR TRYBU AUDIO

System Pinpoint GPS posiada trzy tryby audio do wyboru przez użytkownika. Te tryby audio zapewniają dźwiękowe potwierdzenia wybrania trybów, prędkości i przyspieszeń.



- a - Tryb ręczny
- b - Przycisk nr 1
- c - Przycisk nr 2
- d - Przycisk nr 3

54152

Tryb audio 1 może zostać wybrany przez naciśnięcie i przytrzymanie przycisku **trybu ręcznego**, a następnie naciśnięcie przycisków **1, 3, 1**.

Tryb audio 2 może zostać wybrany przez naciśnięcie i przytrzymanie przycisku **trybu ręcznego**, a następnie naciśnięcie przycisków **1, 3, 2**.

Tryb audio 3 może zostać wybrany przez naciśnięcie i przytrzymanie przycisku **trybu ręcznego**, a następnie naciśnięcie przycisków **1, 3, 3**.

Stan lub warunek	Schemat audio	Tryb audio 1 (domyślny)	Tryb audio 2	Tryb audio 3
Uruchamianie	1 krótki sygnał dźwiękowy	Tak	Tak	Tak
Potwierdzenie ustawienia pilota	Dźwięk niski	Tak	Tak	Tak
Nieprawidłowa komenda użytkownika (brak stałej pozycji GPS)	Sygnał błędu	Tak	Tak	Tak
Uzyskanie stałej pozycji GPS	Dźwięk wysoki	Tak	Tak	-
Utrata stałej pozycji GPS	Błąd	Tak	Tak	-
Prędkość + (jeśli jest niższa niż maksymalna)	Krótki sygnał dźwiękowy	-	Tak	-
Prędkość + (maksymalna)	2 krótkie sygnały dźwiękowe	Tak	Tak	-
Prędkość - (jeśli jest wyższa niż poziom prędkości 0)	Krótki sygnał dźwiękowy	-	Tak	-
Prędkość - (poziom prędkości 0)	2 krótkie sygnały dźwiękowe	Tak	Tak	-

MONTAŻ I OBSŁUGA PRODUKTU

Stan lub warunek	Schemat audio	Tryb audio 1 (domyślny)	Tryb audio 2	Tryb audio 3
Naciśnięcie przycisku wł./wyt. śruby napędowej w celu jej włączenia	2 sygnały narastające	Tak	Tak	-
Naciśnięcie przycisku wł./wyt. śruby napędowej w celu jej wyłączenia	2 sygnały malejące	Tak	Tak	-
Tryb chwilowy śruby napędowej	Brak	-	-	-
Włączenie zapisu trasy	Dźwięk	Tak	Tak	-
Zapamiętanie zapisu trasy	Dźwięk	Tak	Tak	-
Włączenie przywołania trasy	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Wyłączenie przywołania trasy	Sygnał malejący	Tak	Tak	-
Dotarcie do końca trasy	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Włączenie trybu zablokowanego kursu	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Wyłączenie trybu zablokowanego kursu	Sygnał malejący	Tak	Tak	-
Włączenie kontroli prędkości rejsowej	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Wyłączenie kontroli prędkości rejsowej	Sygnał malejący	Tak	Tak	-
Włączenie trybu kotwicy	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Wyłączenie trybu kotwicy	Sygnał malejący	Tak	Tak	-
Zapis pozycji kotwicy	Dźwięk	Tak	Tak	-
Przywołanie pozycji kotwicy	Sygnał narastający	Tak	Tak	-
Przywołanie punktu pozycji kotwicy lub trasy oddalonego o ponad jedną milę	Błąd	Tak	Tak	Tak

POMOC SERWISOWA

Często zadawane pytania oraz wykrywanie i usuwanie usterek

Sekcja ta jest poświęcona pytaniom i poradom w zakresie wykrywania i usuwania usterek systemu Pinpoint GPS. Zob. **Pomoc serwisowa w Instrukcji sterownika bezprzewodowego Xi5 oraz Instrukcji montażu** w celu uzyskania pomocy w zakresie wykrywania i usuwania usterek silnika do trolingu.

Dlaczego silnik do trolingu emituje dźwięk kilka chwil po uruchomieniu?

System GPS uzyskał stałą pozycję. Zob. **Konfiguracja systemu Pinpoint GPS** w niniejszej instrukcji.

Podczas przywoływania zapamiętanej pozycji kotwicy silnik do trolingu emituje sygnał błędu i nie rozpoczyna nawigacji do pozycji kotwicy. Dlaczego?

Wybrana pozycja kotwicy do przywołania znajduje się ponad milę od pozycji aktualnej lub system nie uzyskał stałej pozycji GPS. Zob. **Obsługa w trybie kotwicy** w niniejszej instrukcji.

Podczas przywoływania zapamiętanej trasy silnik do trolingu emituje sygnał błędu i nie rozpoczyna nawigacji po trasie. Dlaczego?

Łódź znajduje się ponad milę od najbliższego punktu na wybranej trasie lub system nie uzyskał stałej pozycji GPS. Zob. **Obsługa w trybie trasy** w niniejszej instrukcji.

Dlaczego pilot ręczny przestał funkcjonować?

Kilka sytuacji może spowodować, że pilot ręczny przestanie funkcjonować. Sprawdzić, czy silnik do trolingu jest zablokowany w pozycji pracującej. Wyłączyć silnik do trolingu, a następnie uruchomić ponownie. Sprawdzić baterie w pilocie ręcznym i wymienić w razie potrzeby.

System Pinpoint GPS nie zapamiętuje pozycji kotwicy, nie przywołuje trasy ani nie utrzymuje zablokowanego kursu. Dlaczego?

System GPS nie uzyskał stałej pozycji. Należy odczekać co najmniej 60 sekund, aby system GPS uzyskał stałą pozycję. Należy nasłuchiwać, aż silnik wyemituje trzy krótkie sygnały dźwiękowe, a kontrolka stanu GPS zapali się, co wskazuje, że system GPS uzyskał stałą pozycję. Należy również skontrolować, czy nad łodzią nie znajdują się przeszkody (takie jak mosty, budynki, duże drzewa itp.), które blokują widok anteny GPS na niebo.

Po wybraniu trybu silnik do trolingu emituje sygnał błędu, a następnie nic się nie dzieje. Co jest tego przyczyną?

System GPS nie uzyskał stałej pozycji, napięcie akumulatora silnika do trolingu jest niskie lub złącza akumulatora są poluzowane. Należy nasłuchiwać, aż silnik wyemituje trzy krótkie sygnały dźwiękowe, a kontrolka stanu GPS zapali się, co wskazuje, że system GPS uzyskał stałą pozycję. Skontrolować wszystkie połączenia. Naładować akumulatory i sprawdzić stan akumulatora jeśli problem nie zniknie.

Pomoc serwisowa

Państwa zadowolenie z naszego produktu jest dla nas bardzo ważne. W razie problemów lub pytań należy skontaktować się z dealerem lub dowolnym centrum serwisowym MotorGuide. Więcej informacji serwisowych znaleźć można w części **Informacje na temat gwarancji**.

W biurze serwisowym potrzebne będą poniższe informacje:

- Imię, nazwisko oraz adres
- Numer telefonu do kontaktu w ciągu dnia
- Model i numer seryjny silnika do trolingu
- Dowód zakupu lub potwierdzenie rejestracji
- Rodzaj problemu

Biura serwisowe Mercury Marine

Pomoc można uzyskać telefonicznie, faksem lub pocztą. W korespondencji należy podać numer telefonu do kontaktu w ciągu dnia.

POMOC SERWISOWA

Stany Zjednoczone i Kanada		
Telefon	W języku angielskim +1 920 929 5040 W języku francuskim + 905 636 4751	Mercury Marine W6250 Pioneer Road P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Faks	W języku angielskim +1 920 929 5893 W języku francuskim +1 905 636 1704	
Strona internetowa	www.mercurymarine.com	

Australia, Pacyfik		
Telefon	+61 3 9791 5822	Brunswick Asia Pacific Group 41-71 Bessemer Drive Dandenong South, Victoria 3175 Australia
Faks	+61 3 9706 7228	

Europa, Bliski Wschód, Afryka		
Telefon	+32 87 32 32 11	Brunswick Marine Europe Parc Industriel de Petit-Rechain B-4800 Verviers, Belgia
Faks	+32 87 31 19 65	

Meksyk, Ameryka Środkowa, Ameryka Południowa, Wyspy Karaibskie		
Telefon	+1 954 744 3500	Mercury Marine 11650 Interchange Circle North Miramar, FL 33025 USA
Faks	+1 954 744 3535	

Azja, Singapur, Japonia		
Telefon	+65 65466160	Brunswick Asia Pacific Group T/A Mercury Marine Singapore Pte Ltd 29 Loyang Drive Singapur, 508944
Faks	+65 65467789	