

Sähkökeulamoottorin i-Pilot ja i-Pilot LINK -kaukosäätimet



 **MINN KOTA®**

Kalibrointi i-Pilot

Aja vene sopivaan avoimeen paikkaan vesillä, laske sähkökeulamoottori käyttöasentoon ja tarkista, että suunta-anturi on normaalissa toimintatilassa (virta päällä, LED vilkahtaa kerran kolmessa sekunnissa). Käynnistä myös i-Pilot -kaukosäädin.

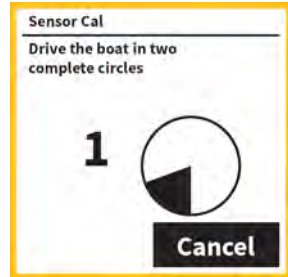


1. Valitse i-Pilot -kaukosäätimen Järjestelmä (System) -valikosta Anturin kal (Sensor Cal).

HUOM: Jos valikkoa ei löydy kaukosäätimestä tarkista, että kaukosäädin on liitetty ohjauksikköön (ks. yhdistämishoje jäljempää tästä oppaasta).

2. Valitse OIKEA painikkeella Aloita (Start).

3. Seuraa i-Pilot -kaukosäätimen ruudulle tulevia ohjeita ja aja kaksi täyttä ympyrää. Ruudulla näkyvät numerot (0, 1 ja 2) osoittavat kierrosten täyttymistä, samalla kun ruudulla oleva ympyrä täyttyy kierroksen edistytessä.



4. Kaukosäädin ilmoittaa kierrosten ja kalibroinnin onnistuneesti päättyneiksi ja pyytää siirtymään suunta-anturin ohjelmallisen asennon asetukseen (Sensor Offset).

Suunta-anturin ohjelmallinen asennon korjaus

1. Valitse ja avaa i-Pilot -kaukosäätimen Järjestelmä (System) -valikosta Anturin asento (Sensor Offset) -valikko.
2. Käännä keulasähkömoottori kölin suuntaisesti ja valitse Aseta (Set).
3. Järjestelmä asettaa suunta-anturin asennon korjausarvon automaattisesti, minkä jälkeen voit poistua valikoista painamalla i-Pilot -kaukosäätimestä joko VASEN-näppäintä tai Koti-näppäintä.



Kalibrointi i-Pilot LINK

Aja vene sopivaan avoimeen paikkaan vesillä, laske sähkökeulamoottori käyttöasentoon ja tarkista, että suunta-anturi on normaalissa toimintatilassa (virta päällä, LED vilkahtaa kerran kolmessa sekunnissa). Käynnistä myös i-Pilot LINK -kaukosäädin. i-Pilot LINK -kaukosäädintä voidaan käyttää joko kosketusnäytön tai kaukosäätimen käyttönäppäinten avulla.

1. Valitse i-Pilot LINK -kaukosäätimen Koti-näkymästä Järjestelmä (System) -valikko.
2. Avaa Anturin kal (Sensor Cal) -valikko ja käynnistä kalibrointi valitsemalla Aloita (Start).



HUOM: Jos valikkoa ei löydy kaukosäätimestä tarkista, että kaukosäädin on liitetty ohjauksikköön (ks. yhdistämishoje jäljempää tästä oppaasta).

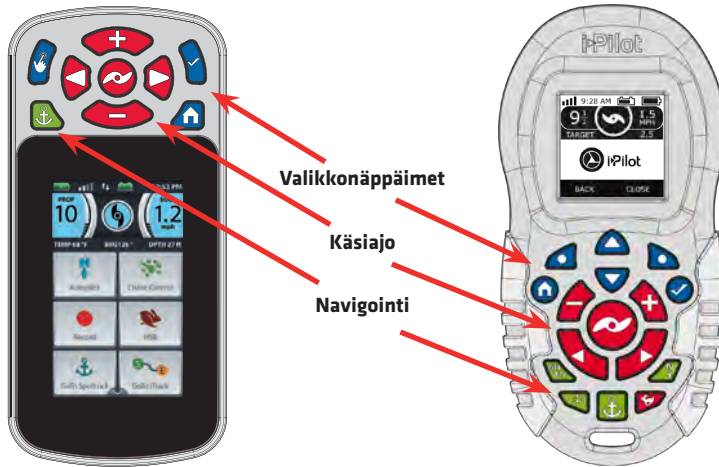
3. Seuraa i-Pilot LINK -kaukosäätimen ruudulle tulevia ohjeita ja aja kaksi täyttä ympyrää. Ruudulla näkyvät numerot (0, 1 ja 2) osoittavat kierrosten täyttymistä, samalla kun ruudulla oleva ympyrä täyttyy kierroksen edistyessä.
4. Kaukosäädin ilmoittaa kierrosten ja kalibroinnin onnistuneesti päättyneiksi ja pyytää siirtymään suunta-anturin ohjelmallisen asennon asetukseen (Sensor Offset).



Suunta-anturin ohjelmallinen asennon korjaus

1. Valitse ja avaa i-Pilot LINK -kaukosäätimen Järjestelmä (System) -valikosta Anturin asento (Sensor Offset) -valikko.
2. Käännä keulasähkömoottori kölin suuntaisesti (ks. kuva viereiseltä sivulta) ja valitse Aseta (Set).
3. Järjestelmä asettaa suunta-anturin asennon korjausarvon automaattisesti, minkä jälkeen voit poistua valikoista painamalla i-Pilot LINK-kaukosäätimen Koti-näppäintä.

i-Pilot Kaukosäätimet



i-Pilot kaukosäätimet on jaettu kolmeen osioon: **Käsiäjo (kuvassa punaiset)**, **Navigointi (kuvassa vihreät)**, **valikkonäppäimet (kuvassa siniset)**. Käsiäjo-osiot eivät vaadi GPS-signaalia toimiakseen, joten Käsiäjo-osion näppäimillä voit milloin tahansa ajaa ja ohjata venettä sekä käyttää potkurin toimintoja. Kaikki muut osiot vaativat GPS-signaalin toimiakseen.

Lisäksi kaikkiin i-Pilot/LINK -järjestelmiin on saatavilla lisävarusteena Micro Remote -kaukosäädin, jossa on vain yleisimmin käytetyt ohjaus-, AutoPilot- ja Taivasankkuri (Spot-Lock) -toiminnot. Micro Remote on ainoa kaukosäädin, joka tulee vakiona Minn Kota PowerDrive BT 45 Spot-Lock -keulasähkömoottoreissa. Hankkimalla lisävarusteena myytävän täyden i-Pilot -kaukosäätimen saadaan myös PD BT 45 Spot-Lock -moottorista täysiverinen i-Pilot -keulasähkömoottori.

i-Pilot kaukosäädinten ominaisuuksia

HUOM: Viittaukset i-Pilot kaukosäätimien ominaisuuksiin pätevät kaikkiin kaukosäätimiin, ellei erikseen toisin mainita.

Kaikki i-Pilot kaukosäätimet ovat **vesitiiviitä**, mutta ne **eivät kellu** vedessä.

i-Pilot kaukosäädinten **kantama** heikkenee oleellisesti, jos niitä käytetään tai ne on kiinnitetty jonkin metallisen (esim. alumiini tai teräs) kohteen lähelle. Kaukosäätimen yläpäätyä ei myöskään suositella peitettäväksi käytön aikana.

i-Pilot kaukosäädinten **paristojen/akun kesto** riippuu käytön tiheydestä, ja etenkin siitä, kuinka useasti ja kirkkaalla LCD-ruudun taustavaloa käytetään. Kun kaukosäätimen paristo on lopussa, ruudulle ilmestyy pariston vähyyttä ilmaiseva symboli. Symbolin ollessa näkyvässä **Taustavalo** poistuu käytöstä paristojen säästämiseksi.

Kaukosäätimet käynnistyvät ja sammuvat OK-näppäimestä. i-Pilot kaukosäädin sammuu automaattisesti 30 minuutin kuluttua viimeisestä näppäimen painalluksesta, jos ne ovat käynnissä olevan i-Pilot ohjausyksikön kantaman sisällä. i-Pilot LINK -kaukosäätimen automaattisen sammutusajan voi määrittää 15–120 minuutiksi, tai asettaa kaukosäätimen pysymään aina päällä. Kaukosäätimet sammuvat kolmen sekunnin kuluessa siitä, kun järjestelmän ohjausyksikkö sammuu, tai kun kaukosäädin viedään sen kantaman ulkopuolelle.

i-Pilot LINK -kaukosäätimen akun lataus

i-Pilot LINK -kaukosäätimen akku voidaan ladata silloin kun kaukosäädin on päällä tai pois päältä. Kaukosäädin voidaan ladata ainoastaan kaukosäätimen mukana tulleella USB-kaapelilla (toisessa päässä erikoisliitin), ja tehonlähteenä suositellaan käytettäväksi laitteen mukana tullutta muuntajaa. Lataamiseen voidaan tarvittaessa käyttää mitä tahansa USB-muuntajaa, mutta ota huomioon että laitteen mukana tuleva muuntaja on speksattu 2.1 A virralle.

Kaukosäätimien tunnistus (Bluetooth-pari)

Laitteen mukana tuleva i-Pilot kaukosäädin on esitunnistettu ohjausyksikölle tehtaalla. Ohjausyksikön päällä on painike, jolla laitteita (kaukosäätimiä, suuntaanturi, kaikuluotain) voidaan tunnistaa ja lisätä järjestelmään.

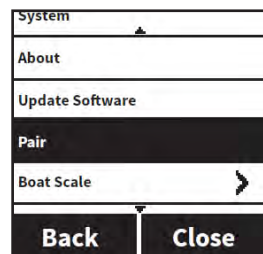
Uusien kaukosäätimien tunnistaminen:

1. Kytke virta uistelumoottoriin.

2a. Etsi i-Pilot-kaukosäätimen valikosta Järjestelmä (System) > Pari (Pair), mutta älä vielä valitse sitä.

2b. Etsi i-Pilot Link -kaukosäätimen valikosta Järjestelmä (System) > Paritus tai Parin muodostus (Pairing), mutta älä vielä valitse sitä.

2c. Micro Remot -kaukosäätimien Bluetooth-parin muodostus on kuvattu jäljempänä tässä oppaassa, kohdassa Micro Remoten tunnistus (Bluetooth).



3. Paina sähkömoottorin ohjausyksikön Bluetooth-painike (PAIR) pohjaan. Tasainen äänimerkki alkaa soida. Äänimerkin aikana paina i-Pilot -kaukosäätimen OK-painiketta/i-Pilot Link -kaukosäätimen Paritus/Parin muodostus (Pairing) -valintaa.

4. Kun sähkömoottorin ohjausyksikkö on onnistuneesti tunnistanut ja yhdistänyt kaukosäätimen, kolme pitkää äänimerkkiä soi. Tämän jälkeen kaukosäädin on käyttövalmis.

HUOM: Yksi kaukosäädin voi olla tunnistettuna vain yhdelle ohjausyksikölle kerralla. Yhdelle i-Pilot -ohjausyksikölle voidaan tunnistaa viisi (5) i-Pilot kaukosäädintä. Yhdelle i-Pilot Link -ohjausyksikölle voidaan tunnistaa kolme (3) yhtä aikaa käytössä olevaa kaukosäädintä. Jos ohjausyksikölle tunnistetaan useampia kaukosäätimiä, vanhimpien kaukosäädinten tunnistustiedot häviävät uusien tieltä.



Äänitilat

i-Pilot ja i-Pilot Link -järjestelmien ohjausyksikköön on sisäänrakennettu kaiutin, joka piippaa eri tavoin eri tilanteissa. Laitteissa on valittavissa kaksi eri äänitilaa, joista toisessa äänimerkkejä soitetaan useammin ja toisessa harvemmin.

Molemmissa äänitiloissa soitetaan seuraavat äänimerkit:

Laitteen käynnistyessä

Äänitila 1 aktivoitu

Äänitila 2 aktivoitu

Bluetooth-painiketta (Pair) painetaan ohjausyksiköstä

Bluetooth-laitteen tunnistus suoritettu

Navigoinnin keskeytys jalkapedaalilla/kaukosäätimellä

4 lyhyttä äänimerkkiä

1 äänimerkki

2 äänimerkkiä

Tasainen äänimerkki

3 pitkää äänimerkkiä

Virheääni

Katso täydellinen äänimerkkilista alkuperäisestä ohjekirjasta osoitteessa www.minnkotamotors.com (englanniksi).

Äänitilan vaihtaminen

1. Valitse valikko Valinnat (Options) > Äänitila (Audio Mode).

2. Valitse Tila 1 (Mode 1) tai Tila 2 (Mode 2).

Järjestelmän käynnistys

Kun i-Pilot-järjestelmä ja sähkökeulamoottori on onnistuneesti asennettu ja testattu, on aika vesillä toimimiseen. Seuraavat toimenpiteet tulisi suorittaa jokaisen järjestelmän käynnistykseen yhteydessä:

1. Liitä uistelumoottori akkuun ja laske moottori veteen.

2a. Käynnistä i-Pilot -kaukosäädin painamalla OK-näppäintä. Siirry viestiruudusta Koti-näkymään (ks. kuva) OIKEA-valikkonäppäimellä.

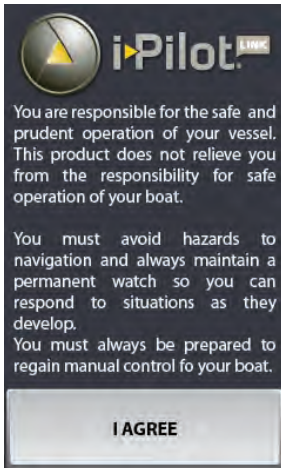
2b. Käynnistä i-Pilot Link -kaukosäädin painamalla OK-näppäintä. Siirry viestiruudusta Koti-näkymään (ks. kuva) valitsemalla Hyväksyn (I Agree) joko kosketusnäytön tai käyttönäppäimien avulla.

3. Kaikki kaukosäätimen Käsiäjo-toiminnot ovat käytössä heti.

4. Loput toiminnot tulevat käyttöön, kun järjestelmä kykenee vastaanottamaan vähintään yhden palkin verran GPS-signaaleja.

You are responsible for the safe and prudent operation of your vessel. This product does not relieve you from the responsibility for safe operation of your boat.

OK



Virrankulutus

i-Pilot/i-Pilot Link -ohjausyksikkö käynnistyy, kun uistelumoottori on käynnistynyt. Terrova BT -moottoreissa silloin, kun vihreä Järjestelmä valmis (System Ready) merkkivalo palaa. PowerDrive BT -moottoreiden tapauksessa aina, kun moottorin virtakaapelit on kytkettynä akkuun. Tämän vuoksi on erittäin tärkeää irrottaa etenkin PowerDrive BT -moottori akusta käytön jälkeen, sillä muutoin akku saattaa tyhjäntyä.

Ulterra BT -moottoreissa i-Pilot/i-Pilot Link käynnistyy vasta, kun moottori on liitetty akustoon, käynnistetty, ja vihreä Järjestelmä valmis (System Ready) merkkivalo palaa.

i-Pilot -kaukosäädin toimii kolmella AAA-paristolla. i-Pilot Link -kaukosäätimessä on sisäänrakennettu ladattava akku. Paristojen/akun kesto riippuu mm. siitä, kuinka useasti kaukosäädintä käytetään ja onko esim. kaukosäätimen näytön taustavalo käytössä. i-Pilot -kaukosäädin sammuu automaattisesti 30 minuuttia sen jälkeen, kun jotain näppäintä on viimeisen kerran painettu. i-Pilot Link -kaukosäätimen automaattinen virrankatkaisu voidaan asettaa 15 min.–120 min. välille, tai se voidaan asettaa olemaan jatkuvasti päällä. Kaukosäätimet sammuvat automaattisesti myös silloin, kun ne on viety ohjausyksikön kantaman ulkopuolelle.

Laitteiston tarkkuus

i-Pilot-järjestelmän tarkkuus ja reagointikyky, jolla laitteisto ohjaa venettä, riippuu monista tekijöistä. On hyvä tuntee muutamia näistä tekijöistä, jotta laitteiston toiminta on helpompi ymmärtää.

* **Moottorin työntövoiman suhde veneen painoon:** Pienissä veneissä suurempi työntövoima saattaa aiheuttaa ylikorjausta. Suuremmissa veneissä pieni työntövoima saattaa hidastaa i-Pilotin reagointinopeutta.

* **Tuuli/virtaama:** Kova tuuli tai virtaama saattaa haitata i-Pilotin ohjauksen tarkkuutta. Huomaa tämä etenkin autopiloteja käyttäessä.

* **GPS-signaalin voimakkuus:** Mitä parempi GPS-signaali, sen parempi paikannuskyky.

* **Akuston varaus:** Mitä täydempi akusto, sen parempi suorituskyky.

Muita i-Pilot-järjestelmien toimintoja ja ominaisuuksia

Navigointi

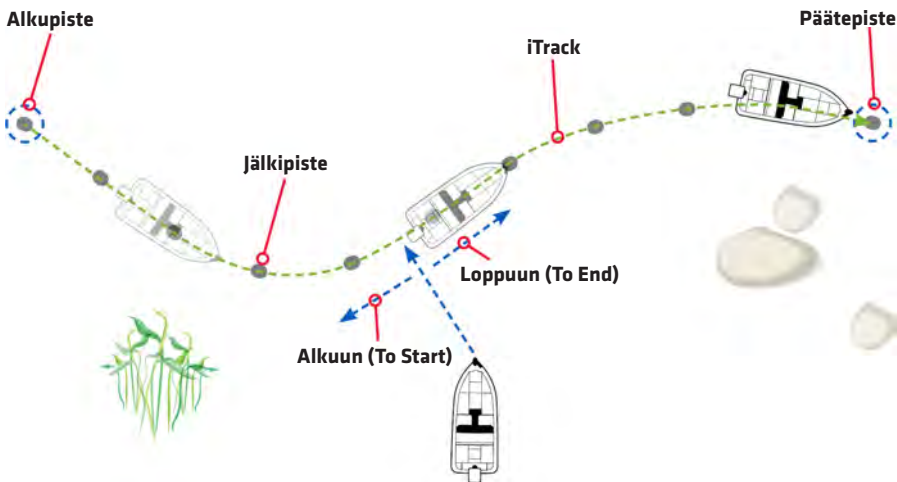
i-Pilot hyödyntää sekä GPS-satelliittien signaaleja että digitaalista kompassia määrittääkseen sijaintiaan, suuntimaa ja moottorin osoittamaa suuntaa. Yksinkertaistettuna, näiden ominaisuuksien avulla i-Pilot luo ja muistaa paikannuspisteitä, joiden avulla se voi navigoida venettä automaattisesti.

i-Pilot ei voi navigoida ilman GPS-satelliittien tuottamaa informaatiota, joten vähimmäismäärä (1 palkki kaukosäätimen ruudulla) vastaanotettuja signaaleja vaaditaan navigointiominaisuuksien käyttöä varten. Paras hyöty laitteistosta saadaan, kun i-Pilot kykenee vastaanottamaan neljän palkin verran GPS-signaaleja.

HUOM: GPS-signaalin vahvuus riippuu monista tekijöistä, mm. siitä onko i-Pilot-ohjausyksiköllä esteetön näkyvyys taivaalle. Esimerkiksi korkeat rantavallit ja metsikkö voivat haitata näkyvyyttä.

i-Pilot-järjestelmien erityisiä navigointiominaisuuksia ovat **Taivasankkuri**, **AutoPilot**, **Vakionopeudensäädin** ja **iTrack-jäljet**. Lisäksi i-Pilot LINK -järjestelmissä voidaan mm. käyttää reittipisteitä sekä Humminbird-yhteyden (Ethernet) avulla karttakäyrien seuranta-ominaisuuksia ja reittipisteistä koostuvia reittejä.

iTrack-jäljet



i-Pilot-järjestelmät voivat tallentaa erityisiä jälkiviivoja, iTrackeja, jotka koostuvat peräkkäisistä paikannustietojen tuottamista sijaintipisteistä. Pisteiden etäisyys riippuu GPS-signaalien vahvuudesta ja tallennuksen nopeudesta. Jälki voidaan myöhemmin toistaa, jolloin i-Pilot navigoi automaattisesti aiemmin kuljetun ja tallennetun matkan. iTrack-jäljellä kulun aikana voidaan mm. muuttaa nopeutta käsin suuremmaksi tai pienemmäksi tai käyttää esim. vakionopeudensäädintä.





HUOM: iTrack-jälki ei ole Humminbird-karttaplottereiden käyttämä peräkkäisistä reittipisteistä koostuva reitti, koska iTrack-jälkeen ei tallennu yhtään reittipistettä. Sen sijaan iTrack-jäljet rinnastuvat Humminbird-laitteiden tallentamiin jälkiviivoihin (ks. tarvittaessa lisätietoja Humminbird-päätelaitteen käyttöoppaasta).

i-Pilot-järjestelmien muistikapasiteetit











i-Pilotin muistiin (ohjausyksikössä) mahtuu 16 tallennettua iTrack-jälkeä (yhden jäljen pituus korkeintaan 3,2 kilometriä) ja 16 yksittäistä taivasankkuripistettä. Nämä tallennukset pysyvät laitteen muistissa myös silloin kun laitteisto on irrotettu akusta. Taivasankkurien ja jälkien muistit ovat toisistaan erilliset muistit, eivätkä ne voi tallentua toistensa päälle. Sen sijaan uusia taivasankkuripisteitä voidaan tallentaa vanhojen taivasankkuripisteiden päälle, samoin kuin uusia iTrackeja vanhojen iTrackien päälle.

i-Pilot Link kykenee käyttämään sekä omaa että Humminbird-päätelaitteen muistia (Ethernet-yhteys) iTrack-jälkien, taivasankkuripisteiden ja reittipisteiden tallennukseen. i-Pilot Linkin omaan muistiin (ohjausyksikkö) mahtuu 16 iTrackia, 16 taivasankkuripistettä ja 16 reittipistettä. i-Pilot Linkiin tallennettuja tietoja voidaan muokata ja siirtää Humminbird-päätelaitteella aivan samoin kuin Humminbird-päätelaitteeseen tallennettuja jälkiä ja reittipisteitä.




I-PILOT

	KOTI - Avaa kotinäkymän
	YLÖS/ALAS - Selaa kaukosäätimen valikoita ym.
	OIKEA/VASEN - Valikkonäppäimet, joiden toiminnot vaihtelevat kulloisenkin toiminnon mukaan
	OK - Käynnistä kaukosäädin. Hyväksy YLÖS/ALAS- ja OIKEA/VASEN -näppäimillä tehdyt valinnat. Sammuta kaukosäädin (paina 3 sek.)


















	Vähennä nopeutta		Ohjaus OIKEA
	Kasvata nopeutta		Ohjaus VASEN
	Potkuri päälle/pois		Nopeusasetuksen ohitus (High Speed Bypass, HSB) Käynnistä kaksoispainalluksella
	GO TO - Mene taivasankkurille (Spot-Lock) tai kulje iTrack		AUTOPILOT - Käynnistä AutoPilot tai Älykäs AutoPilot
	VAKIONOPEUDEN-SÄÄDIN		TAIVASANKKURI (Spot-Lock)

Otsikkorivi

	GPS-signaalin vahvuus	10:50 A	Kellonaika
	Moottorin akuston varaus (vain Ultrerra)		Kaukosäätimen paristojen varaus

Näytön kuvakkeet

	Taivasankkuri päällä
	Taivasankkurin siirtymä (Spot-Lock Jog)
	Perinteinen AutoPilot
	Älykäs AutoPilot
	iTrack tallennus käynnissä
	Kulku iTrackilla
	Potkurin lukitus (vain tiettyjen Ultrerran toimintojen aikana)
	Syvyyssäätö (vain Ultrerra)
	Kaukosäätimen näytön kirkkauden säätö

	Potkurin tila - kytketty, mutta pysähdyksissä; pyörii; vilkkuu, kun potkuri tulee kytkeä
	Potkurin nopeusasetus, 0-10, puolen askeleen välein
	Maanopeus
	Vakionopeudensäätimen asetettu nopeus
	Näppäinlukko päällä
	Valikoiden vieritys - selaa valikoita YLÖS/ALAS -näppäimillä

Taivasankkurin (Spot-Lock) asettaminen



1. Paina kaukosäätimen Taivasankkuri-näppäintä.
2. Kaukosäätimen ruudulle ilmestyy taivasankkurin tilapäiset tiedot.
3. Selaa valikkoa YLÖS/ALAS-näppäimillä ja valitse Tallenna (Save). Valitse Taivasankkuripisteiden listasta haluamasi muistipaikka ja tallenna uusi taivasankkuri VASEN-näppäimellä.

Taivasankkurista irrottaminen

1. Taivasankkurointi irtoaa, kun Taivasankkuri-näppäintä painetaan uudelleen, tai kun valikosta valitaan Peruuta (Cancel).

Taivasankkurin haku muistista

1. Aja korkeintaan 400 metrin päähän aiotusta Taivasankkuri-pisteestä ja paina GO TO -näppäintä.
2. Valitse Taivasankkuri (Spot-Lock) -listasta haluttu piste ja hyväksy valinta OK-näppäimellä.

Spot-Lock Jog/Taivasankkurin siirtymä (edellyttää suunta-anturia)

1. Kun vene on asetettu Taivasankkuriin, voit tehdä nopeasti 1,5 metrin siirtymiä neljään eri suuntaan asetetun ankkuripisteiden ympärillä.
2. Paina nopeuden lisäys/vähennys (+ ja - -näppäimet, siirtymä eteen/taaksepäin), tai ohjaus oikea/vasen (siirtymä oikea/vasen) -näppäimiä, jolloin vene siirtyy automaattisesti 1,5 metriä näppäimen osoittamaan suuntaan.

Vakionopeudensäätimen kytkeminen päälle



1. Paina Vakionopeudensäädin-näppäintä kaukosäätimestä.
2. Sen hetkinen GPS-nopeus ilmestyy ruudulle. Säädä vakionopeuden arvoa + tai - -näppäimellä.

Vakionopeuden kytkeminen pois päältä

1. Paina Vakionopeudensäädin-näppäintä kytkeäksesi vakionopeuden pois päältä.

Nopeusasetuksen ohitus (HSB, High Speed Bypass)



1. Paina "jänis"-näppäintä kahdesti peräkkäin. Potkurin nopeusasetus nousee automaattisesti arvoon 10.
2. Poistu HSB-tilasta painamalla "jänis"-näppäintä kerran, tai painamalla Vähennä nopeutta (-) -näppäintä.

AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen päälle



1. Paina AutoPilot-näppäintä kaukosäätimestä, jolloin AutoPilot tai Älykäs AutoPilot -kuvake ilmestyy kaukosäätimen ruudulle.
2. Säädä AutoPilotin suuntimaa kääntämällä moottoria normaaliin tapaan. AutoPilot lukitsee suunnan automaattisesti uuteen moottorin suuntaan.

AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen pois päältä

1. Paina AutoPilot-näppäintä kaukosäätimestä kytkeäksesi autopilotin pois päältä.

iTrack-jäljen tallennus



1. Valitse YLÖS/ALAS-näppäimillä valikosta Tallenna (Record) ja hyväksy valinta VASEN-näppäimellä.
2. Ruudulle aukeaa iTrack-muistipaikkojen lista, jota voi selata YLÖS/ALAS-näppäimillä.
3. Valitse haluttu iTrack-muistipaikka OK-näppäimellä, jolloin jäljen tallennus alkaa välittömästi. Sen hetkinen veneen sijainti muuttuu automaattisesti tallennettavan iTrack-jäljen lähtöpisteeksi.
4. Tallennuksen aikana voit ohjata venettä täysin vapaasti ja tarvittaessa käyttää AutoPilotia ja/tai Vakionopeudensäädintä.
5. Pysäytä iTrack-jäljen tallennus valitsemalla YLÖS/ALAS-näppäimillä Pysäytä (Stop) ja hyväksymällä valinta VASEN-näppäimellä.
6. iTrack-jäljen tallennus pysähtyy automaattisesti, jos tallenteen pituus ylittää 3,2 km (2 mailia), tai jos Taivasankuri- tai GO TO -näppäintä painetaan.

Kulku iTrack-jäljellä

1. Aja vene korkeintaan 400 metrin päähän tallennetusta jäljestä. iTrack-jäljen ajo ei ala automaattisesti, ellei veneen sijainti ole riittävän lähellä jälkeä.
2. Paina GO TO -näppäintä (Taivasankuripisteiden lista aukeaa) ja heti perään paina OIKEA-näppäintä, jolloin tallennettujen iTrack-jälkien lista aukeaa kaukosäätimen ruudulle.
3. Valitse YLÖS/ALAS-näppäimillä haluttu iTrack. Valitse OIKEA/VASEN-näppäimillä jäljen kulkusuunta Alkuun (To Start) tai Loppuun (To End).
4. Järjestelmä ohjaa veneen automaattisesti lähimmälle iTrack-jäljen pisteelle ja siitä eteenpäin edellä valittuun suuntaan (alkuun/loppuun).

iTrack-jäljen kulku vastakkaiseen suuntaan





1. iTrack-jäljen kulkusuunta voidaan kääntää automaattisen navigoinnin aikana valitsemalla YLÖS/ALAS-näppäimillä Taaksepäin (Reverse) ja hyväksymällä valinta VASEN-näppäimellä.

I-PILOT LINK

	KOTI - Avaa kotinäkymän
	VALIKKO - Selaa kaukosäätimen näytön valikoita. Paina pohjassa (2 sek.) lukitaksesi kaukosäätimen tai avataksesi kaukosäätimen lukosta (paina 2 sek.).
	OK - Käynnistä kaukosäädin. Hyväksy YLÖS/ALAS- ja OIKEA/VASEN -näppäimillä tehdyt valinnat. Sammuta kaukosäädin (paina 3 sek.)
	Kasvata/vähennä nopeutta (+/-)
	Ohjaus VASEN/OIKEA
	Potkuri päälle/pois
	TAIVASANKKURI (Spot-Lock)
















Otsikkorivi

	GPS-signaalin vahvuus		Humminbird-yhteys - Valkoiset nuolet osoittavat data-yhteyttä Humminbird-päätelaitteen kanssa. Harmaat nuolet: ei yhteyttä.
	Moottorin akuston varaus (vain Ulterra)		Kaukosäätimen paristojen varaus

Infolaatikat

BRG	Suuntima (Bearing) - Suunta, joka osoittaa veneen sen hetkisestä sijainnista asetetun navigointikohteen suuntaan	TEMP	Lämpötila (Temperature) - Humminbird-päätelaitteelta tuleva lämpötilatieto
HDG	Suunta (Heading) - Suunta, johon moottori on käännetty	DPTH	Syvyys (Depth) - Humminbird-päätelaitteelta tuleva syvyystieto




KOTI-näkymän kuvakkeet

	AutoPilot
	Älykäs AutoPilot (Advanced AutoPilot)
	Tallennus (Record) - Aloita ja lopeta iTrack-jäljen tallennus
	HSB - Käynnistä HSB (High Speed Bypass) kaksoispainalluksella, jolloin potkurin nopeus nousee automaattisesti arvoon 10. Sulje HSB yhdellä painalluksella.
	Lukitse näppäimet (Lock Keys) - Lukitsee i-Pilot LINK -kaukosäätimen kosketusnäytön ja näppäimet. Voit käyttää myös VALIKKO-näppäintä näppäinten ja näytön lukitsemiseen ja vapauttamiseen (ks. ed. sivu).
	Vakionopeudensäädin (Cruise Control) - Käynnistä tai sammuta vakionopeudensäädin. Vakionopeudensäätimen ollessa käytössä +/- -näppäimet säätävät tavoitenopeutta sen sijaan että ne säätäisivät potkurin nopeusasetusta.
	Merkitse reittipiste (Mark Waypoint) - Merkitse reittipiste veneen sen hetkiseen sijaintiin (GPS tulee olla käytössä).
	Järjestelmä (System) - Säädä i-Pilot LINK -järjestelmän asetuksia.
	Valinnat (Options) - Tee erilaisia säätöjä i-Pilot LINK -järjestelmään.
	Mene Spot-Lockiin (Go To Spot-Lock) - Ajo taivasankkuriin.
	Mene iTrackiin (GoTo iTrack) - Ajo iTrackille.
	Mene reittipisteelle (GoTo Waypoint) - Ajo reittipisteelle.
	Ulterra - Ulterra-kuvakkeella aukeaa valikko, jossa päästään käyttämään erityisiä Ulterra-moottoreiden toimintoja.

HUOMIO: Näytön kuvakkeet muuttuvat tehtyjen asetusten ja valikoiden mukaan. Kuvakkeiden järjestystä voidaan muuttaa Valinnat -> Valikon muokkaus (Menu Edit), ja kosketusnäytön orientaatio voidaan myös halutessa kääntää kokonaan ylösalaisin (Valinnat -> Näytön kierto [Screen Rotate]).

Mittaristo



SOG	Maanopeus (Speed Over Ground) - sen hetkinen nopeus maahan nähden.		HSB (High Speed Bypass) - kuvake näkyvissä, kun HSB käytössä.
	Potkuri päällä/pois - kuvake näkyvissä, kun potkuri on aktiivinen. Pyörii, kun potkurin pyörimisnopeus on enemmän kuin 0. Viikkuu, kun potkuri tulee kytkeä päälle.		Vakionopeudensäädin - näkyvissä kun vakionopeudensäädin on aktiivinen ja jokin tavoitenopeus on asetettu.
		PROP	Potkurin (Propeller) pyörimisnopeus 0–10 puolen yksikön välein.

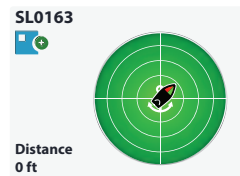
i-Pilot LINK -kaukosäätimen käyttö

Kaikki i-Pilot LINK -kaukosäätimen ruudun kautta avattavat valkot ja toiminnot voidaan tehdä joko kosketusnäytön tai VALIKKO- ja OK-näppäinten avulla. Alla olevissa ohjeissa kaikki valinnat voidaan siis suorittaa joko kosketusnäytöllä tai käyttönäppäimillä siten, että haluttu kohta valitaan ensin VALIKKO-näppäimellä, minkä jälkeen valinta hyväksytään OK-näppäimellä.

Taivasankkurin (Spot-Lock) asettaminen



1. Paina kaukosäätimen Taivasankkuri-näppäintä.
2. Kaukosäätimen ruudulle ilmestyy taivasankkuriin liittyvät kuvakkeet.
3. Tallentaaksesi taivasankkuripisteen napauta ensin ruudulle tullutta taivasankkurin kuvaketta tai paina OK-näppäintä.
4. Valitse seuraavaksi ruudulta Tallenna (Save). Kun tallennus on onnistunut, Tallenna-kuvake häviää kaukosäätimen ruudulta.



Spot-Lock Jog/Taivasankkurin siirtymä (edellyttää suunta-anturia)

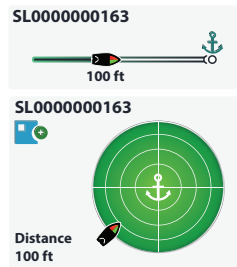
1. Kun vene on asetettu Taivasankkuriin, voit tehdä nopeasti 1,5 metrin siirtymiä neljään eri suuntaan asetetun ankkuripisteen ympärillä.
- 2a. Paina nopeuden lisäys (+-näppäin, siirtymä eteenpäin), vähennys (-näppäin, siirtymä taaksepäin) tai ohjaus oikea/vasen (siirtymä oikea/vasen) -näppäimiä, jolloin vene siirtyy automaattisesti 1,5 metriä näppäimen osoittamaan suuntaan.
- 2b. Voit myös käyttää kaukosäätimen ruudulla näkyviä suunta-painikkeita joko kosketusnäytön tai VALIKKO- ja OK-näppäinten avulla.

Taivasankkurista irrottaminen

1. Taivasankkurointi irtoaa, kun Taivasankkuri-näppäintä painetaan uudelleen. Taivasankkurin kuvakkeet häviävät kaukosäätimen ruudulta.

Taivasankkurin haku muistista

1. Aja korkeintaan 400 metrin päähän aiotusta Taivasankkuri-pisteestä.
2. Valitse kaukosäätimen ruudulta Mene Spot-Lockiin (Go To Spot-Lock). Ruudulle ilmestyy lista kaikista korkeintaan 400 metrin etäisyydellä olevista taivasankkuripisteistä.
3. Valitse listasta haluttu piste, minkä jälkeen järjestelmä ohjaa veneen automaattisesti valitulle pisteelle.



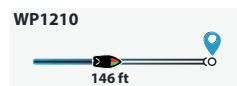
Reittipisteen merkintä

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta Merkitse reittipiste (Mark Waypoint).



Mene reittipisteelle (GoTo Waypoint)

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta Mene reittipisteelle (Go To Waypoint). Ruudulle ilmestyy lista kaikista korkeintaan 400 metrin etäisyydellä olevista reittipisteistä.
2. Valitse listasta haluttu piste, minkä jälkeen järjestelmä ohjaa veneen automaattisesti valitulle pisteelle.



Peruuta Mene reittipisteelle -toiminto

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta reittipisteisiin liittyvät kuvakkeet.
2. Valitse Peruuta (Cancel).

Vakionopeudensäätimen kytkeminen päälle



1. Valitse kaukosäätimen ruudulta Vakionopeudensäädin (Cruise Control).
2. Ruudulle ilmestyy vakionopeudensäätimen tavoitenopeus. Säädä nopeuden arvoa + tai -näppäimellä.

Vakionopeuden kytkeminen pois päältä

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta uudelleen Vakionopeudensäädin (Cruise Control), jolloin säädin menee pois päältä.

AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen päälle



1. Valitse kaukosäätimen ruudulta AutoPilot, jolloin ruudulle ilmestyy AutoPiloteihin liittyvät kuvakkeet.
2. Voit käyttää joko perinteistä autopilotia (siniset kuvakkeet) tai älykästä autopilotia (keltaiset kuvakkeet).



AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen pois päältä

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta uudelleen AutoPilot-kuvake, jolloin autopilot menee pois päältä ja siihen liittyvät kuvakkeet häviävät ruudulta.

iTrack-jäljen tallennus



1. Valitse kaukosäätimen ruudulta Tallenna (Record). Ruudulle ilmestyy iTrack-jälkeen liittyvät kuvakkeet.
2. Käynnistä potkuri ja ohjaa vene haluaamaasi kulkureittiä pitkin.
3. Tallenna kuljettu jälki valitsemalla kaukosäätimen ruudulta iTrack-jälkeen liittyvät kuvakkeet ja Pysähdy ja tallenna iTrack (Stop and Save iTrack).

Kulku iTrack-jäljellä

1. Aja vene korkeintaan 400 metrin päähän tallennetusta jäljestä. iTrack-jäljen ajo ei ala automaattisesti, ellei veneen sijainti ole riittävän lähellä jälkeä.
2. Paina Kulje iTrack (Go To iTrack) -kuvaketta, jolloin lähistöllä olevien tallennettujen iTrack-jälkien lista aukeaa kaukosäätimen ruudulle.
3. Valitse listasta haluttu iTrack ja kulkusuunta Alkuun (To Start) tai Loppuun (To End).



Peruuta kulku iTrack-jäljellä

1. Valitse kaukosäätimen ruudulta iTrack-jälkeen liittyvät kuvakkeet ja Peruuta (Cancel).

i-Pilot Link ja Humminbird-yhteys

i-Pilot LINK -järjestelmään sisältyy ominaisuuksia, jotka voidaan käynnistää vain Humminbird-päätelaitteelta, mutta joita voidaan sen jälkeen rajatusti käyttää ja säätää (esim. kulkusuunta) tai kytkeä pois päältä i-Pilot LINK -kaukosäätimellä. i-Pilot LINK -järjestelmä ja Humminbird-päätelaite tulee yhdistää toisiinsa Humminbird Ethernet -yhteydellä joko suoraan (edellyttää mahdollisesti lisävarusteena myytäviä Ethernet-kaapeleita ja -adaptereita) tai Humminbird Ethernet -kytkimen kautta.

Circle Mode: voit asettaa Humminbird-päätelaitteella pisteen, jonka ympäri i-Pilot LINK -järjestelmä ohjaa venettä automaattisesti ympyrän muotoisella radalla. Ympyrän sädettä ja kulkusuuntaa voidaan muuttaa i-Pilot LINK -kaukosäätimellä.

Karttakäyrien seuranta: voit asettaa i-Pilot LINK -järjestelmän seuraamaan Humminbird AutoChart -kartan syvyyskäyriä, vesikasvillisuusrajoja tai pohjankovuuskäyriä. Ominaisuus edellyttää, että Humminbird-päätelaitteella on käytössä lisävarusteena myytävä AutoChart ZeroLine -muistikortti. Katso lisätietoja käyristä Humminbird-päätelaitteen ohjekirjasta.

Reitit: voit asettaa i-Pilot LINK -järjestelmän seuraamaan jotain Humminbird-päätelaitteelle tallennettua reittiä. Reitti voidaan muodostaa Humminbird-päätelaitteella myös i-Pilot LINK -järjestelmään tallennetuista reittipisteistä. Huomaa, että voit tarvittaessa pysähtyä taivasankkuripisteelle kesken reitillä kulun, jolloin reitin navigointi tauotetaan ja sitä voidaan jatkaa kun taivasankkuri irroitetaan.

i-Pilot LINK Humminbird-yhteyden avulla voit myös käyttää ja ohjata sähkökeulamoottoria suoraan Humminbird-päätelaitteelta. Kun i-Pilot LINK -järjestelmä on onnistuneesti kytketty Humminbird-päätelaitteeseen (Ethernet-yhteys), kaikki valikot päivittyvät automaattisesti. Tämän jälkeen i-Pilot-navigointi (i-Pilot Navigation) tulee asettaa päälle (On) Humminbird-päätelaitteen valikoista, jolloin voidaan esimerkiksi asettaa erilaisia hälytyksiä ja automaattisesti synkronoida i-Pilot LINKiin tallennetut iTrack-jäljet, taivasankkuri- ja reittipisteet Humminbird-päätelaitteen muistiin.

MICRO REMOTE

i-Pilot Micro Remote -kaukosäätimessä on vain yleisimmin käytetyt ohjaus- ja GPS-toiminnot. i-Pilot Micro Remote -kaukosäätimessä ei ole näyttöä, eikä erityistä valikkojärjestelmää, kuten täysikokoisissa i-Pilot/i-Pilot LINK -kaukosäätimissä.



	AUTOPILOT - Käynnistä AutoPilot tai Älykäs AutoPilot		
	TAIVASANKKURI (Spot-Lock)		
	Vähennä nopeutta		Ohjaus OIKEA
	Kasvata nopeutta		Ohjaus VASEN
	Potkuri päälle/pois		Nopeusasetuksen ohitus (High Speed Bypass, HSB) Käynnistä kaksoispainalluksella

Jos käytössä on täysi i-Pilot/i-Pilot LINK -järjestelmä, johon on kytketty suunta-anturi ja Taivasankkuri (Spot-Lock) on aktiivinen, suunta/nopeusnäppäimet toimivat Taivasankkurin siirtymän (Spot-Lock Jog) näppäiminä.

Taivasankkurin (Spot-Lock) asettaminen



1. Paina kaukosäätimen Taivasankkuri-näppäintä.
2. Taivasankkuri-pisteitä ei voida tallentaa Micro Remote -kaukosäätimellä, mutta sillä asetettu piste voidaan tallentaa, jos käytössä on myös täysi i-Pilot/i-Pilot LINK -kaukosäädin.

Taivasankkurista irrottaminen

1. Taivasankkurointi irtoaa, kun Taivasankkuri-näppäintä painetaan uudelleen.

Nopeusasetuksen ohitus (HSB, High Speed Bypass)



1. Paina "jänis"-näppäintä kahdesti peräkkäin. Potkurin nopeusasetus nousee automaattisesti arvoon 10.
2. Poistu HSB-tilasta painamalla "jänis"-näppäintä kerran, tai painamalla Vähennä nopeutta (-) -näppäintä.

AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen päälle



1. Paina AutoPilot-näppäintä kaukosäätimestä, jolloin AutoPilot tai Älykäs AutoPilot -kuvake ilmestyy kaukosäätimen ruudulle.
2. Säädä AutoPilotin suuntimaa kääntämällä moottoria normaaliin tapaan. AutoPilot lukitsee suunnan automaattisesti uuteen moottorin suuntaan.

AutoPilotin ja Älykkään AutoPilotin kytkeminen pois päältä

1. Paina AutoPilot-näppäintä kaukosäätimestä kytkeäksesi autopilotin pois päältä.

HUOM: Käytössä olevan AutoPilot/Älykäs AutoPilot -ominaisuuksien välillä voidaan vaihtaa ainoastaan täyden i-Pilot/i-Pilot LINK -kaukosäätimen tai i-Pilot LINK -järjestelmään liitetyn Humminbird-päätelaitteen avulla.

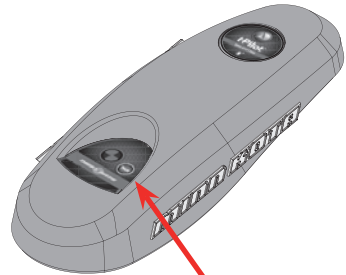
MICRO REMOTEN TUNNISTUS (BLUETOOTH)

Minn Kota i-Pilot/i-Pilot LINK -järjestelmissä voidaan käyttää yhtenä kaukosäätimenä (max. 5 kaukosäädintä/mobiililaitetta) Minn Kota Micro Remote -kaukosäädintä. Muodosta Bluetooth-pari ohjausyksikön ja Micro Remoten välille näin:

1. Paina ohjausyksikön PAIR-näppäin pohjaan (tasainen äänimerkki soi).
2. Paina Micro Remote -kaukosäätimen "jänis" - ja AutoPilot-painikkeet yhtä aikaa pohjaan.

Tällöin siis kaikki kolme (PAIR, "jänis" ja AutoPilot) näppäintä ovat yhtä aikaa pohjassa.

3. Kun 3 peräkkäistä äänimerkkiä soi, Micro Remote on yhdistetty järjestelmään onnistuneesti.

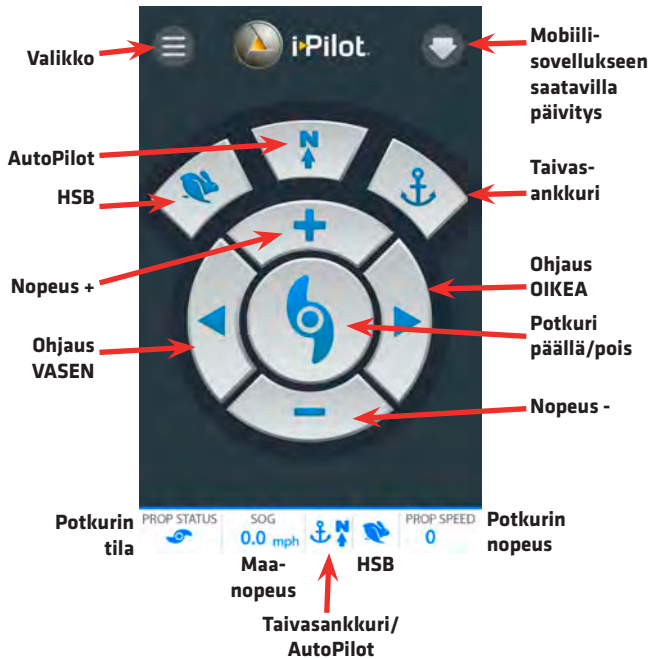


PAIR-näppäin



MOBIILISOVELLUS JA OHJELMISTOJEN PÄIVITYS

i-Pilot-järjestelmää (i-Pilot/i-Pilot LINK) voidaan ohjata ja sen ohjelmisto voidaan päivittää mobiilisovelluksen avulla. Sovellus on saatavilla Bluetooth-yhteensopivalle Android- tai Apple-mobiililaitteellesi laitteen sovelluskaupasta. Huomaa, että i-Pilot ja i-Pilot LINK -järjestelmille on kummallekin oma sovelluksensa, mutta joissa kuitenkin on täysin samat toiminnot. Toiminnoilla voidaan ohjata i-Pilot-järjestelmää aivan kuten i-Pilot-järjestelmän omalla kaukosäätimellä. Katso lisätietoja sovelluksessa käytetyistä symboleista ja lyhenteistä tästä oppaasta oman i-Pilot-järjestelmäsi kaukosäätimen kohdalta.



Huomaa, että mobiilisovellus voidaan käynnistää esittelytilaan (Demo Mode), jossa sovelluksen toimintoja voi testata. Esittelytilan voi tarvittaessa vaihtaa varsinaiseen käyttötilaan sovelluksen valikon kautta.



i-Pilot-järjestelmien ohjelmistopäivitys

i-Pilot-järjestelmän ohjausyksikön ja kaukosäätimen ohjelmistot voidaan päivittää i-Pilot-mobiilisovelluksen avulla.

HUOM: i-Pilot-kaukosäätimen päivitys tapahtuu vasta sen jälkeen kun ohjausyksikkö on päivitetty.

1. Lataa mobiililaitteellesi i-Pilot-sovellus ja/tai päivitä se uusimpaan versioonsa (sovelluksen kotinäkymän oikeassa yläkulmassa on alaspäin osoittava nuoli, josta painamalla sovellus voidaan helposti päivittää).

2. Yhdistä mobiililaitte i-Pilot-ohjausyksikköön: muodosta Bluetooth-pari laitteiden välille käynnistämällä mobiililaitteen Bluetooth-ominaisuus, jonka jälkeen paina i-Pilot-ohjausyksikön päällä olevaa Bluetooth-näppäintä (PAIR) pohjassa ja hyväksy uusi yhteys mobiililaitteella.

HUOM: Mobiililaitteen tulee olla i-Pilot-ohjausyksikön Bluetooth-kantaman sisäpuolella koko päivityksen ajan!

3. Käynnistä i-Pilot-mobiilisovellus. Alkuruudun jälkeen valitse sovelluksen vasemman yläkulman valikosta i-Pilot Software Update.

4. Jos laitteiston ohjelmisto on ajan tasalla, mobiilisovellus ilmoittaa ”Software Up To Date”, muussa tapauksessa ”New Software Available”.

5. Valitse ”New Software Available” ja sen jälkeen ”Press to begin Update”.

6. Seuraa näytölle tulevia ohjeita. Tämän osion jälkeen i-Pilot-ohjausyksikkö on päivitetty.

HUOM: i-Pilot-mobiilisovellus ei pysty kommunikoimaan suoraan i-Pilot-kaukosäätimen kanssa, eli i-Pilot-kaukosäätimen päivitys tapahtuu vain i-Pilot-ohjausyksikön kautta.

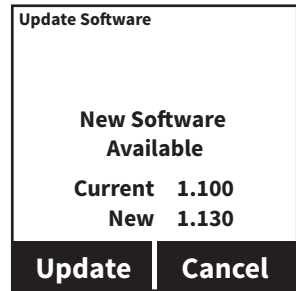
HUOM: Varmista, että i-Pilot-kaukosäätimessä on tarpeeksi virtaa (akku/paristot) päivitystä varten!

i-Pilot-kaukosäädin:

1. Paina KOTI-näppäintä ja valitse Järjestelmä (System) -valikosta Päivitä ohjelmisto (Update Software).

2. Jos kaukosäätimelle ei ole saatavilla päivitystä, kaukosäädin ilmoittaa että "No New Software Found", muussa tapauksessa valitse "Update".

3. Päivityksen lopuksi kaukosäädin käynnistyy uudelleen automaattisesti ja palaa takaisin aloitusnäkyyn, minkä jälkeen päivitys on valmis.

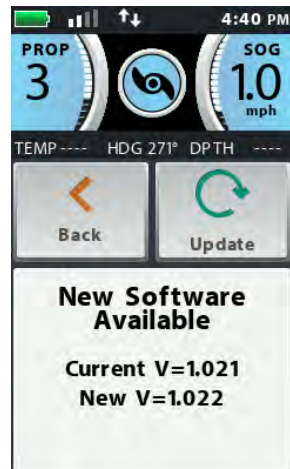


i-Pilot LINK -kaukosäädin:

1. Valitse kaukosäätimen kotinäkyyn Järjestelmä (System) -valikosta Päivitä ohjelmisto (Update Software).

2. Jos kaukosäätimelle ei ole saatavilla päivitystä, kaukosäädin ilmoittaa että "No New Software Found", muussa tapauksessa valitse "Update".

3. Päivityksen lopuksi kaukosäädin käynnistyy uudelleen automaattisesti ja palaa takaisin aloitusnäkyyn, minkä jälkeen päivitys on valmis.





MINN KOTA®

Maahantuoja:
Comstedt Finland Oy
Anopintie 10 B 1
40530 JYVÄSKYLÄ
FINLAND

www.comstedt.fi
info@comstedt.fi



COMSTEDT®