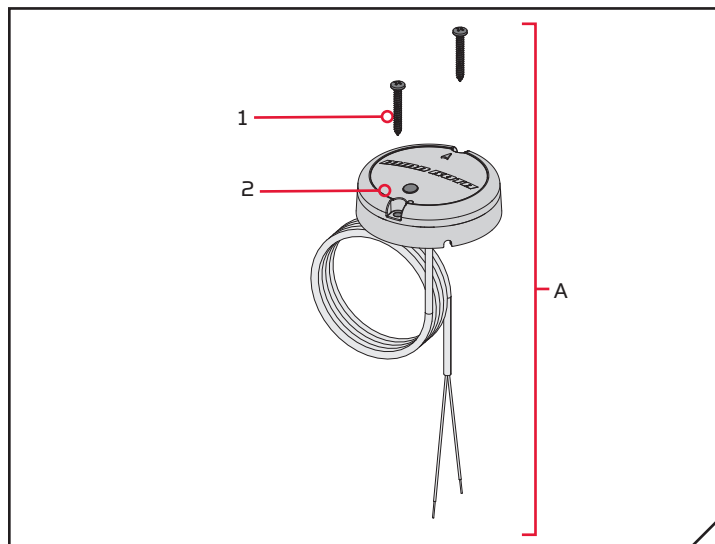


Pos.	Artikel-nummer #	Beskrivning	Qty.
A	2996400	HEADING SENSOR ASSEMBLY	1
1	2393400	SCREW-#8-18X1-1/2 PPH TY AB SS *STAINLESS STEEL*	2
2	✖	HEADING SENSOR	1



✖ Denna artikel ingår i en enheten och kan inte beställas separat.

FUNKTIONER

HEADING SENSOR FUNKTIONER

Minn Kota Heading sensorn förser Bluetooth-kompatibla i-Pilot eller i-Pilot Link utrustade Minn Kota-motorer med båtens kompassriktning. Den är utrustad med en kompass som känner av båtens kurs. Kursen används av i-Pilot eller i-Pilot Link-systemen för navigationsfunktioner, som Spot-Lock Jog. Heading sensorn innehåller ingen GPS-mottagare och manövrerar eller ändrar inte båtens riktning. Minn Kota Heading Sensor kan endast kommunicera med andra Bluetooth-kompatibla produkter.



VARNING

Heading Sensorn bör inte användas som ett navigationshjälpmedel. Det kan leda till kollision, grundstötning, båtskador, eller personskador. När båten är i rörelse kan vattendjupet ändras för snabbt för att du ska ha tid att reagera. Manövrera alltid din båt vid mycket låga hastigheter om du misstänker grunt vatten eller nedsänkta föremål.

Installera inte Heading Sensorn i närheten av metaller som järn eller ämnen som skapa magnetfält eller andra störningar. Heading Sensorn måste monteras minst 24" (61cm) från andra magnetiska eller järnbaserade material på båten.

ATT TÄNKA PÅ VID MONTERING

Innan du monterar din Heading Sensor, beakta följande:

- Heading sensorn innehåller en kompass som upptäcker ett magnetiskt fält. Installera inte Heading sensorn nära järnhaltiga metaller eller elkablar, såsom batterier eller strömkablar.
- Montera Heading sensorn där den har fritt lufrum för kommunikation med och toppen av elmotorn, som är utrustad med ett Bluetooth-kompatibelt i-Pilot- eller i-Pilot Link system, för optimal prestanda.
- Kontrollera området under monteringsplatsen är plan och utrymme för att bolla hål finns - och att skruvar/muttrar inte skadar befintliga komponenter under monteringsytan.
- Kontrollera att strömkabeln som driver Heading sensorn är tillräckligt lång för att nå strömkälla från avsedda monteringsplatsen. Om kabeln inte når batteriet eller avsedd kraftkälla, välj en plats närmare källan.



OBS!

Heading sensorn kan påverkas av magneter eller stora järnhaltiga föremål av metall. Installera inte Heading Sensorn inom 24" (61cm) från dessa objekt då de kommer att orsaka störningar.

NÖDVÄNDIGA VERKTYG OCH HJÄLPMEDEL

- Borr
- 1/4" Borr (3,6mm)
- #2 Skruvmejsel
- 9/64" Borr (3,6mm)
- Syl eller liknande märkverktyg
- Marinsilikon

INSTALLATION

MONTERINGSALTERNATIV

Det finns två alternativ för att installera Heading sensorn.

Vilket du bör använda styrs av om strömkabeln för Heading sensorn ska dras under eller ovan monteringsytan, till stömkällan.

1. Åtkomst under monteringsplatsen - När du installerar Heading sensorn enligt detta sätt, kommer strömkablarna passera genom monteringsytan och ledas till strömkälla. Välj detta alternativ om kablarna kan nås på motsatt sida av monteringsytan. Följ instruktionerna i avsnittet "Installation - Kabel genom monteringsytan".

2. Ingen åtkomst under monteringsplatsen - strömkablarna för Heading sensorn leds vid sidan/ovanför monteringsytan, eftersom det inte finns något utrymme för passage under monteringsplatsen.

Följ instruktionerna i avsnittet "Installation - Inget utrymme under monteringsytan".

Granska avsnittet "Att tänka på vid montering" och säkerställ funktion av strömförsörjning innan installationen.

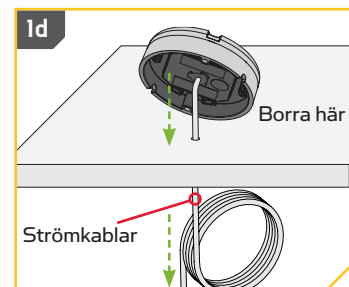
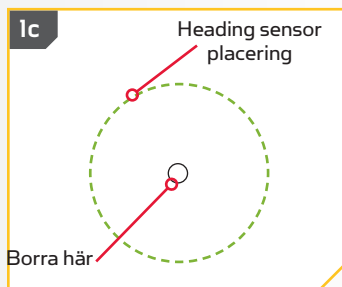
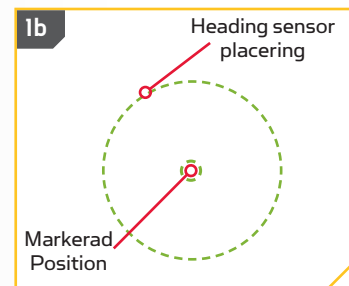
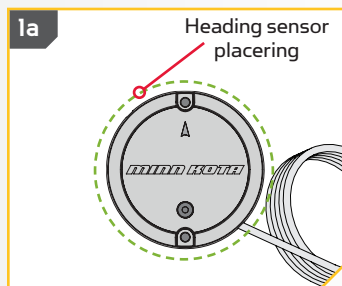
Installation - Kabel genom monteringsytan

1

DU BEHÖVER



- Granska avsnittet "Att tänka på vid montering" och placera Heading sensorn (pos #2) platt på tilltänkt monteringsyta och märk ut positionen.
- Lyft bort Heading sensorn och markera en punkt med en syl eller liknande märkverktyg vid monteringsplatsen där strömkabeln kommer passerar genom ytan.
- Borra ett hål genom monteringsplats med ett 1/4" Borr (6,4mm)
- Dra strömkabeln genom det borrarade hålet och mata kabeln hela vägen tills Heading sensorn sitter tätt mot monteringsytan och hela kabellängden har löpt genom borrhålet.



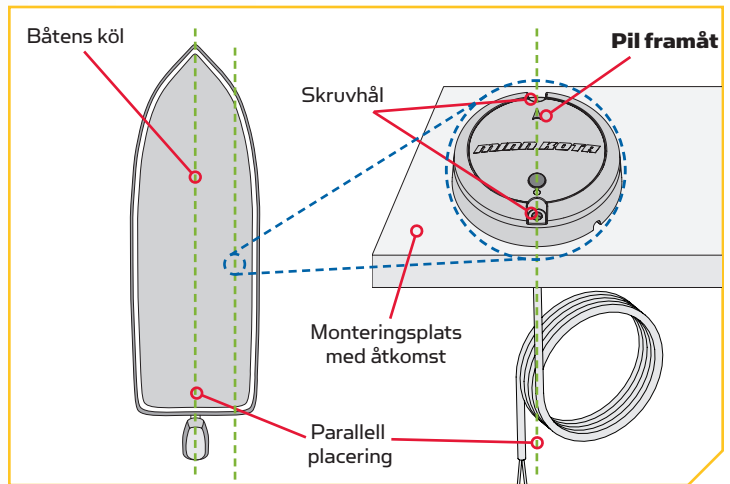
2

- e. Placera givaren så att pilen på locket pekar i båtens färdriktning, framåt.
Pilen måste vara parallell med båtens köl.
- f. Märk ut de två skruvhålen med en syl eller liknande märkvärktyg.



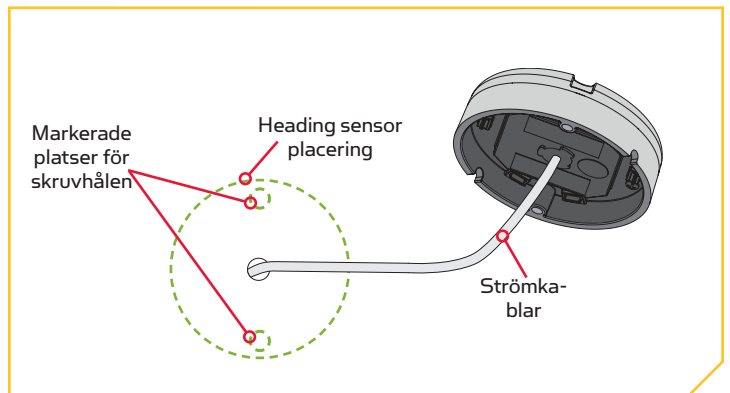
OBS!

Om du misslyckas med att rikta in Heading sensorn korrekt, kommer du erhålla felaktiga kompassavläsningar.



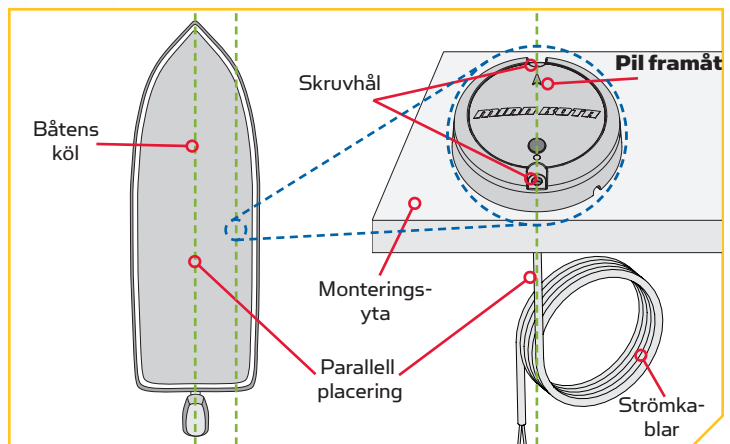
3

- g. Flytta Heading sensorn åt sidan och borra två hål med hjälp av en 9/64" (3,5 mm) borr på markerade platser.



4

- h. Placera Heading sensorn i monteringsposition och rikta in hålen mot de borrarade hålen på monteringsytan.
Se till att montera pilen framåt och parallellt med båtens köl.
- i. Applicera marinsilikon eller motsvarande tätning på på skruvarna #8 - 18x1-1/2 (pos #1) för att förhindra vattenskador på båten.



OBS!

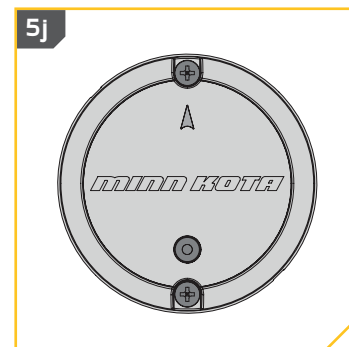
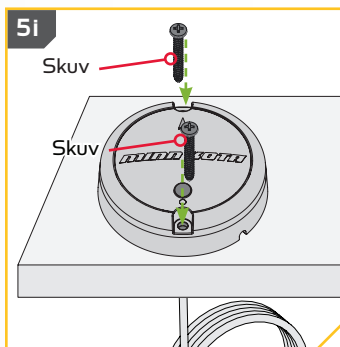
Om monteringsytan är tunn eller gjord av ett lättviktsmaterial, kan monteringsytan behöva förstärkas för att stödja Heading sensorn tillräckligt. Dra åt monteringsskruven för hand för att undvika skador på monteringsplatsen och riktningsgivare.

DU BEHÖVER



- j. Montera Heading sensorn med en #2 skruvmejsel och de två avsedda skruvarna. Dra skruvarna för hand.

OBS! Om du måste ersätta någon av skruvarna, se till att de är av hög kvalitet, icke-magnetiska och gjorda av rostfritt stål.

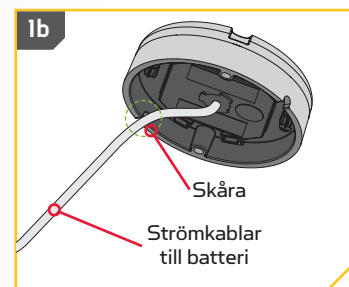
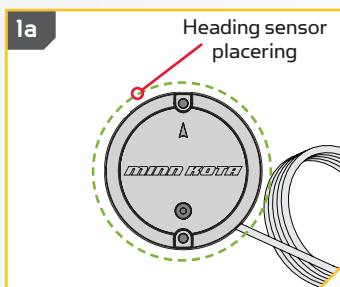


Installation - Inget utrymme under monteringsplats

DU BEHÖVER



- Granska avsnittet "Att tänka på vid montering" och placera Heading sensorn (pos #2) platt på tilltänkt monteringsyta och märk ut positionen.
- Dra strömkabeln genom en av de två skårorna i botten av Heading sensorn. När pilen på Heading sensorn pekar mot båtens för, bör kabeln gå ut från Heading sensorn i den riktning kabeldragning mot strömkällan kommer ske.

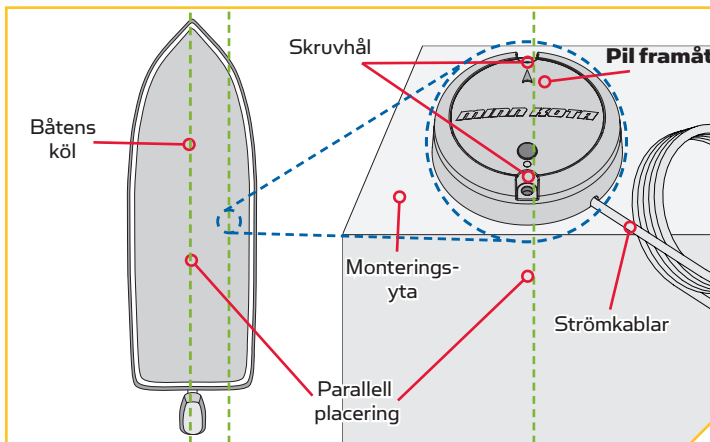


- Kontrollera placeringen ev givaren, så att pilen på locket pekar i båtens färdriktning, framåt.
Pilen måste vara parallell med båtens köl.



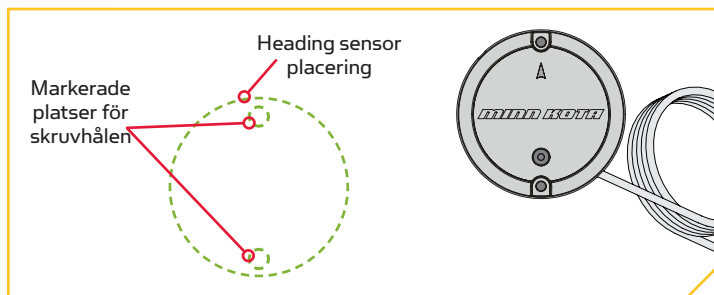
OBS!

Om du misslyckas med att rikta in Heading sensorn korrekt, kommer du erhålla felaktiga kompassavläsningar.



3

- d. Märk ut de två skruvhålen med en syl eller liknande märkvärktyg.
- e. Flytta Heading sensorn åt sidan och borra två hål med hjälp av en 9/64" (3,5 mm) borrhål på markerade platser.



4

DU BEHÖVER

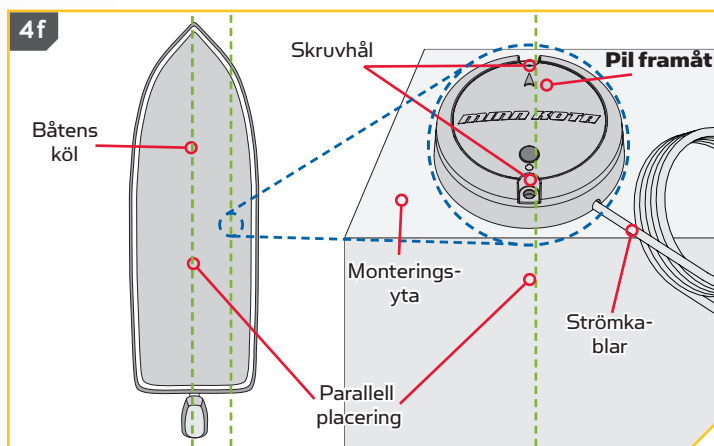


- f. Placera Heading sensorn i monteringsposition och rikta in hålen med de borrarade hålen på monteringsytan. Se till att montera pilen framåt **och parallellt med båtens köl**.
- g. Applicera marin-silikon eller motsvarande tätning på skruvarna #8 - 18x1-1/2 (pos #1) för att förhindra vattenskador på båten.
- h. Montera Heading sensorn med en #2 skruvmejsel och de två avsedda skruvarna. Dra skruvarna för hand.



OBS!

Om du misslyckas med att rikta in Heading sensorn korrekt, kommer du erhålla felaktiga kompassavläsningar.

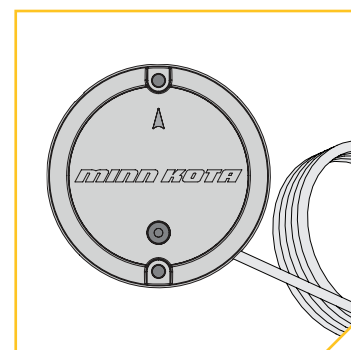
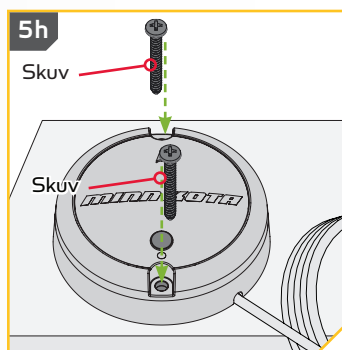


5



OBS!

Om monteringsytan är tunn eller gjord av ett lättviktsmaterial, kan monteringsytan behöva förstärkas för att stödja Heading sensorn tillräckligt. Dra åt monteringskruven för hand för att undvika skador på monteringsplatsen och riktningsgivare.

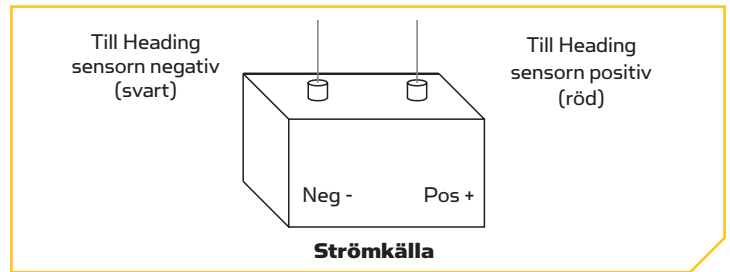


OBS! Om du måste ersätta någon av skruvarna, se till att de är av hög kvalitet, icke-magnetiska och gjorda av rostfritt stål.

Ansluta Heading Sensor till en strömkälla

Heading sensorn drivs med 12 volt, antingen via en switch eller direkt till batteriet. För att ansluta Heading sensorn, följ anvisningarna nedan.

1. Anslut positiv (+) röd kabel till positiv (+) batteripol.
2. Anslut negativ (-) svart kabel till negativ (-) batteripol.



VARNING

Koppla aldrig samman polerna (+) och (-) från samma batteri. Säkerställ att inga metallföremål kan falla ned på batteriet och kortsluta polerna. Detta skulle omedelbart leda till kortslutning och mycket stor brandrisk.

HEADING SENSOR KOMMUNIKATION

LED-SIGNALER BETYDELSE

Heading sensorn visar olika arbetslägen med en LED-diod belägen vid Parkopplings-knappen. Det finns tre olika blink-mönster som kommunicerar olika operationslägen. Bekanta dig med givarens arbetslägen för att enkelt kunna avgöra om Heading sensorn är uppkopplad och kommunicerar med i-Pilot Link eller i-Pilot

De tre blinkmönster som Heading sensorn LED-dioder visar är:

1. Strömansluten - När Heading sensorn först ansluts till en strömkälla, lyser LED-dioden i 3 sekunder och slocknar sedan.
2. Parkoppling - Heading sensorn kan parkopplas med i-Pilot eller i-Pilot Link. När Heading sensorn försöker parkoppla blinkar LED-dioden två gånger per sekund, i upp till 20 sekunder. Om parkopplingen lyckas, kan Heading sensorn börja användas. Om Heading sensorn inte kan parkopplas, stängs LED-dioden av.
3. Normal drift - Under normal drift när Heading sensorn är ansluten till en strömkälla och parkopplad till och aktivt kommunicerar med i-Pilot- eller i-Pilot Link, blinkar LED-dioden på Heading sensorn en gång var 3:e sekund.

HEADING SENSOR INSTÄLLNING

PARKOPPLA HEADING SENSOR

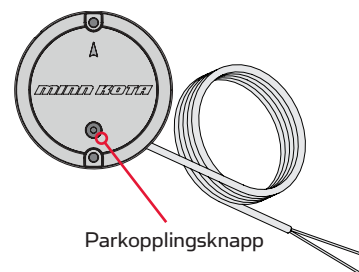
Kontrollera att Heading sensorn är korrekt installerad och ansluten till strömkälla innan du parkopplar. Granska avsnittat "LED-signaler Betydelse" för att förstå vilket arbetsläge givaren befinner sig i och för att avläsa när parkopplingen lyckats.

Att Parkoppla HeadingSensor:

1

- a. Anslut Heading sensorn till en strömkälla. Kontrollera att lysdioden på Heading sensorn tänds i 3 sekunder och sedan slocknar.
- b. Starta Trollingsmotorn. Se trollingsmotorns användarhandbok för anvisningar om hur du startar trollingsmotorn.
- c. Tryck på parkopplings-knappen på Heading sensorn. Kontrollera att LED-dioden indikerar att parkoppling pågår.

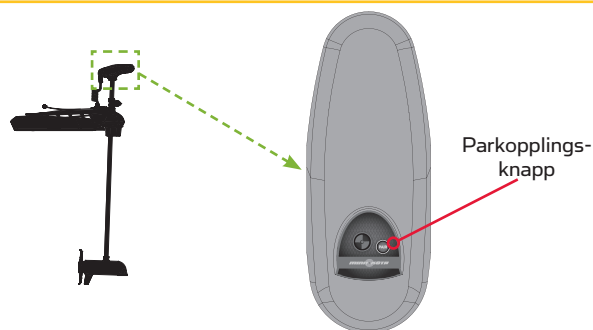
1c



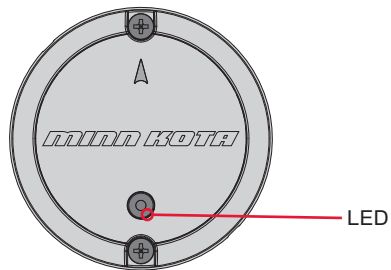
- d. Så fort som möjligt, håll ned knappen för parkoppling på i-Pilot- eller i-Pilot Link kontrollhuvud.
- e. I-Pilot- eller i-Pilot Link Kontrollhuvud avger ljudsignaler när Heading sensorn är parkopplad. Släpp parkopplings-knappen på Kontrollhuvudet. Kontrollera om LED-dioden på Heading sensorn ger ifrån sig blinkmönster för normal drift.
- f. Efter att Heading sensorn är parkopplad med i-Pilot- eller i-Pilot Link, fortsätt med att kalibrera givarens offset.

OBS! Om batteriet tar slut förlorar inte Heading sensorn sin parkoppling med i-Pilot- eller i-Pilot Link.

2d



2e



HEADING SENSOR KALIBRERING

Kalibrering av Heading sensorn initieras med fjärrkontrollen för i-Pilot eller i-Pilot Link. Se användarhandboken för din motor om du är osäker på i-Pilot-system som din motor är utrustad med. Kalibreringen av Heading sensorn måste ske när båten ligger i vattnet. Kalibrering av Heading sensorn ska alltid utföras efter att trollingmotor och Heading sensorn har installerats - men före Offsetering utförs. Heading sensorn måste kopplas till strömkälla och parkopplas med Kontrollhuvudet innan detta moment inleds. Kalibreringen innebär att båten måste köras i två kompletta cirklar, så ha detta i beräkningen när du förbereder momentet. För att slutföra den här processen, läs alla säkerhetsföreskrifter och följ nedanstående procedur.



VARNING

Du ansvarar för säker och ansvarsfull användning av din båt. Vi har utformat din Minn Kota-produkt till ett noggrant och pålitligt verktyg, som underlättar båtmanövrering och förbättrar din förmåga att fånga fisk. Denna produkt befriar dig inte från ansvaret för säker drift av din båt. Du måste undvika risker vid navigering och alltid upprätthålla uppmärksamhet, så du kan reagera på situationer som uppstår. Du måste alltid vara beredd att återta manuell kontroll av båten. Lär dig först att hantera din Minn Kota-produkt i ett område fritt från faror och hinder.



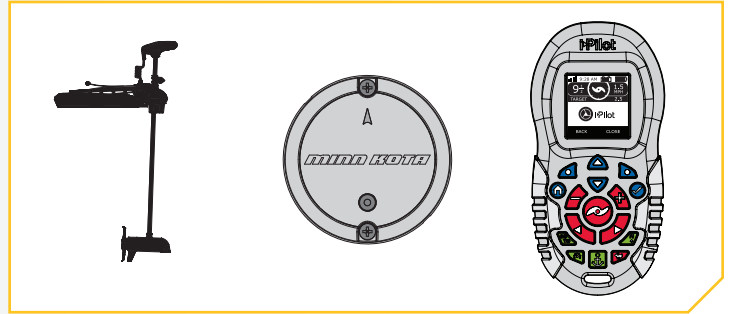
VARNING

Se till att varken du eller andra personer närmar sig propellern, varken med kroppsdelar eller objekt. Motorn är kraftfull och kan skada dig själv eller andra. Se upp för simmande personer och flytande föremål när motorn är igång. Personer vars förmåga att köra motorfordon eller vars reaktioner är nedsatt av alkohol, narkotika, läkemedel eller andra ämnen är inte tillåtna att använda denna motor.

Heading Sensor - Kalibrering för i-Pilot

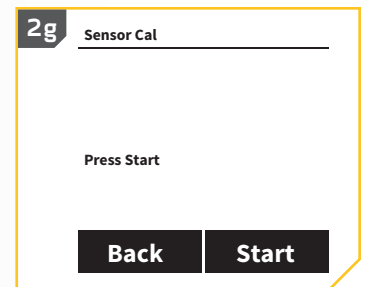
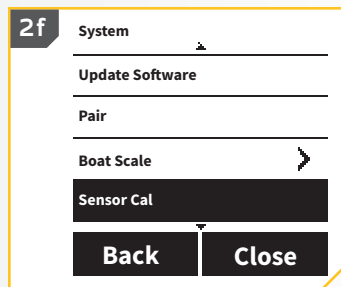
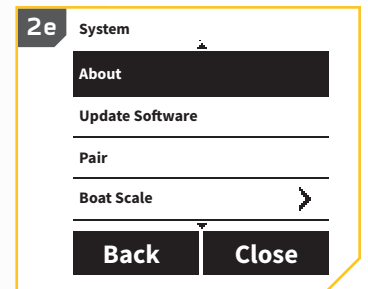
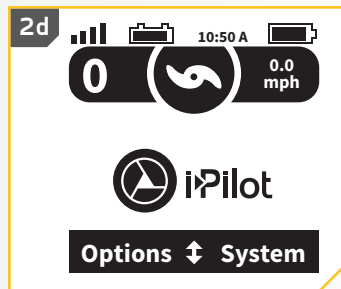
1

- a. Granska alla säkerhetsvarningar och navigera sedan din båt till ett område fritt från hinder.
- b. Starta trollingmotorn enligt anvisningarna i användarhandboken. Kontrollera att Heading sensorn också är igång och parkopplad med trollingmotorn.
- c. Starta fjärrkontrollen för ditt i-Pilotsystem.



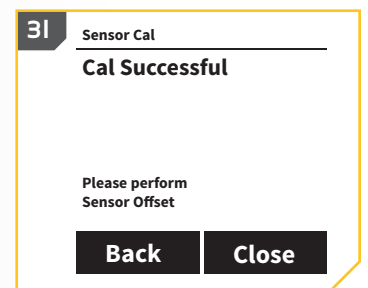
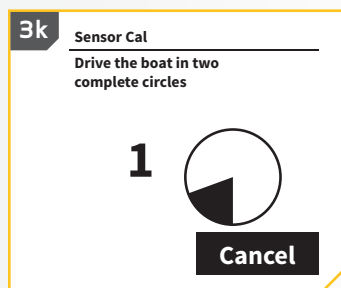
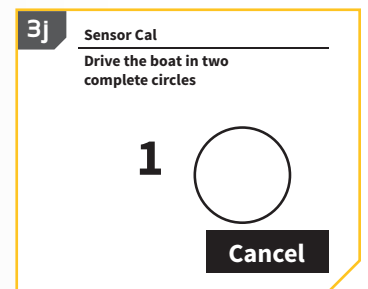
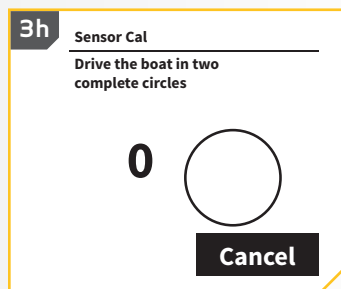
2

- d. På i-Pilot fjärrkontrollen, använd Meny Upp  och Meny Ner  för att hitta System-menyn längst ned på skärmen.
- e. Tryck på höger funktionstangent  för att välja.
- f. Använd knapparna Meny Upp  och Meny Ner  för att hitta Sensor Cal längst ned på skärmen. Använd knappen Ok  för att välja.
- g. Skärmen för Givarkalibrering visas.



3

- h. Tryck på höger funktionstangent  för att välja.
- i. Granska alla säkerhetsvarningar och följ sedan anvisningarna på skärmen och kör båten två hela varv i en cirkel.
- j. På vänster sida av skärmen ser du en räknare som visar antal hela varv att båten har kört och kommer att öka från 0 till 1 och 2 allteftersom cirkelarna är kompletta.
- k. Cirkeln på höger sida av skärmen kommer att visa hur långt båten har kommit i den aktuella cirkeln och fyller i ett cirkeldiagram allteftersom båtenfärden i cirkeln fortskrider.
- l. När de två kompletta cirkelarna har genomförts, visas "Cal Successful" på skärmen.

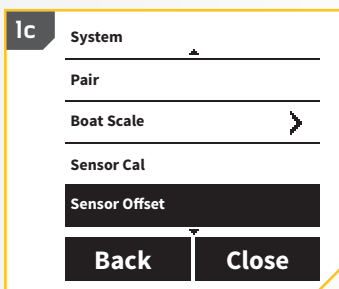
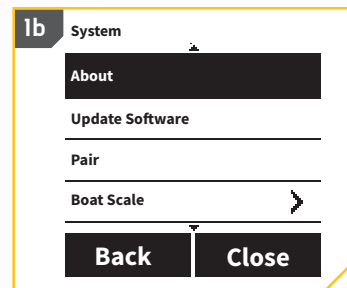
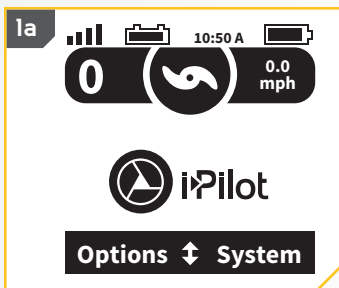


HEADING OFFSET

När Heading sensorn är kalibrerad, bör du ställa in offseteringen. Offseteringen är skillnaden mellan vinkeln på båtens köl och riktningen på Kompassgivaren som sitter monterad på båten. Under installationen installerades Heading sensorn så parallell till båtens köl som möjligt. Om båtens köl och Heading sensorn är helt parallella och pekar i exakt samma riktning, ska offseteringen vara optimala 0° grader. Som du vet är en installation sällan helt perfekt, därför kan Heading offset finjusteras på fjärrkontrollen för i-Pilot- eller i-Pilot för att kompensera skillnaden. Heading offset kan korrigera skillnaden i ett intervall mellan +30° och -30° grader.

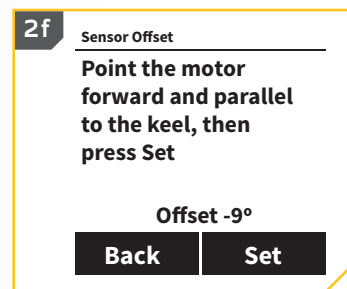
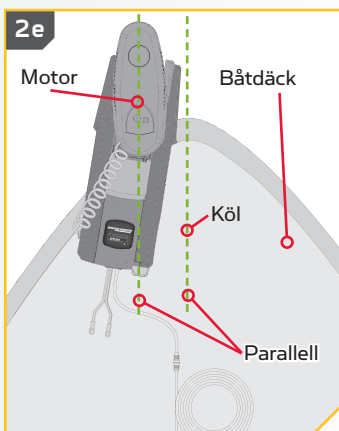
1

- På i-Pilot fjärrkontrollen, Använd Meny Upp  och Meny Ner  för att hitta System-menyn längst ned på skärmen.
- Tryck på höger funktionstangent  för att välja.
- Använd knapparna Meny Upp  och Meny Ner  för att hitta Sensor Offset längst ned på skärmen. Använd knappen Ok  för att välja.



2

- Skärmen för Sensor-offset visas.
- Vrid motorn så att den är parallell med båtens köl.
- Tryck på höger funktionstangent  för att välja.
- Givarens Offset justeras automatiskt. Använd vänster Funktionsknapp Back , eller tryck på Hem  knappen för att stänga menyn.



Ordet och logotypen Bluetooth® är registrerade varumärken som ägs av Bluetooth SIG, Inc. och all användning av Johnson Outdoors, Inc. är under licens. Övriga varumärken och varunamn tillhör deras respektive ägare.

Mer information om garantin, besök minnkotamotors.com

WARNING: Den här produkten innehåller kemikalier som enligt Kalifornisk delstat kan orsaka cancer, fosterskador eller andra reproduktionsskador.



minnkotamotors.com

Minn Kota Consumer & Technical Service
Johnson Outdoors Marine Electronics,
Inc.
PO Box 8129
Mankato, MN 56001

121 Power Drive
Mankato, MN 56001
Phone (800) 227-6433
Fax (800) 527-4464



©2016 Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc.
All rights reserved.

[illegible]

[illegible]



WWW.COMSTEDT.SE

KONTAKTA DIN ÅTERFÖRSÄLJARE OM DU HAR NÅGRA FRÅGOR