

LOWRANCE®

Recon™

オーナーズマニュアル
日本語



lowrance.com

著作権

© 2024 Navico Group 全著作権所有。

Navico GroupはBrunswick Corporationの一部門です。

商標®

米国特許商標庁登録商標、™は一般法上の商標です。Navico Groupおよびその他の法人に関するグローバルな商標権と認証については、www.navico.com/intellectual-propertyをご覧ください。

Navico®はNavico Groupの商標です。

Lowrance®はNavico Groupの商標です。

Simrad®はKongsberg Maritime ASの商標で、Navicoにライセンスされています。ActiveTarget®はNavico Groupの商標です。

FreeSteer™はNavico Groupの商標です。

Ghost®はNavico Groupの商標です。

Recon™はNavico Groupの商標です。FlipSwitch™はNavico Groupの商標です。HDS®はNavico Groupの商標です。

NSO™はNavico Groupの商標です。

NSS®はNavico Groupの商標です。

NSX®はNavico Groupの商標です。

Quicksilver®はBrunswick Corporationの商標です。

Bluetooth®はBluetooth SIG, Incの商標です。

SD®およびmicroSD®はSD-3C, LLCの商標です。

NMEA®およびNMEA 2000®はNational Marine Electronics Associationの商標です。Power-Pole®はJL Marine Systems, Incの商標です。

QRコード®はDenso Wave Incorporatedの商標です。

保証

本製品の保証については、別途提供される文書をご覧ください。

安全性、免責事項、コンプライアンス

本製品の安全性、免責事項、コンプライアンスに関する記載は、別途提供される文書をご覧ください。

詳細情報

文書バージョン：001この文書はソフトウェアバージョン1.0を使用して作成されました。本ガイドに記載および図示されている機能は、ソフトウェアの継続的な開発により、実際のユニットと異なる場合があります。最新の文書バージョンや他の関連資料については、以下のリンクからご確認ください：www.lowrance.com/downloads/recon をご覧下さい。

目次

4 はじめに

4 システム構成部品

- 4 Recon トローリングモーター（展開時）
- 5 FreeSteer（フリーステア）ジョイスティックリモコン
- 5 アドバンストワイヤレスフットペダル
- 6 マルチファンクションディスプレイ（MFD）
- 6 モバイルアプリ
- 7 シリアル番号の記録
- 7 製品の登録

8 操船前に読む安全情報

- 8 ボート操船者の責任
- 8 水中の人々を守る

9 電源オンと接続

- 9 トローリングモーターの電源を入れる
- 10 リモコンの電源を入れる
- 11 フットペダルの電源を入れる
- 12 デバイスをペアリングする
- 14 ステータスインジケータLEDと発音音

17 展開と格納

- 17 トローリングモーターを展開する
- 18 モーターの高さを調整する
- 19 トローリングモーターを格納する
- 20 カムロックデブスカラーの開く方向を変更する（オプション）

22 設定

- 22 リモートで設定にアクセスする
- 22 モバイルアプリで設定にアクセスする
- 22 ボートスケール（ボートサイズ毎の設定）
- 22 アライバルモード（到着モード）
- 23 格納方向
- 23 オートパイロット
- 24 プロペラオートオン
- 24 バッテリー電圧
- 24 オーディブルトーン
- 24 モーターLED

25 キャリブレーション

- 25 パウオフセットのキャリブレーション
- 27 コンパスのキャリブレーション

29 FreeSteer ジョイスティックリモコン

- 29 FreeSteer（フリーステア）
- 30 トラディショナルステアリング（従来の操作方法）
- 30 速度調整
- 31 リモコンの各ボタンと機能
- 32 メニュー操作
- 32 FreeSteer リモコン設定
- 33 LCDスクリーンとステータスバー
- 34 ソフトキー
- 35 リモコンをロックする
- 35 リモコンのロックを解除する

36 トローリングモーターの操作

- 36 GPS

37 マニュアルモード

- 37 リモコンでプロペラをオン/オフする
- 37 リモコンでFreeSteer操作をする
- 37 リモコンで従来方法の操作をする
- 37 リモコンで速度を調整する
- 38 フットペダルでプロペラをオン/オフする
- 38 フットペダルで操船する
- 38 フットペダルで速度を調整する
- 39 フットペダルのローキーモジュール

40 モードとアクション

- 40 アンカーロックモード
- 40 アンカーロックモードを開始する
- 41 アンカーロックモードで位置を調整する
- 42 アンカーロックモードでプロペラを一時停止する
- 43 アンカーロックモードを停止する
- 44 オートパイロットモード（コースロックおよびヘディングロック）
- 45 オートパイロットモードを開始する
- 45 オートパイロットモードで進行方向を調整する
- 46 オートパイロットモードでプロペラを一時停止する
- 46 オートパイロットモードを停止する
- 47 クルーズコントロールモード
- 47 クルーズコントロールモードを開始/停止/調整する

49 ナビゲーション

49 MFDでウェイポイントを受信する設定

49 ウェイポイントを作成する

50 ウェイポイントへ移動する

50 ウェイポイントを削除する

50 トレイルを記録する

51 記録した航跡（ルート）をたどる

51 記録した航跡（ルート）を削除する

51 ナビゲーションを停止する

52 その他のナビゲーションオプション

53 設定可能キー

53 フットペダルのキーに機能を割り当てる

53 リモコンのキーに機能を割り当てる

57 ソフトウェア

57 MFD経由でソフトウェアを更新する

57 モバイルデバイス経由でソフトウェアを更新する

57 ソフトウェアバージョンとシリアル番号を確認する

58 工場出荷時の設定にリセット

58 トローリングモーターを工場出荷時の設定にリセットする

58 デフォルト設定を復元する

59 エラーコード

59 エラーコードの一覧

60 メンテナンス

60 使用前の確認

60 使用後の確認

62 バッテリーの点検

62 保管準備

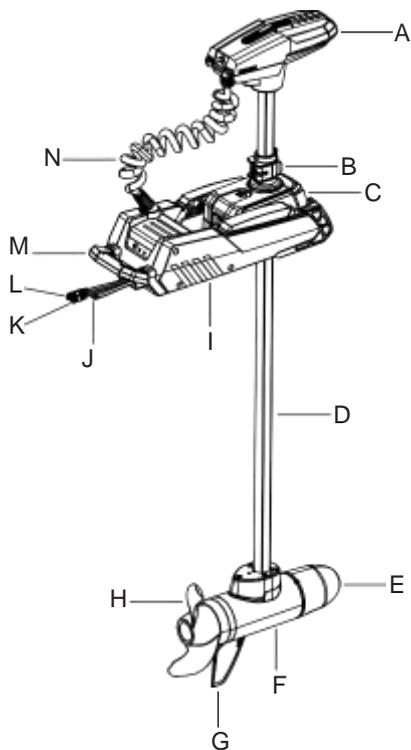
63 エラーコード内容和解

はじめに

このマニュアルは、Recon トローリングモーターの操作ガイドです。トローリングモーターの取り付けに関する情報については、Recon インストレーションマニュアルをご参照ください。

システム構成部品

Recon トローリングモーター(展開時)

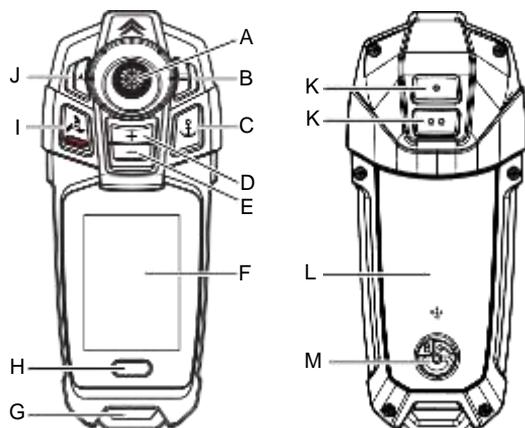


- A. ヘッド
- B. カムロック デプスカプラー
- C. ステアリングトランスミッション
- D. コラム
- E. ノーズコーン
- F. ローユニット
- G. スケグ
- H. プロペラ
- I. マウント
- J. 電源ケーブル
- K. ソナーケーブル
- L. NMEA 2000ケーブル
- M. 格納/展開 リリースレバー
- N. コイルケーブル



FreeSteer (フリーステア) ジョイスティックリモコン

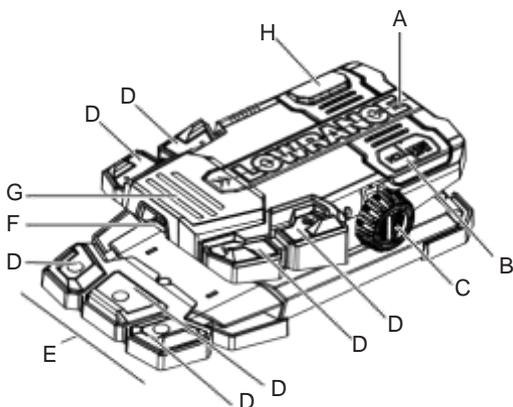
FreeSteer ジョイスティックリモコンを使用してトロリングモーターの設定、キャリブレーション、および操作をすることができます。



- A. ジョイスティック
- B. 電源ON/OFFメニュー
- C. アンカーロック ON/OFF
- D. スピードアップ
- E. スピードダウン
- F. LCDディスプレイ
- G. ラニヤード取付部
- H. インモードソフトキー
- I. プロペラON/OFF / 全てキャンセル
- J. オートパイロット ON/OFF
- K. プログラム設定可能キー
- L. バッテリーカバー
- M. バッテリーカバーロック

アドバンスド ワイヤレスフットペダル

アドバンスド ワイヤレスフットペダルを使用してキャリブレーションおよび操作をすることができます。



- A. トウ部
- B. バッテリーコンパートメント
- C. 速度調整ノブ
- D. モード/アクションキー
- E. 取外し可能なローキーモジュール
- F. 電源ON/OFF
- G. ヒール部
- H. モメンタリースイッチ



マルチファンクションディスプレイ (MFD)

マルチファンクションディスプレイ (MFD) は、トローリングモーターの設定および操作に使用できます。

対応するMFDは以下の通りです：

- ・ Lowrance HDS Pro、HDS Live、HDS Carbon、またはElite FS（最新ソフトウェア）

操作インターフェースはモデルによって異なります。MFDのソフトウェアが最新であることを確認し、

MFDのドキュメントに関する更新情報をオンラインで確認してください。MFDは以下の機能に必要ですので

ご注意ください：

- ・ トローリングモーターのソナーの表示および操作
- ・ Power-Pole®アンカーなどの一部アクセサリの操作
- ・ 高度なナビゲーション機能へのアクセス
- ・ モバイルデバイスのバッテリーが不足している場合に、トローリングモーターへのソフトウェア更新の転送

モバイルアプリ

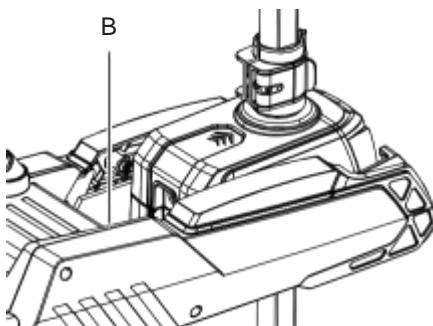
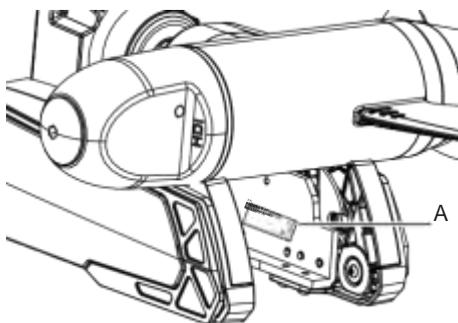
Lowranceアプリを搭載したモバイルデバイスは、トローリングモーターをプロフィールに登録後、設定およびキャリブレーションに使用できます。



シリアル番号の記録

今後、必要な時のために、シリアル番号およびモデル番号を記録しておくことをお勧めします。

トロローリングモーターには、シリアル番号が記載された2つのラベルが付属しています。一つはマウントの内側にあり、トロローリングモーターが格納されている状態で簡単にアクセスできます (A)。もう一つはステアリングトランスミッションの後ろの凹部にあり、トロローリングモーターが展開されている状態で簡単にアクセスできます (B)。



製品の登録

以下のQRコード®をスキャンして、お使いのReconトロローリングモーターのWEB保証登録を実施してください。



Lowrance WEB保証登録

まだLowranceアプリをお持ちでない場合、QRコード®をスキャンすると、お使いのデバイスのアプリストアに誘導され、ワンクリックでアプリをインストールし、アカウントを作成してトロローリングモーターの登録を開始することができます。その後、トロローリングモーターが設置され、電源が入ってペアリングモードになった状態で (詳しい手順についてはRecon操作マニュアルを参照)、モバイルアプリが自動的にトロローリングモーターとBluetooth®で接続し、シリアル番号を保存して登録プロセスを完了します。Lowrance®モバイルアプリを使用すると、トロローリングモーターの設定にアクセスしたり、モーターのステータスを確認したり、診断エラーコードやその説明を表示したりできます。

⇒ 注意：トロローリングモーターは1つのモバイルアプリアカウントにのみ登録できます。



操船前に読む安全情報

ボート操船者の責任

操縦者（運転者）は、ボートの適切で安全な運転と、乗船者および一般の人々の安全に責任を負います。トロローリングモーターを操作する前に、操縦者（運転者）は本マニュアル全体を必ず読み、理解することを強く推奨します。操縦者がボートを操作できなくなった場合に備えて、少なくとも1名以上の乗船者がトロローリングモーターの基本的な操作方法を理解していることを確認してください。操縦者およびすべての乗客は、地元の法律に従って浮力補助具（ライフジャケット）を着用する必要があります。操縦者は、ボートの事故を地元の水上法執行機関に報告する義務があります。

水中の人々を守る

トロローリング中は、

水中にいる人が自分に向かって進んでくるボートを避けるために迅速に行動することが難しい場合があります。人が水中にいる可能性のある場所では、常に速度を落とし、最新の注意を払って運転するように心掛けてください。

ボートが静止している間は、

△ 警告： 回転するプロペラ、動いているボート、またはボートに取り付けられた固体の装置は、水泳者に重大な怪我や死亡を引き起こす可能性があります。水中に誰かが近づいている場合は、直ちにトロローリングモーターを停止してください。

トロローリングモーターのプロペラ付近で泳ぐ人や近づく人がいる場合は、必ずトロローリングモーターの電源プラグを抜いてください。ボートが動いている際は、すべての乗客の位置を確認してください。ボートの方向転換などで急に速度を落とすと、乗客がボートから落ちる危険があります。

操縦者は特に前方に対して視界を遮られていないことが必要です。操縦中に乗客や荷物、釣り座席などが視界を妨げることはないようにしてください。浅瀬を航行する際は、速度を落とし、慎重に進行してください。

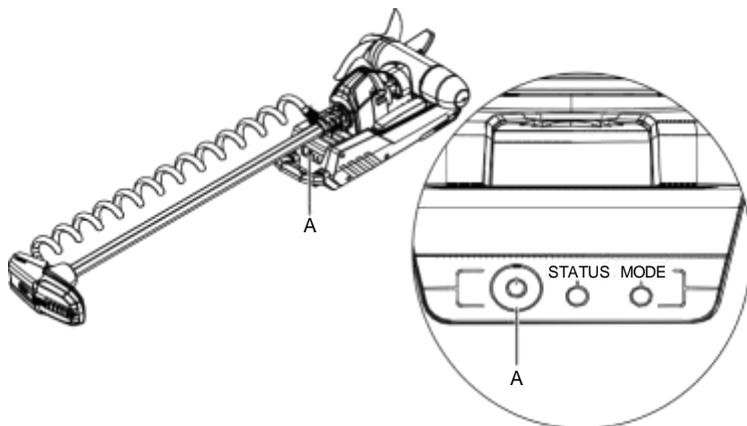


電源オンと接続

次の手順は、トロリングモーターがすでに「Reconインストールマニュアル」の指示に従って取り付けられ、配線されていることを前提としています。

トロリングモーターの電源を入れる

トロリングモーターは、電源が供給されると自動的にオンになります。モーターが起動すると、3回の短い音が鳴り、すべてのLEDが青く点灯します。トロリングモーターがオフの状態でもオンにするには、マウントの背面にある電源キー（A）を短押しします。モーターをオフにするには、再度電源キー（A）を短押しします。



⇒ **注記**：リモコン、フットペダル、ディスプレイユニットなどの他のシステムデバイスは、それぞれ個別に電源を入れる必要があります。

操作準備完了

トロリングモーターが操作準備完了となった場合、次の状態になります：

- **STATUS LED**（左）が青から、トロリングモーターの電源供給状態を示す色に変わります。
- **MODE LED**（右）が青から、トロリングモーターのGPS状態を示す色に変わります（赤はGPS信号なし、緑はGPS信号あり）。

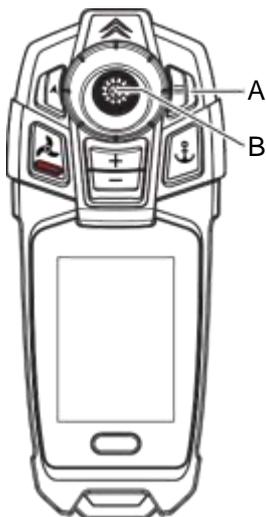
⇒ **注記**：トロリングモーターがGPS信号を受信するまでに数秒かかることがあります。GPSなしでも マニュアルモードとヘディングロックモードは使用可能です。詳細については、36ページの「GPS」を参照してください。トロリングモーターのLEDインジケータライトと音に関する詳細は、14ページを参照してください。



リモコンの電源を入れる

リモコンの右上にあるメニューキー **≡** (A) を押し続けて、FreeSteerリモコンをオンにします。

⇒ 注記：同じキーを短押しすると、メインメニューが表示されます。リモコンをオフにするには、再度メニューキー (A) を長押ししてください。



A. 電源オン/オフおよびメニューキー

B. ジョイスティック

操作準備

リモコンは、以前にペアリングされていて、トローリングモーターがオンになっており、通信範囲内にある場合、Bluetooth®経由で自動的にトローリングモーターに接続されます。接続方法の詳細については、**12ページ**の「**デバイスをペアリングする**」を参照してください。

FreeSteerリモコンが操作準備完了になると、LCD画面に次のように表示されます：

- トローリングモーターがオンで格納されている場合は「Stowed」、または
- トローリングモーターがオンで展開されている（プロペラがまだ作動していない）場合は「Manual」。

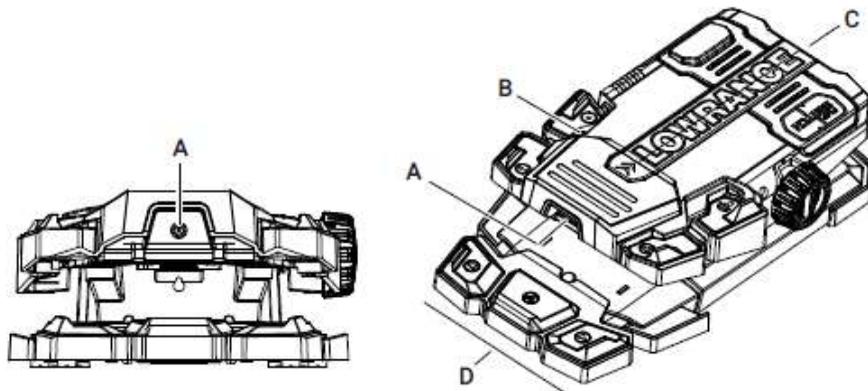
メニューの操作方法 **≡**

1. リモコンのメニューキー (A) を短押しし、メインメニューを表示させます。
2. ジョイスティック (B) を前後に動かして、メニュー内のオプションを選択します。
3. ジョイスティックを中央で短押しすることで、選択したオプションを開くまたは有効にします。
。FreeSteerリモコンのすべてのキーについての情報は、**31ページ**を参照してください。



フットペダルの電源を入れる

フットペダルが12Vの電源に接続されている場合、電源が接続されると自動的にオンになります。単三電池でフットペダルを動かしている場合は、フットペダルのかかと部分にある電源キー（A）を短押することで、フットペダルをオンにします。フットペダルをオフにするには、再度電源キー（A）を押して放してください。



- A. フットペダル電源キー
- B. フットペダルの状態およびバッテリーインジケータライト
- C. 12V電源ケーブル（オプションの取り付け）
- D. ロワーキーモジュール（取り外し可能）

起動および操作準備

フットペダルのLED（B）は、フットペダルの電源が入ると青色に点灯します。

その後、LEDはバッテリー残量を示す色に変わり、次にBluetooth®接続状態を示す色に変わります。

フットペダルのLEDインジケータについての詳細は、**16ページ**を参照してください。



デバイスをペアリングする

△ **警告**：未承認のアクセサリーを使用してモーターを操作すると、モーターの損傷、予期しない動作、または怪我の原因になる可能性があります。リモコンなどの操作デバイスを含む、承認された部品やアクセサリーを安全に、指示通りに使用し、誤操作や予期しないモーター動作を避けてください。

リモコン、フットペダル、およびアプリを搭載したモバイルデバイスは、Bluetooth®を使用してトローリングモーターと通信します。Bluetooth®ペアリングとは、デバイスが情報を共有し保存するプロセスで、これによりお互いを認識し、データの送受信（接続）ができるようになります。

デバイスが初めてトローリングモーターにペアリングされると、トローリングモーターとデバイスが電源オンの状態で、かつ互いに範囲内にあるとき、自動的に接続されます。

⇒ **注記**：デバイスは理想的な条件下で、視界が確保された場合、トローリングモーターから最大25m（80フィート）の範囲で操作できます。

⇒ **注記**：最大3台のデバイスを同時にトローリングモーターに接続できます。

⇒ **注記**：ポートのマルチファンクションディスプレイ（MFD）をトローリングモーターと使用するには、MFDとトローリングモーターが同じNMEA 2000®ネットワークに接続されている必要があります。NMEA 2000®ネットワークについては、MFDのインストールマニュアルを参照してください。

トローリングモーターと同梱されているアクセサリーはすでにトローリングモーターとペアリングされています。しかし、トローリングモーターとは別に購入したアクセサリーや、工場リセットが 行われた

アクセサリーは、最初の接続時にペアリングが必要です。デバイスをトローリングモーターとペアリングするには、トローリングモーターとデバイスの両方が以下の状態である必要があります

- ・電源がオンであること
- ・4m（13フィート）未満の距離であること
- ・Bluetooth®ペアリングモードであること

トローリングモーター

トローリングモーターをBluetooth®ペアリングモードにするには、マウントの背面にある電源キーを長押しします。トローリングモーターがペアリングモードに入ると、マウントのLEDおよびトローリングモーターのヘッド部分のインジケーターが青色に点滅します。

リモコン

⇒ **注記**：FreeSteerジョイスティックリモコンがトローリングモーターと同じ箱に入っていた場合、それはすでにトローリングモーターとペアリングされています。再度ペアリングする必要はありません。FreeSteerジョイスティックリモコンをトローリングモーターとペアリングする必要がある場合、以下の手順を実行してください

1. リモコンのメニューキー  を短押しして、メニューを開きます。
2. ジョイスティックを使ってメニューオプションを移動し、ジョイスティックを中央に押し当ててオプションを選択します。Settings > Remote > Bluetooth > Pair Device の順に進みます。
3. 画面の指示に従い、トローリングモーターをBluetooth®ペアリングモードにし、リモコンをトローリングモーターとペアリングします。

⇒ **注記**：FreeSteerリモコンは、1度に1台のトローリングモーターとしかペアリングできません。

つまり、FreeSteerリモコンは最新にペアリングされたトローリングモーターにのみ接続します。

ただし、1台のトローリングモーターには複数のFreeSteerリモコンをペアリングすることができます。



フットペダル

⇒ **注記**：RECON トローリングモーターと同梱されているアドバンスト (高機能) フットペダルはペアリングされた状態でメーカーから出荷されています。再度ペアリングする必要はありません。

アドバンストフットペダルをトローリングモーターとペアリングする必要がある場合、以下の手順を実行してください。

1. トローリングモーターをBluetooth®ペアリングモードにするには、トローリングモーターのマウントの背面にある電源キーを長押しします。
2. フットペダルをBluetooth®ペアリングモードにするには、フットペダルの背面にある電源キーを長押しします。フットペダルのステータスLEDは、ペダルがペアリングモードにあることを示すために青色で急速に点滅します。その後、ペアリングが成功すると一時的に青色で点灯し、その後はゆっくりと青色で点滅して、フットペダルがトローリングモーターに接続されていることを示します。

⇒ **注記**：アドバンストフットペダルは、1台のトローリングモーターとしかペアリングできません。

つまり、ペダルは直近にペアリングされたトローリングモーターにのみ接続されます。

ただし、1台のトローリングモーターには複数のアドバンストフットペダルをペアリングすることができます。

モバイルデバイス

Lowranceアプリを使用してモバイルデバイスをトローリングモーターとペアリングするには、アプリを開き、画面の指示に従ってください。

⇒ **注記**：ペアリングはアプリ内で行います。モバイルデバイスのBluetooth®設定から行うものではありません。

デバイスのペアリング解除

トローリングモーターには最大3台のデバイスをペアリングできます。すべてのデバイスをトローリングモーターからペアリング解除するには、**58ページ**の「**トローリングモーターの工場リセット**」を参照してください。

リモコン

FreeSteerジョイスティックリモコンをトローリングモーターからペアリング解除するには、**58ページ**の「**デフォルトの復元**」を参照してください。

フットペダル

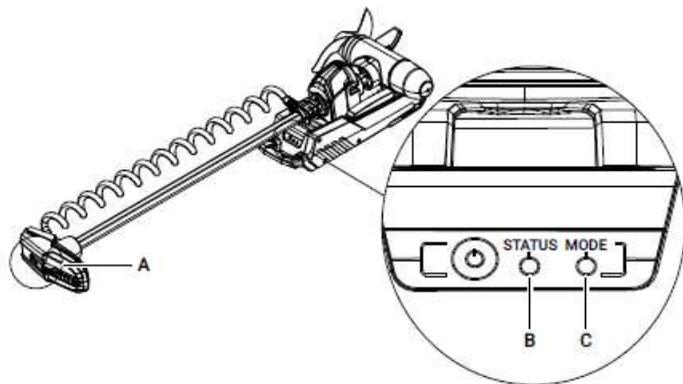
アドバンストフットペダルをトローリングモーターからペアリング解除するには、**58ページ**の「**デフォルトの復元**」を参照してください。



ステータスインジケータLEDライトと発信音

トローリングモーターは、さまざまな発信音とインジケータライトで現在のステータス(状況)を示します。

トローリングモーターのLEDライトと発信音



- A. トローリングモーターヘッド部のインジケータLEDライト
- B. ステータス LED
- C. モード LED

発信音	青色ヘッドインジケータライト	マウントのステータスライト	マウントのモードライト	ステータスの説明
3回の発信音 (アップトーン)	1回長く、2回短く点滅	青色ライトが点灯		トローリングモーター通電中
短音1回	青色ライトが点灯	なし	青色ライトが点灯	プロペラ、オートパイロット、またはアンカーロック作動中
なし	青色ライトがゆっくりと点滅	なし	青色ライトが点灯	プロペラがアンカーロックまたはオートパイロットモードで停止中
短音2回(同じ音程)	青色ライトが消灯	なし	GPS状態を示すために、青色から緑色 または赤色に変化	プロペラ、オートパイロット、またはアンカーロックが解除された
短音2回 (アップトーン)	なし	なし	緑色ライトが点灯	GPSが接続された
短音2回 (ダウントーン)	なし	なし	赤色ライトが点灯	GPSの位置情報が取得できていない
なし	青色ライトが急速に点滅	青色ライトが左右交互に点滅		Bluetoothペアリングモード中



発信音	青色ヘッド インジケータ ライト	マウントの ステータス ライト	マウントの モードライト	ステータスの説明
短音2回 (ダウトーン)	なし	なし	なし	要求された操作が 拒否されました
長音1回	なし	両方の赤色ライトが交互に点滅		故障
なし	青色ライトが ゆっくりと点滅	両方の白色ライトが交互に点滅		ソフトウェアの更新が進行中
なし	なし	シアン(青緑色)	なし	トロリングモーター24V 電源が正常(40%以上)
なし	なし	緑色	なし	トロリングモーター36V 電源が正常(40%以上)
なし	なし	オレンジ色	なし	トロリングモーターの 電源を監視(20% - 40%の間)
なし	なし	赤色	なし	トロリングモーターの電源が 20%未満
なし	なし	赤色点滅	なし	トロリングモーターの電源が 危険なほど低い

⇒注記：トロリングモーターが格納時にGPSの位置情報を取得しないのは正常です。

⇒注記：トロリングモーターはデフォルトで24Vに設定されています。

キャリブレーション中

発信音	青色ヘッド インジケータ ライト	マウントの ステータス ライト	マウントの モードライト	ステータスの説明
なし	なし	両方の青色ライトが点滅		ユーザー設定モードに 入っています。キャリ ブレーションを進めて ください
短音2回 (アップトーン)	なし	両方の緑色ライトが交互に点滅		キャリブレーション成功
短音2回 (ダウトーン)	なし	両方の赤色ライトが交互に点滅		キャリブレーション失敗
なし	なし	バッテリー状態を 示す色	緑色または赤色、 GPSの状態を示す	ユーザー設定モードを 終了し、マニュアル モードに戻りました



フットペダルのLEDライト

フットペダルの左上面にステータスLEDライトがあります。

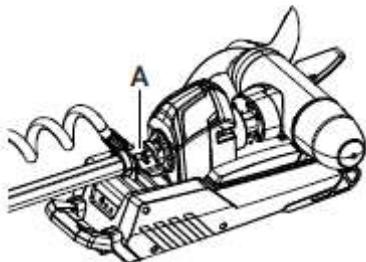
	フットペダルのLED	ステータスの説明
フットペダルの電源を入れた時の 光り方	青色で2回速い点滅	フットペダルの起動中
	緑色、オレンジ色、赤色	フットペダルの電源状態: 緑色：電源供給は良好(40%以上) オレンジ色：40%未満 赤色：20%未満
	赤色ライトがゆっくり点滅	Bluetooth接続中(検索中)
	青色ライト点灯後、消灯	Bluetooth接続完了
作動状態	青色ライトがゆっくり点滅	フットペダルがトロリングモー ターとBluetooth接続中
	青色ライトの早い点滅	フットペダルがBluetoothペアリング モード
	白色ライトがゆっくり点滅	ソフトウェア更新中
	赤色ライトがゆっくり点滅	故障



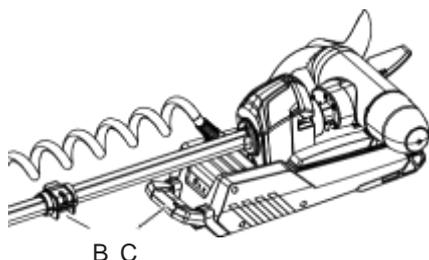
展開と格納

トローリングモーターを展開する

1.カムロックレバー(A)を後方に折り返して、カムロックデブスカラーのロックを解除します。



2.カムロックデブスカラーをステアリングトランスミッションからスライドさせ、コラムの途中で再度ロックします(B)。



3.トローリングモーターのコラム部分、またはヘッド下部を持ち、展開/格納解除レバー(C)を押し下げます。

4.展開/格納解除レバーを押し続けながら、トローリングモーターを前方にスライドさせ、クレードルから取り出します。

ローユニットの重さにより、トローリングモーターとステアリングトランスミッションが下方方向に回転します。

△ 警告： モーターを展開する際やモーターの高さを調整する際には、急な重量移動による怪我を避けてください。モーターを上げ下げする際は、カムロックデブスカラーを開ける前にトローリングモーターのコラムをしっかりと握ってください。トローリングモーターのヘッド下部には、モーターを持ちやすい凹部があります。

△ 警告： モーターを上げ下げする際に、コイルケーブルをハンドルとして使用しないでください。

5 展開/格納レバーをニュートラル位置に戻します。

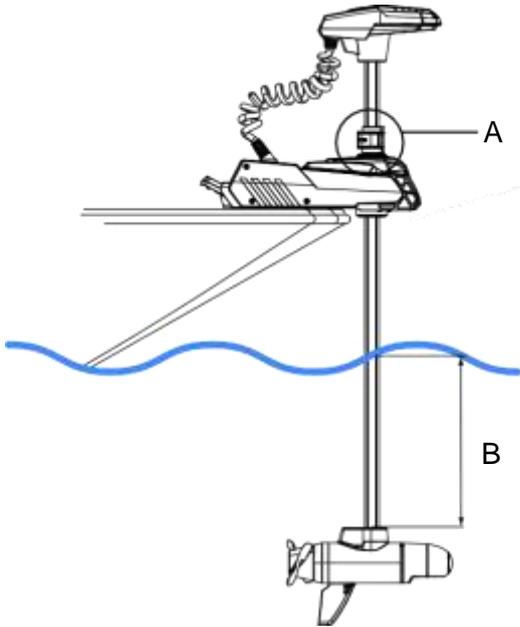
6 トローリングモーターが垂直の状態の時は、コラムにロックされたカムロックデブスカラーがモーターの下降を防ぎます。コラムを後方に引いて、モーターが展開位置にしっかりとロックされていることを確認してください。

△ 警告： パウオフセットのキャリブレーションが正しく完了している場合、トローリングモーターは展開されるたびに、自動的にキールに合わせた位置に回転します。

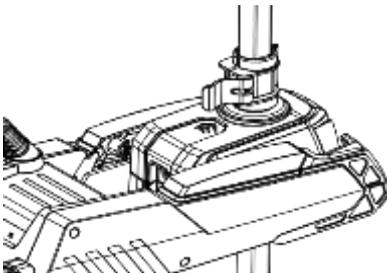


モーターの高さを調整する

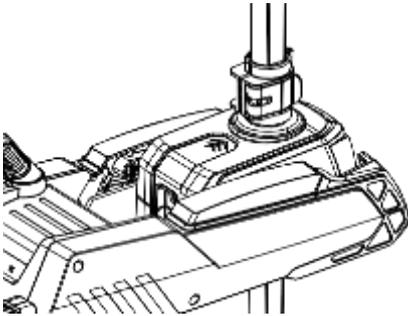
トローリングモーターのコラムにあるカムロックデプスカラー (A) を使用して、モーターの高さを調整します。ローユニットの最適な深さは、ボートの種類、水の状態、および水中の地形によって異なります。プロペラブレードが水面に対して水しぶきを上げたり、キャビテーションを起こしたりする場合は、ローユニットを下げてください。モーターの高さを調整する際は、ローユニットが完全に水中に浸かり、水面から少なくとも300mm (12インチ) 下に位置するようにしてください (B)



1. モーターの高さを調整する前に、プロペラが回転していないことを確認してください。
2. トローリングモーターを支えるために、コラム部分またはトローリングモーターのヘッド下部の凹部をしっかりと握ってください。
3. カムロックデプスカラーのロックを外します。この時、ローユニットの重さにより、トローリングモーターが下方向に下がることに注意してください。



4. トローリングモーターを希望の高さに調節します。
5. カムロックデブスカラーをトランスミッションに沿って下げ(カラーのロックレバーではなく、ベース部分を握るようにします)カムロックデブスカラーを開けて、ローユニットを希望の高さにしっかりと固定します。



トローリングモーターを格納する

△ 警告： トローリングモーターを格納する前に、必ずプロペラを停止させてください。水中以外でモーターを始動したり操作したりしないでください。

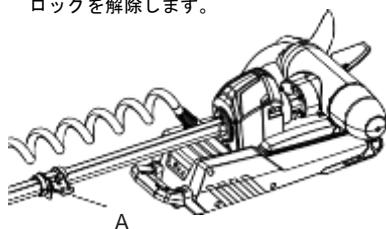
△ 警告： ヒンジやピボットポイントなどの可動部品は、重大な怪我を引き起こす可能性があります。モーターを格納、展開、または傾ける際には、指を挟んだりしないように十分注意してください。

プロペラが回転していないことを確認し、モーターを格納位置に持ち上げる前に、トローリングモーター周辺に十分なスペースがあることを確認してください。

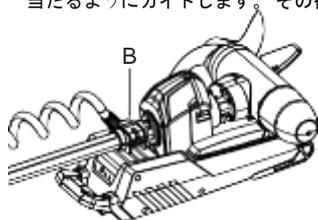
1. 展開/格納解除レバーを押し下げます。トローリングモーターはデフォルトでプロップアウト(外向き)格納位置に90度回転します。自動格納の向きを変更するには、23ページの「格納方向」を参照してください。
2. トローリングモーターのヘッド下部の凹部を持ってモーターを支えます。
3. 解除レバーを押し続けながら、トローリングモーターを上を引き上げ、取り付け部に向かって傾けます。コラムがトランスミッションを通過して上昇します。



4. トローリングモーターのコラムが取り付け部に近づいたら、展開/格納解除レバーを押して、ラッチがローユニットを取り付け部のクレードルに固定できるようにします。
5. トローリングモーターがポートデッキと平行に格納された状態になったら、カムロックデブスカラー (A) のロックを解除します。



6. ロックを解除したカムロックデブスカラーをコラムに沿って下げ、トランスミッション (B) に当たるようにガイドします。その後、カラーをロックして、位置を固定します。

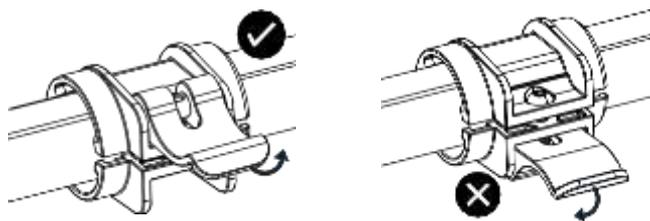


△ 警告： ポートを運転中またはトレーラーに載せている際は、カムロックデブスカラーをトランスミッションにしっかりとロックすることをお勧めします。

⇒**注記：** トローリングモーターが格納中にGPS信号を失うのは正常です。

カムロック デブスカラーの開く方向を変更する (オプション)

トローリングモーターのコラムにあるカムロックデブスカラーは、モーターが格納されている状態で、コラムの上面で開閉することをお勧めします。



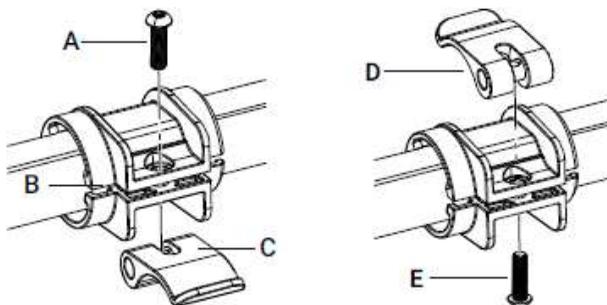
カムロックデブスカラーがコラムの下側から開く場合、次の手順で調整してください：

⇒**注記：** この手順を行うには、トローリングモーターが格納されている必要があります。

1. 部品が落ちた場合に転がらないように、トローリングモーターのコラムの下にタオルを敷いてください。



- 2 5/32インチ (4mm) の六角レンチで、カラー (B) を固定しているデブスカラーのネジ(A) を取り外します。
- 3 ロックレバー (C) をカラーから外します。ロックレバーの内部にあるメタルパレルをなくさないように注意してください。



- 4 ロックレバー (C) を180°回転させ、メタルパレルを内部に入れたまま、コラムの上面 (D) にセットします。
- 5 1.7 Nm (1.3 lb-ft) のトルク値でカラーの下側からボルトを取り付けます(E)。
- 6 使用前に、カラーがトロリングモーターのコラムにしっかりとロックできることを確認してください。
⇒注記：カムロックデブスカラーは、レバーが閉じられているときにスライドせず、レバーが完全に開いているときには自由にスライドできます。カムロックデブスカラーをスライドさせる際は、開いたロックレバーではなく、カラーを持ってスライドさせてください。
- 7
- 8 カラーの締め具合を調整するには、ロックレバーを閉じ、デブスカラーのボルトを1/4回転ずつ回し、調整後に問題がないかテストを行ってください。



設定

トローリングモーターの基本設定を構成するためには、以下のいずれかのデバイスを使用できます：

- FreeSteer ジョイスティックリモコン
- Lowrance アプリをインストールしたモバイルデバイス
- 対応するLOWRANCEマルチファンクションディスプレイ (MFD)

⇒**注記**：MFDのソフトウェアが常に最新であることを確認し、詳細についてはMFDのマニュアルを参照してください。

設定を構成するために使用するデバイスは、電源が入っており、トローリングモーターに接続されている必要があります。

リモコンで設定にアクセスする

- 1 トローリングモーターとリモコンの電源を入れ、相互に接続されていることを確認します。
- 2 メニューボタン  を押して、メニューを開きます。
- 3 ジョイスティックを使用して、**Settings > Trolling motor** に移動します。

モバイルアプリで設定にアクセスする

1. トローリングモーターとモバイルデバイスの電源を入れ、相互に接続されていることを確認します。
2. モバイルデバイスでLowrance®アプリを開き、**My devices** に移動します。
3. プロファイルに登録されたデバイスのリストからトローリングモーターを選択します。
4. トローリングモーターのホーム画面が開いたら、**Settings > Trolling motor** に移動します。

ボートスケール (ボートサイズ毎の設定)

ボートスケール設定は、GPSを使用して位置や速度の設定を維持する際にトローリングモーターの補正の強さを変更します。

ボートスケールはデフォルトで0 (ニュートラル) に設定されています。

- 負の値は、トローリングモーターの反応をより穏やかに調整し、小型および軽量のボートに適しています。
- 正の値は、トローリングモーターの反応をより攻撃的に調整し、大型および重いボートに適しています。

ご使用の船舶のサイズや環境条件に応じて、-5から+5の値を設定してください。

アライバルモード (到着モード)

アライバルモードは、トローリングモーターがウェイポイントへの移動などのナビゲーションを完了した際に、どのように動作するかを決定する設定です。

- **スタンバイ**：スタンバイは到着モードのデフォルト設定です。ボートがナビゲーションの終了地点に到達すると、プロペラが切り離され、トローリングモーターはスタンバイモードに入ります。
- **アンカー**：ボートがナビゲーションの終了地点に到達すると、トローリングモーターはアンカーロックモードに入ります。アンカーの詳細については、**40**ページの **アンカーロックモード**を参照してください。
- **コース**：ボートがナビゲーションの終了地点に到達すると、トローリングモーターはコースロックモードに入ります (現在の進行方向とプロペラの速度、または設定された対地速度で移動を続けます)。

オートパイロットモード (コースロックおよびヘディングロック) については、**44**ページを参照してください。

- **ヘディング**：ボートがナビゲーションの終了地点に到達すると、トローリングモーターはヘディングロックモードに入ります (現在の進行方向とプロペラの速度、または設定された対地速度で移動を続け、現在の進行方向を維持します)。

オートパイロットモード (コースロックおよびヘディングロック) については、**44**ページを参照してください。



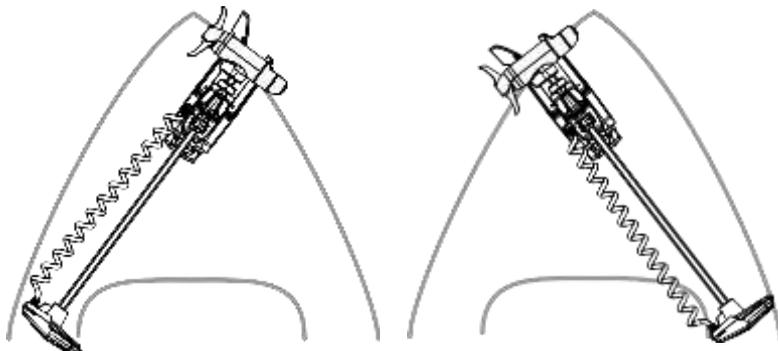
格納方向

トロリングモーターは、展開/格納解除レバーが押された際に、ローユニットに設定された格納方向に回転します（トロリングモーターが展開中である場合）。

- **Prop out** : トロリングモーターが格納されている際、プロペラはマウントの左舷側（ポート側）に向きます。
- **Prop in** : トロリングモーターが格納されている際、プロペラはマウントの右舷側（スターボード側）に向きます。
- **Off** : トロリングモーターは手動で回転させ、マウントクレドルに対して平らに格納する必要があります。

プロペラが**Prop out** (外向き)または**Prop in** (内向き)のいずれかになります。

⇒**注記** : プロペラの**Prop out** (外向き) および **Prop in** (内向き)の定義は、ポート側に取り付けられたトロリングモーターに基づいていますが、トロリングモーターはReconインストレーションマニュアルに記載された要件を満たす任意の位置に取り付けることができます。



プロペラが **Prop out** (外向き)に格納されたトロリングモーター

△ 警告 : トランスデューサーなどのアクセサリが取り付けられている場合は、システム設定で格納方向を設定し、アクセサリがトロリングモーターのマウントに当たらないように保護してください。

注記 : お好みの格納方向がトロリングモーターのコラム下部からカムロックデプスカラーが開く結果になる場合は、P.20の「カムロックデプスカラーの開く方向を変更する (オプション)」を参照してください。

オートパイロット

オートパイロット機能には、「コースロックモード」と「ヘディングロックモード」の2つがあります。オートパイロットキー[▲]は、FreeSteerリモコンでオートパイロットモードを開始および停止します。コースロックモード（プロペラ自動オン無効）は、デフォルト設定です。

リモコン

デフォルトのオートパイロットモードをヘディングロックモードに変更するには、**Menu > Settings > Trolling motor**に進み、**Autopilot > Heading lock**を選択します。

モバイルアプリ

デフォルトのオートパイロットモードをヘディングロックモードに変更するには、**My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor**に進み、**Autopilot > Heading lock**を選択します。



プロペラ オート オン

この設定は、オートパイロットモードに入ると自動的にプロペラを作動させます。デフォルトでは無効になっています。

- ・ **プロペラ オートオン有効** : プロペラが作動していない時にオートパイロットモードに入ると、プロペラは自動的に作動します。オートパイロットモードに入る時にプロペラが作動している場合、そのまま作動し続けます。
- ・ **プロペラオートオン無効** : プロペラが作動していない時にオートパイロットモードに入ると、手動でプロペラを作動させる必要があります。オートパイロットモードに入る時にプロペラが作動している場合、そのまま作動し続けます。

リモコン

Menu > Settings > Trolling motor > Autopilot 、 Prop auto on を選択します。

モバイルアプリ

My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor > Autopilot Prop Autoに進み、「On」を選択します。

バッテリー電圧

トローリングモーターに供給される電圧源が24 Vか36 Vかを選択します。デフォルトは24 Vです。

オーディブルトーン

この設定は、トローリングモーターのヘッドからトーンがどれくらいの頻度で発生するかを決定します。

- ・ **Off** (オフ)
- ・ **Limited** (制限)
- ・ **Default** (デフォルト)
- ・ **Full** (フル)

モーターLED

これらの設定は、トローリングモーターのヘッドにあるインジケータLEDが点灯するタイミングを決定します。デフォルトではプロペラオン時にオンになります。

- ・ **Always on** : トローリングモーターに電力が供給されている限り点灯します。これにより、ローユニットの向きを確認できます。
- ・ **On when prop on** : プロペラが作動している時、またはトローリングモーターがアクティブモードにある時にインジケータLEDが点灯します。
- ・ **Always off** : インジケータLEDは点灯しません。**Dim settings**は**STATUS**および**MODE**のLEDの明るさ、またトローリングモーターのヘッドにあるインジケータLEDの明るさを調整します。
- ・ **Low** (低)
- ・ **High** (高)
- ・ **Sync with MFD backlight** (MFDバックライトに同期)



キャリブレーション

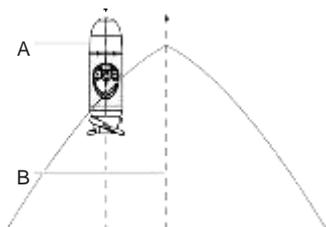
トロリングモーターを初めて操作する前には、キャリブレーションの実施が必須となります。キャリブレーションを実施せずにトロリングモーターを使用すると、トロリングモーターが正しく機能しない可能性があります。

△ **注意:** トロリングモーターが水中にない状態でプロペラを操作しないでください。

キャリブレーション中にローユニットが動きます。

バウオフセットのキャリブレーション

バウオフセットのキャリブレーションは、トロリングモーターが船首に対して斜めに取り付けられていても、トロリングモーターが直進方向に進むように設定するものです。バウオフセットのキャリブレーションの際には、展開したトロリングモーターを回転させ、ローユニット (A) が船体のキール/ センターライン (B) と平行に前方を向くように調整します。



バウオフセットキャリブレーションを実施するタイミング:

- ・トロリングモーターを初めて使用する時 (インストール後)
- ・トロリングモーターの取付位置が変更された場合 (クイックリリースマウントプレートを移動した場合を含む)
- ・トロリングモーターを工場出荷時設定に初期化した場合

トロリングモーターは、電源が入っており、キャリブレーションに使用するデバイス (Bluetooth® 経由で接続) と接続されている必要があります。

トロリングモーターは、キャリブレーションを開始する前に完全に展開されている必要があります。

キャリブレーションは、ローユニットが360°回転できる場合、陸上でトレーラーにボートを乗せても実施可能です。それ以外の場合は、ボートが風や流れで動かないように桟橋にしっかり固定し、ローユニットの動きに干渉するものがないことを確認してください。

⇒ **注記:** キャリブレーション中にはローユニットを動かす必要があります。キャリブレーションが成功すると、トロリングモーターは中心線位置に戻ります。

リモコン

1. トロリングモーターとリモコンの電源が入っており、互いに接続されていることを確認してください。
2. リモコンのメニューキー を押して、メニューを開きます。
3. ジョイスティックを使用し  **Settings > Trolling motor > Bow offset** に移動します。
4. リモコンの画面に表示される手順に従ってください。

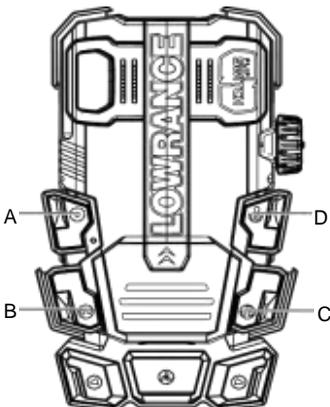
⇒ **注記:** FreeSteerリモコンを初めて使用する際には、オンボーディングシーケンスが開始され、トロリングモーターのコンパスキャリブレーションおよびバウオフセットキャリブレーションを完了するオプションが表示されます。



フットペダル

1. トローリングモーターとフットペダルの電源が入っており、互いに接続されていることを確認してください。
2. ●● [B] キーと ●● [C] キーを同時に長押ししてフットペダルのユーザー設定モードに入ります。

トローリングモーターのマウントにある**STATUS**と**MODE**のランプが青色に点滅し、トローリングモーターがユーザー設定モードであることを示します。



3. トローリングモーターのロワーユニットがボートの中心線（キール）と平行になるように、フットペダルを操作してロワーユニットを調整します。
4. ロワーユニットが正しく調整されたら、フットペダル（D）のアンカーキー  を押して、バウオフセットを設定します。

キャリブレーションが成功すると、上昇音の2回のトーンが鳴り、マウントの**STATUS**および**MODE**のLEDが数秒間緑色で左から右へ点滅します。

⇒ 注意: キャリブレーションが失敗した場合、下降音の2回のトーンが鳴り、マウントの**STATUS**および**MODE**のLEDが数秒間赤色で左から右へ点滅した後、青色で点滅を再開します。

この場合、トローリングモーターはユーザー設定モードにとどまります。手順（3）および（4）を繰り返して再度キャリブレーションをお試しください。

5. キャリブレーションが成功すると、トローリングモーターは自動的にユーザー設定モードを終了し、スタンバイモードに戻ります。

STATUS LEDは青色の点滅から変更され、トローリングモーターのバッテリー状態を示す単色の表示に変わります。**MODE** LEDは青色の点滅から変更され、GPS信号を取得している場合は緑色で点灯し、GPS信号を取得していない場合は赤色で点灯します。

モバイルアプリ

1. トローリングモーターとモバイルデバイスが電源オンで接続されていることを確認します。
2. モバイルデバイスでLowranceアプリを開き、**My devices**メニューに移動します。
3. プロフィールに登録されているデバイスのリストからトローリングモーターを選択します。
4. トローリングモーターのホーム画面が開いたら、設定メニューを開き、**Calibration** 項目に移動します。
5. アプリに表示された手順に従って操作します。



コンパスのキャリブレーション

トローリングモーターのコンパスは、トローリングモーターのヘッド部分に内蔵されています。
以下のような場合にコンパスキャリブレーションを実施してください。

- ・トローリングモーターを初めて使用する際（設置後）
- ・ボートの場所が大きく変わった場合（長距離移動した場合）— 磁気偏差は場所によって異なります
- ・トローリングモーターの工場出荷時リセットを行った場合

コンパスキャリブレーションを行うには、トローリングモーターの電源を入れ、キャリブレーション用のデバイス（Bluetooth®で接続されているリモコンやフットペダル等）と接続されている必要があります。

この手順を実施するには、トローリングモーターが展開されている必要があります。

キャリブレーションは水上で行わなくても構いません（ボートがトレーラーに載せられ、屋外にある状態でも可能です）。ただし、ローユニットが360°回転できることが条件です。回転が妨げられる場合は、ボートを風や潮流で動かされないように桟橋に固定し、ローユニットが干渉なく動けるスペースが確保されていることを確認してください。また、トローリングモーターが大きな金属物や電流を通す機器の近くにないことを確認してください。これらの物体が近くにあるとコンパスのキャリブレーションが正しくできない可能性があります。

⇒**注記**：キャリブレーション中、展開されたトローリングモーター（ローユニット、コラム、ヘッドユニット）は自動的に400°（約1回転と1/8回転）回転します。

キャリブレーションが成功すると、トローリングモーターは自動的に中心位置に戻ります。

リモコン

トローリングモーターとリモコンが電源オンになっており、相互に接続されていることを確認してください。

リモコンのメニューボタン  を押して、メニューを開きます。

ジョイスティックを使って、**Settings > Trolling motor > Compass calibration**」に移動します。

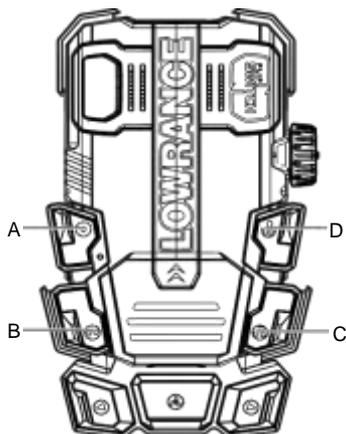
リモコンの画面に表示される手順に従ってください。

⇒注：FreeSteerリモコンを初めてオンにすると、トローリングモーターのコンパスキャリブレーションとパワオフセットキャリブレーションを完了するオプションを含むオンボーディングシーケンスが表示されます。



フットペダル

1. トローリングモーターとフットペダルが電源が入っており、互いに接続されていることを確認してください。
2. フットペダルのユーザー設定モードに入るには、●● [B] キーと ●● [C] キーを同時に押し続けてください。
トローリングモーターのマウントにある**STATUS**と**MODE**のランプが青色に点滅し、トローリングモーターがユーザー設定モードであることを示します。



3. ●● (C) キー を短押しします。展開されたトローリングモーターが自動的に数秒間、約400°回転します。
コンパスキャリブレーションが完了すると、長音が鳴ります。
その後、2つの音（アップトーン）が鳴り、**STATUS**および**MODE**のLEDが緑色に点滅し、左右に数秒間点滅するとキャリブレーションは成功です。
⇒ 注意:キャリブレーションが失敗した場合、2つの音（下降音）が鳴り、**STATUS**および**MODE**のLEDが赤色に点滅し、数秒間左右に点滅した後、青色に点滅を戻します。トローリングモーターはユーザー設定モードのままです。ステップ（3）を繰り返してキャリブレーションを再試行してください。
4. 成功したキャリブレーション後、トローリングモーターは自動的にユーザー設定モードを終了します。
トローリングモーターは中心位置に回転し、スタンバイモードに入ります。 **STATUS** LEDは青色の点滅から、トローリングモーターのバッテリー状態を示す単色に変わります。 **MODE** LEDは青色の点滅から、GPSの固定状態を示す緑色に点灯（GPSが固定されていない場合は赤色に点灯）に変わります。

モバイルアプリ

1. トローリングモーターとモバイルデバイスが電源オンで接続されていることを確認します。
2. モバイルデバイスでLowranceアプリを開き、**My devices**メニューに移動します。
3. プロフィールに登録されているデバイスのリストからトローリングモーターを選択します。
4. トローリングモーターのホーム画面が開いたら、**Settings**メニューを開き、**Calibration**項目に移動します。
アプリに表示された手順に従って操作します。

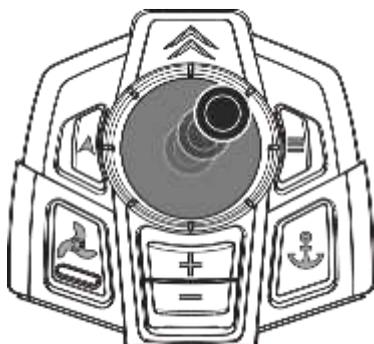


FREESTEER ジョイスティックリモコン

ジョイスティックは、従来のキーパッド型ステアリングと、直感的な360°ステアリング（FreeSteer）両方の操作が可能です。

FreeSteer（フリーステア）

1. ジョイスティックを操作して保持することで、どのトロローリングモーターモードからでもFreeSteerに切り替えることができます。
2. FreeSteerでは、ジョイスティックの動きは前後左右に制限されません。方向を調整するには、ジョイスティックを360°の範囲内で任意の位置に動かし、保持することで、トロローリングモーターのローユニットがジョイスティックの向きに合わせて回転します。
3. ジョイスティックを放すと、FreeSteerが終了し、方向が更新された状態で自動的に元のモードに戻ります。

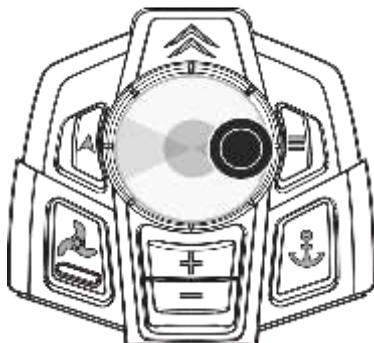


FreeSteer 【フリーステア】 (360° ステアリング)

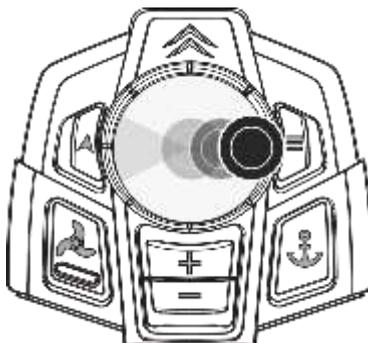


トラディショナルステアリング (従来の操作方法)

1. ジョイスティックを横方向に、左または右にタップして放すと、ローユニットの方向が少しずつ調整されます。
2. ジョイスティックを横方向に左または右に倒し続けると、ローユニットが連続的に回転します。
ユニットは最大操舵角に達するまで回転し続けます。



従来のステアリング方法
(左または右にタップしてリリース)



従来のステアリング方法
(左または右に動かしてホールド)

速度調整

FreeSteerまたは従来の操舵方法を使用している場合、リモコンの速度キー **+** **-** を使用してプロペラの推力割合を増減させます。

速度増加キー **+** を短押しすると、プロペラの速度が段階的に増加し、押し続けると最大速度に素早く加速します。

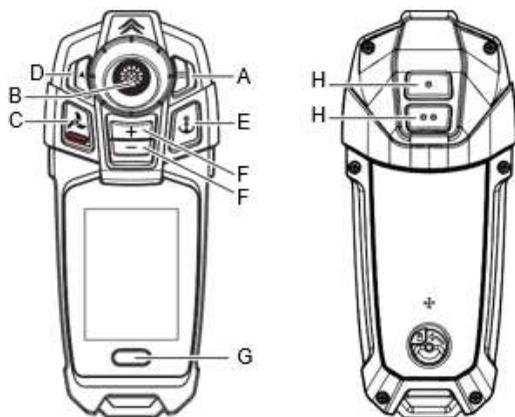
速度減少キー **-** を短押しすると、プロペラの速度が段階的に減少し、押し続けると素早く速度が0に減少します。

現在の速度で対地速度を維持するには、オートパイロットのクルーズコントロールを作動させてください

(詳細は47ページを参照)。



リモコンの各ボタンと機能



A. 電源のオン/オフおよびメニュー

- ・長押しでリモコンの電源をオン/オフします。
- ・短押しでメインメニューを開きます。

B. ジョイスティック

- ・ジョイスティックを使用して、FreeSteer（360°ステアリング）または従来のステアリング（左右）で方向を変更します。
- ・メニュー操作: メニューが開いているとき、ジョイスティックを前後に動かして、メニュー内のオプションを選択します。ジョイスティックを中央に短押しすることで、選択したオプションを開くまたは有効にします。

C. プロペラのオン/オフ / 全機能のキャンセル

- ・短押しでプロペラをオン/オフします。
- ・どのモードでも長押しすると、すべての機能を停止し、プロペラを解除してモードを終了します。

D. オートパイロット

- ・短押しでオートパイロットモードの開始/停止を行います。

⇒**注記:** コースロックモード（プロペラ自動オン無効）がデフォルト設定です。

E. アンカーロック

- ・短押しでアンカーロックモードの開始/停止を行います。

F. 速度制御

- ・短押し、もしくは長押しでプロペラの推進力の割合を調整します。
- ・クルーズコントロールモードでは、短押ししか、長押ししてクルーズ（一定）速度を設定します。

G. モード内ソフトキー

- ・ソフトキーを長押しして、画面上のアイコンで示された機能を有効にします。

H. 設定可能キー

- ・設定メニューに入り、これらのキーに1つまたは複数の機能を割り当てます。



メニュー操作

メニューが開いているとき：

- ・ ジョイスティックを前後に動かして、メニュー内のオプションを選択します。ジョイスティックを中央で短押しすることで、選択したオプションを開くまたは有効にします。
- ・ メニューキー  を短押しすると、メニューを閉じてメインステータス画面に戻ります。

⇒**注記**：メニューが開いているときにプロペラ、アンカー、またはオートパイロットキーを短押しすると、メニューが終了し、キーの通常の開始/停止機能が実行されます。

FreeSteerリモコン設定

オンボーディング (初期設定)

FreeSteerジョイスティックリモコンが初めてオンになったとき、またはリモコンが工場出荷時設定にリセットされた後、オンボーディング(初期設定)シーケンスが自動的に開始されます。

⇒**注記**：この時点でオンボーディングをスキップすると、すべての設定は工場出荷時のデフォルト設定のままになります。

⇒**注記**：リモコンがトローリングモーターに接続されていない場合、「切断状態」が表示されます。切断されている間は、リモコンのメニューや設定にアクセスできますが、トローリングモーターのキャリブレーションはできません。

別のタイミングでオンボーディングを実行するには：

1. リモコンのメニューキー  を長押ししてリモコンの電源を入れます。
2. メニューキーを短押ししてメニュー  を開きます。
3. ジョイスティックを使って「Onboarding」に移動します。

リモコンがまだトローリングモーターにペアリングされていない場合、画面上に表示された手順に従ってペアリングを行います。

別のタイミングでリモコンをペアリングする方法については、**12ページ**の「デバイスをペアリングする」を参照してください。

「Do you want to restore previous remote settings? (以前のリモコン設定を復元しますか?)」と尋ねられた場合：

- ・ **Restore**を選択すると、リモコンの既存の設定が保持され、オンボーディングがキャンセルされ、メインステータス画面に戻ります。
- ・ **Skip**を選択すると、リモコンの設定を構成する作業を進めます。

キャリブレーション

キャリブレーションはトローリングモーターの調整を指し、トローリングモーターが取り付けられ、展開されている必要があります（トローリングモーターのキャリブレーションについては、**25ページ**のセクションを参照してください）。

現在キャリブレーションを実行しない場合は、「**Skip**」を選択してください。



リモート設定

FreeSteerリモートの設定を行うには、以下の手順に従ってください。

1. リモートのメニューボタン **≡** を長押しして、リモートをオンにします。

→注意：リモートがトローリングモーターに接続されていない場合、「**Disconnected**」と表示されます。

接続されていない場合でも、リモートのメニューや設定にはアクセスできますが、トローリングモーターのキャリブレーションはできません。

2. メニューボタン **≡** を押し、メニューを開きます。

3. ジョイスティックを使用して、「**Settings > Remote**」へ移動します。

ディスプレイ：リモートのLCDスクリーンに関する設定を行います。バックライトを無効にしたり、輝度を下げたり、タイムアウトの間隔を短くすることで、リモートのバッテリー寿命を延ばすことができます。

ボタン：リモートのハードキーの設定を行います。設定可能キーに機能を割り当てることができます

（詳細は「リモコンのキーに機能を割り当てる」（[55ページ](#)）を参照してください）。

キーのバックライトを無効にしたり、バックライトのタイムアウト間隔を短縮することで、リモコンのバッテリー寿命を延ばすことができます。

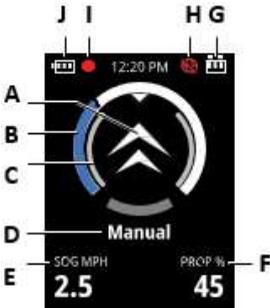
言語：好みの言語を選択します。

単位：距離と速度の単位を選択します。

時刻：LCDスクリーンに表示される時計を設定します。

情報：トローリングモーターシステム（リモコンを含む）に現在インストールされているソフトウェアのバージョンを確認します。

LCDスクリーンとステータスバー



A センターアイコン：現在のモードを表示します

B 青いダイヤル：プロペラの推進力割合を時計回りに示します

C 内部リング：プロペラが作動中にアニメーション表示されます

D トローリングモーターのモード/ステータス

E 現在の対地速度

F 現在のプロペラ推進力の割合

G トローリングモーターのバッテリーステータス

H アラート：GPSの信号を受信していません

I トレイル記録がアクティブです

J FreeSteerリモートのバッテリーステータス



ソフトキー

LCDスクリーン下のソフトキー（A）から、モード内の機能へクイックアクセスできます。

ソフトキーの動作はモードによって異なります。ソフトキーの上にLCDスクリーンに表示される 文言や記号が、現在のソフトキーのアクションを示します。



アイコン	ソフトキーの機能	アイコンの説明
	メニューボタン以外のすべてのキーをロックするには、長押ししてください。ロックに関する詳細は、35ページの「リモコンをのロックする」を参照してください。	トローリングモーターがマニュアルモードのときに表示されるアイコン。
	黄色はリモートキーがロックされていることを示します。キーのロックを解除するには、ソフトキーを長押ししてください。	トローリングモーターがマニュアルモードで、リモートがロックされているときに表示されるアイコン。
	現在位置にウェイポイントを作成するには、ボタンを押して離してください。ウェイポイントの作成方法については、49ページの「ウェイポイントを作成する」を参照してください。	トローリングモーターがアンカーロックモードのときに表示されるアイコン。
	ソフトキーを短押しすると、クルーズコントロールモードが開始され、設定した対地速度が維持されます。クルーズコントロールモードの詳細については、47ページの「クルーズコントロールモード」を参照してください。	トローリングモーターがナビゲーション中またはオートパイロットモードのときに表示されるアイコン。
	緑色はクルーズコントロールモードがアクティブであることを示します。ソフトキーを短押しすると、クルーズコントロールが停止し、プロペラ推進力の割合の調整に戻ります。	クルーズコントロールモードがアクティブなときに表示されるアイコン。



リモコンをロックする

トローリングモーターがマニュアルモードの場合、リモコンのキーをロックして誤操作を防ぐことができます。

リモコンのキーがロックされている間は、以下の操作が可能です：

- ・メニューボタン  は引き続き機能し、ジョイスティックを使用してメニュー操作ができます。
 - ・ジョイスティックで進行方向を調整することはできません。
 - ・フットペダルまたは接続されたMFDを使用して、トローリングモーターを通常通り操作できます。
- リモコンをロックするには、開いた錠前のアイコンが表示されている状態で、ソフトキーを押し続けてください。

△警告：リモコンがロックされている場合、リモコンのキーではトローリングモーターを操作できません。

リモコンのロックを解除する

リモコンのロックを解除するには、ロック中（黄色）の錠前アイコンが表示されている状態でソフトキーを押し続けてください。LCD画面に「Remote unlocked (リモコンのロック解除)」と表示されるまで、ソフトキーを押し続けてください。



トローリングモーターの操作

トローリングモーターの操作には、モーターが展開されている必要があります。

トローリングモーターは以下の方法で操作できます：

- ・FreeSteerジョイスティックリモコン
- ・アドバンストワイヤレスフットペダル
- ・トローリングモーターと同じNMEA 2000®ネットワークに接続された互換性のあるマルチファンクションディスプレイ（MFD）

※ MFDの取扱説明書を参照してください。

△ 警告：プロペラを作動させる前に、トローリングモーターが展開位置にしっかりとロックされていることを確認してください。

△ 警告：回転するプロペラは、重大な怪我や死亡を引き起こす可能性があります。トローリングモーターが水上にある状態でプロペラを作動させないでください。水中に泳いでいる人がいる可能性がある場合は、トローリングモーターの操作には十分な注意が必要です。水中にいる人がボートの近くにいる場合は、直ちにトローリングモーターを停止してください。

△ 警告：トローリングモーターは、操作デバイス（リモコン、フットペダル、またはMFD）の電源が切れても、要求された動作を続行します。アクティブなプロペラ、オートパイロット、およびナビゲーションモードは、操作デバイスの電源を切っても停止しません。緊急時にトローリングモーターを停止する方法（トローリングモーターの電源キーを押すか、電源供給を切断すること）を常に確認しておいてください。使用する操作デバイスによるトローリングモーターの始動および停止方法を常に把握しておいてください。操作デバイスが一つ以上電源オフの状態であっても、予期しないモーターの動き（回転するプロペラなど）には常に注意を払ってください。

△ 警告：トローリングモーターのヘッド内にあるコンパスは、トローリングモーターの近くに配置された磁石や大きな鉄製の金属物によって影響を受ける可能性があります。これによりコンパスが迷走し、不安定な操縦が発生することがあります。トローリングモーターの正常な操縦を取り戻すためには、磁気物質や大きな金属物をトローリングモーターから遠ざけてください。

GPS

トローリングモーターのGPS受信機は、トローリングモーターのヘッド内にあります。屋内や格納時にGPS信号が失われるのは正常です。GPSの位置情報を取得するには、モーターを屋外で展開し、空が見える場所に設置してください。GPSの位置情報が取得されると、MODE LEDが緑色に点灯します。

⇒注意：トローリングモーターは、コースロックモード、アンカーロックモード、クルーズコントロールモード、およびナビゲーション機能には独自のGPS位置情報が必要です。マニュアルモードおよびヘディングロックモードは、トローリングモーターのGPS位置情報なしでも機能します。

MFDのGPSソース選択

MFDを使用する場合は、ニーズに適したGPSデータソースを選択してください。トローリングモーターをナビゲーションに使用する際、MFD画面上のボートの位置が、使用しているウェイポイントやルートとズレることがあります。

この問題を改善するには、MFDのデータソースメニューに入り、トローリングモーターをMFDのGPSソースとして選択してください。

⇒注意：トローリングモーターをGPSソースとして使用する場合、トローリングモーターが格納されている、電源がオフになっている、またはGPS信号を取得できない場合、MFDでの対地速度（SOG）やヘディング情報が利用できなくなることがあります。



マニュアルモード

マニュアルモードでは、トローリングモーターを操作して、必要に応じてボートの進行方向や速度を変更します。

リモコンでプロペラをオン/オフする

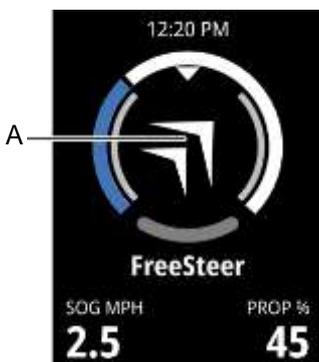
- 1 プロペラキー  を短押しするとプロペラが回転します。
- 2 再度プロペラキー  を短押しすると、プロペラの回転が停止します。

リモコンで FreeSteer 操作をする

ジョイスティックを任意の方向に倒し、その位置で保持すると、フリーステアが有効になります。

トローリングモーターのローユニットが指定された方向に回転します。

LCD画面上のアイコン(A)が、ローユニットの現在の方向を示します。



リモコンで従来方法の操作をする

- 1 ローユニットを左に回転させるには、ジョイスティックを**左に水平**にタップして放します。
- 2 ローユニットを右に回転させるには、ジョイスティックを**右に水平**にタップして放します。
- 3 ジョイスティックを左（または右）に水平に倒して保持すると、ローユニットが連続的に回転します。
ジョイスティックを放すと、ローユニットの回転が停止します。ローユニットは最大操舵角に達するまで回転し続けます。

リモコンで速度を調整する

プロペラが作動している状態で：

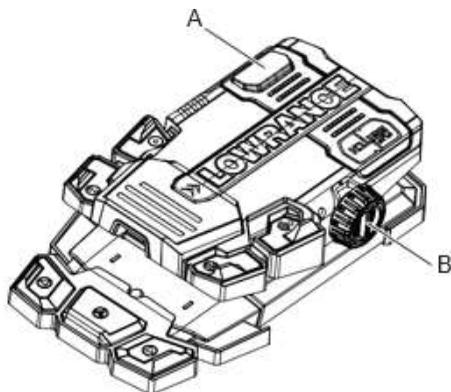
- 1 速度を上げるには、加速スピードキー  の短押しを繰り返すと、プロペラの速度が段階的に増加します。
キーを押し続けると、最大速度まで素早く加速します。
- 2 速度を下げるには、減速スピードキー  の短押しを繰り返すと、プロペラの速度が段階的に減少します。
キーを押し続けると、素早く速度が0に減少します。
- 3 現在の速度を維持して船の進行速度を一定に保つには、クルーズコントロールモードを開始します。
(クルーズコントロールモードについては47ページを参照してください)。



フットペダルでプロペラをオン/オフする

1. プロペラをオンにするには、フットペダルのつま先部分にあるモメンタリースイッチ(A)を押し続けます。モメンタリースイッチを押している間、プロペラが作動します（スピードノブ(B)がOFF位置でない限り）。モメンタリースイッチ(A)を放すと、プロペラは解除されます。

⇒注意：フリップスイッチを使用することで、モメンタリースイッチをペダルの左側または右側に取り付けることができます。お好みに応じて設置位置を選んでください。詳細な手順については、Reconインストレーションマニュアルを参照してください。



または

リモコン、モバイルデバイス、またはマルチファンクションディスプレイを使用して、フットペダルの設定可能キーの1つに「コンスタントオン」を割り当てます。詳細な手順については、53ページの「フットペダルキーに機能を割り当てる」を参照してください。割り当てが完了したら、設定した「コンスタントオン」キーを短押しすると、プロペラが作動します。

もう一度設定したキーを押すと、プロペラが解除されます。

フットペダルで操船する

- ボートを左（ポート）に回すには、フットペダルのかかと部分を押し下げます。
- ボートを右（スターボード）に回すには、フットペダルのつま先部分を押し下げます。
- ボートを直進させるには、フットペダルを水平な位置に保ちます。

フットペダルで速度を調整する

1. フットペダルの速度調整ノブ(B)を前方に回すと、プロペラの速度が増加します。
2. フットペダルの速度調整ノブを後方に回すと、プロペラの速度が減少します。

フットペダルの速度調整ノブがOFF設定の位置にある場合、プロペラは接続されているものの回転していません。速度がOFFから増加するまで、プロペラは回転しません。

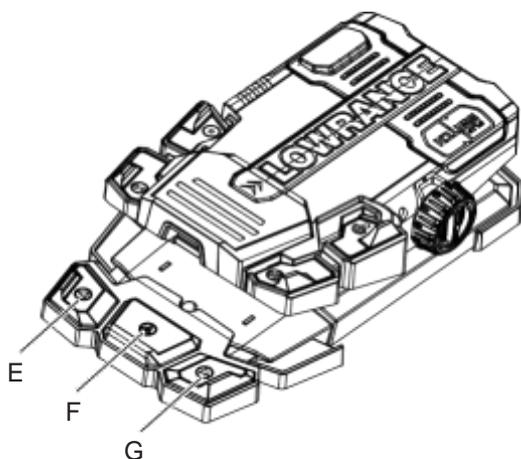


フットペダルのローキーモジュール

アドバンストワイヤレスフットペダルのローキーモジュールにあるキー(E,F,G)は、デフォルトで操縦機能が設定されています。

⇒注意：ローキーモジュールの3つのキー(E,F,G)は、機能を再設定することができ、機能を変更できます。

⇒注意：ローキーモジュールは、ペダルをより小さなスペースに設置する時には、取り外すことができます。(ローキーモジュールの取り外し方法については、Reconインストールレーションマニュアルを参照してください。ローキーモジュールは、ペダルから取り外すと動作しません。)



ローキーモジュールでプロペラをオン/オフする

1. プロペラキー(F)  を短押しすると、プロペラがオンになります。
2. もう一度プロペラキー(F)  を短押しすると、プロペラが解除されます。

トローリングモーターがどのモードでも作動している場合：

- プロペラキー(F)を短押しすると、モードを維持したままプロペラを一時停止し、再接続します。
- プロペラキー(F)を長押しし続けると、モードが停止し、プロペラの速度がゼロのマニュアルモードに戻ります。

ローキーモジュールの方向キーで操縦する

1. ローユニットを左に回すには、操縦左キー ◀ (E)をタップするか、押し続けます。
方向キーを放すか、最大操舵角に達するまで、ローユニットが回転します。
トローリングモーターのヘッドユニットのライトバーが、ローユニットの向いている方向を示します。
2. ローユニットを右に回すには、操縦右キー ▶ (G)をタップするか、押し続けます。
方向キーを放すか、最大操舵角に達するまで、ローユニットが回転します。
トローリングモーターのヘッドユニットのライトバーが、ローユニットの向いている方向を示します。



モードとアクション

トローリングモーターのモードおよび操作は、以下を使用してアクセスできます：

- FreeSteerジョイスティックリモコンの専用キーおよび割り当てられたキー
- アドバンスドワイヤレスフットペダルの専用キーおよび割り当てられたキー

リモコンの設定可能キーにモードおよび操作を割り当てる方法については、55ページの「リモコンのキーに機能を割り当てる」を参照してください。

フットペダルの設定可能キーにモードおよび操作を割り当てる方法については、53ページの「フットペダルのキーに機能を割り当てる」を参照してください。

また、互換性のあるマルチファンクションディスプレイ（MFD）を使用して、さまざまなトローリングモーターのモードおよび操作にアクセスすることもできます。詳細については、MFDの取扱説明書をご参照ください。

⇒注意：ご使用のMFDが互換性があり、ソフトウェアが最新であることを確認するには、www.lowrance.com をご覧ください。

トローリングモーターとMFDは、同じNMEA 2000®ネットワークに接続されている必要があります。

アンカーロックモード

△注意：回転するプロペラ、移動するポート、またはポートに取り付けられたデバイスは、泳いでいる人に重大な怪我や死を引き起こす可能性があります。水中に人が近くにいる場合は、直ちにトローリングモーターを停止してください。

△注意：他のポートとの衝突、座礁、水中の物体への接触による重大な怪我を避けてください。GPSシステムは、他のポート、浅瀬、水中の物体を検出できません。GPSモードで操作する際は、常に航行の障害物に注意してください。

アンカーロックモードは、トローリングモーターのプロペラとGPSを使用して、船を現在の位置に保持します。

⇒注意：アンカーロックモードでは、風や潮流によって船の向き（進行方向）が影響を受けることがありますが、船の位置は一定です。

アンカーロックモード中に以下の操作が可能です：

- アンカーロックモードを維持したまま、近くの位置に移動（ジョギング）する。
- アンカーロックモードを維持したまま、プロペラを一時停止する。

※注意：アンカーロックモード中にリモコンのジョイスティックを使用すると、アンカージョグ またはフリーステア機能が作動し、ポートが移動します。

アンカーロックモードを開始する

リモコン

リモコンのアンカーキーを押して放します。

フットペダル

フットペダルのアンカーキーを押して放します。



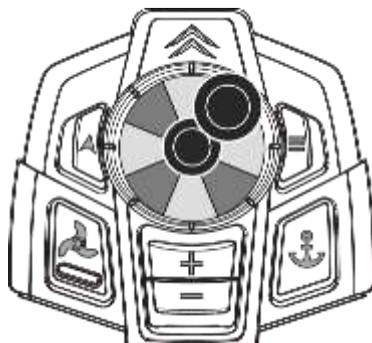
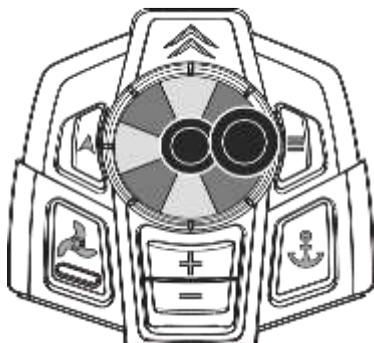
アンカーロックモードで位置を調整する

アンカーロックモード中に、FreeSteer®リモコンのアンカージョグ機能を使用すると、選択した方向にボートが移動し、その後、新しい位置でアンカーロックが再開されます。

⇒注意：アンカージョグが機能するためには、トローリングモーターがアンカーロックモードである必要があります。

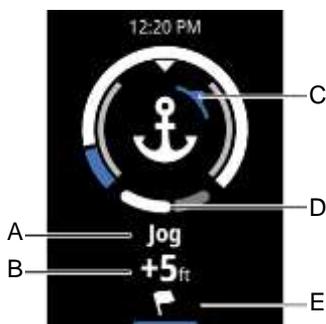
リモコン

ジョイスティックを任意の45°方向にタップして放すと、ボートがその方向に1.5メートル（5フィート）ずつ移動します。ボートの移動が完了すると、アンカーロックモードは新しい位置で再開されます。



1.5メートル（5フィート）単位でジョギングする方法：
左、右、前方（上）、後方（下）にジョイスティック
タップして放すと、それぞれの方向に1.5メートル
（5フィート）ずつ移動します。

1.5メートル（5フィート）単位で斜めにジョギングする方法：
ジョイスティックを45°の角度でタップして放すと、
斜め方向に1.5メートル（5フィート）ずつ移動します。



- A ジョグがアクティブ中
- B 要求されたジョグの合計距離
- C 青い弧がジョグの方向を示す
- D 白い弧がジョグ距離の進行状況を示す
- E ソフトキーを短押しすると、ウェイポイントが作成されます



FreeSteerアンカージョグ

1. ポートを任意の方向に継続的に移動させるには、ジョイスティックを希望する方向に移動させて保持します。
これにより、FreeSteerアンカージョグが作動します。ローユニットはジョイスティックの要求に合わせて回転し、その後、プロペラの速度が増加してポートが指定された方向に移動します。
FreeSteerアンカージョグでは、プロペラの推力はジョイスティックの中心からの位置に比例します。
精密な位置決めを行うために推力を抑えたい場合は、ジョイスティックを部分的に押し込んでください。
できるだけ速く新しい位置に到達したい場合は、ジョイスティックを最大まで押し続けてください。
2. ジョイスティックを放すと、新しい位置でアンカーロックモードが再開されます。



FreeSteerアンカージョグ：

任意の方向にジョイスティックを押し
続けると、ポートがその方向に移動します。



FreeSteerアンカージョグ：

任意の方向にジョイスティックを倒した分だけの
速度でポートが その方向に移動します。

フットペダル（左/右アンカージョグ）

アンカーロックモード中に、ローキーモジュールの「左操縦キー」◀または「右操縦キー」▶を短押しすると、ポートが1.5メートル（5フィート）左または右に移動します。

アンカーロックモードでプロペラを一時停止する

トローリングモーターがアンカーロックモードにあるとき、プロペラは船の位置を保持するために自動的に作動します。魚を掛けた場合や障害物を確認した場合には、プロペラを一時停止することができます。

⇒注意：アンカーロック（またはオートパイロット）モードでプロペラが一時停止している間、トローリングモーターのヘッドユニットにあるインジケーターLEDがゆっくりと点滅します。

⇒注意：風や潮流により、プロペラが一時停止している間にポートの位置が変わることがありますが、アンカーロックが再開されると、船はプロペラを一時停止した位置に戻ります。

リモコン

1. プロペラキーを短押しすると、アンカーロックでプロペラが一時停止します。
2. もう一度プロペラキーを短押しすると、プロペラが再接続されアンカーロックが再開されます。

フットペダル

1. プロペラキー（または「コンスタントオン」機能を割り当てた別のキー）を短押しすると、アンカーロックでプロペラが一時停止します。
2. もう一度プロペラキー（または「コンスタントオン」機能を割り当てた別のキー）を押して放すと、プロペラが再接続され、アンカーロックが再開されます。



⇒注意：フットペダルからロワーキーモジュールを取り外し、フットペダルに「コンスタントオン」キーを割り当てていない場合、フットペダルを使用してアンカーロックを一時停止することはできません。

⇒注意：フットペダルのモメンタリースイッチを使用してプロペラを一時停止しないでください；アンカーロックモードでの機能はアンカーロックを停止することです。

アンカーロックモードを停止する

アンカーロックモードを停止すると、プロペラが切断され、トロローリングモーターはマニュアルモードに戻ります。

リモコン

FreeSteerリモコンのアンカーキーを短押しすると、アンカーロックが停止します。

または、リモコンのプロペラキーを押し続けると、どのモードでも終了します。

フットペダル

フットペダルのアンカーキーを短押しすると、アンカーロックが終了します。

または、モメンタリースイッチを短押しするか、フットペダルをどちらかの方向に3度以上動かすと、アンカーロックが終了します。



オートパイロットモード(コースロックおよびヘディングロック)

△ 警告：他の船との衝突、座礁、水中の障害物に衝突することによる重大な怪我を避けてください。オートパイロットシステムは、他の船、浅瀬、水中の障害物を検知できません。オートパイロットモードでの航行や運転時には、常に航行の障害物に注意を払ってください。

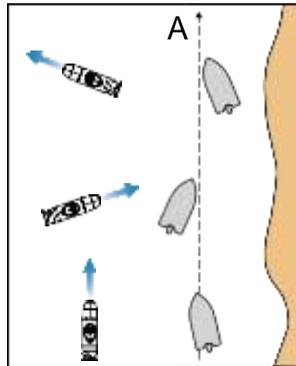
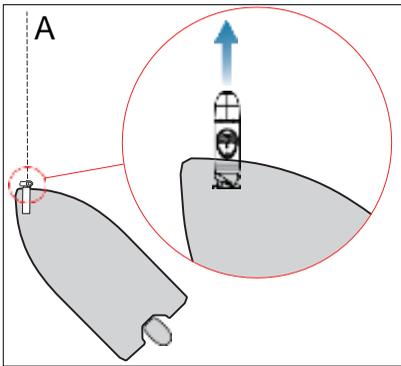
コースロックおよびヘディングロックは、自動で船を操縦するオートパイロット機能です。

コースロックモードは、流れや風によるドリフトを補正するために、直線的なコースに沿って船を操縦します。

コースロックモードを開始すると、トラッキングモーターがローユニットの方向に基づいて、見えない軌跡

(A) を描きます。

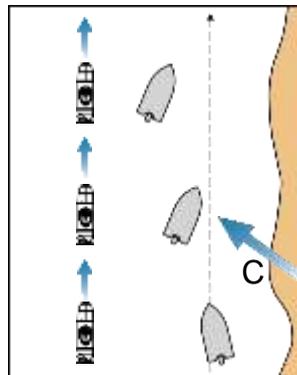
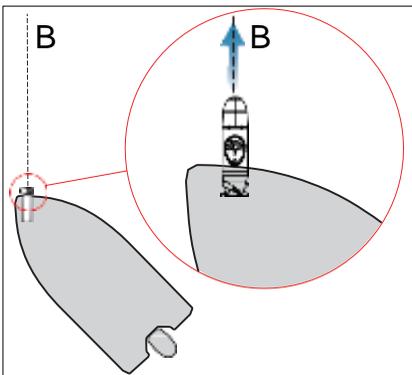
⇒注意：コースロックモードでは、風や流れの影響により、船がカニ歩きのようにコースを進むことがあります。



ヘディングロックモードは、ローユニットの方向に基づいて船の進行方向を維持します。

ヘディングロックモードを開始すると、トラッキングモーターはモード開始時のローユニットの向きを維持します。

⇒注意：ヘディングロックモードでは、トラッキングモーターは流れや風によるドリフトは 補正しません (C)



オートパイロットモード中に次の操作が可能です：

- ・進行方向を調整し、モードを継続する
- ・速度を増減し、モードを継続する



- ・クルーズコントロールモード（対地速度固定）とプロペラ推力パーセンテージの切り替え
- ・プロペラを一時停止し、操縦指示を「記憶」する。

オートパイロットモードを開始する

オートパイロットモードを開始すると、トローリングモーターはローユニットの現在の方向および、現在の速度を使用します。

「Prop auto on」機能が有効でない場合、オートパイロットモードに入る際はプロペラを手動で作動させる必要があります。「Prop auto on」の設定変更については、24ページの「**プロペラオートオン**」を参照してください。

リモコン

1. リモコンのオートパイロットキー ▲ を押して、割り当てられたオートパイロット機能を開始します。

⇒注意: コースロックモードはデフォルトでオートパイロットキーに割り当てられています。

この設定を変更するには、23ページの「オートパイロット」を参照してください。

フットペダル

1. リモコン、モバイルデバイス、またはマルチファンクションディスプレイを使用して、コースロック

またはヘディングロックをフットペダルの設定可能キーに割り当てます。フットペダルキーに機能を割り当てる方法については、53ページの「**フットペダルキーに機能を割り当てる**」を参照してください。

2. 割り当てが完了したら、コースロック（またはヘディングロック）のために設定したキーを押して、コースロック（またはヘディングロック）を開始します。

オートパイロットモードで進行方向を調整する

オートパイロットモード中に、モードを解除せずに船の進行方向（または進行方向）を調整できます。

リモコン

1. ジョイスティックを希望の方向に押し続けます。ローユニットの方向はリモコンのLCD画面に表示されたアイコン、及びトローリングモーターのヘッドのライトで示されます。ジョイスティックを放すと、トローリングモーターは更新されたコース（またはヘディング）に進みます。

または

1. ジョイスティックを左右に軽くタップして、コース（またはヘディング）を少しずつ調整します。

フットペダル

1. モーメンタリースイッチを踏み続け、同時にペダルを操作してコース（またはヘディング）を調整します。

ローユニットの方向はトローリングモーターのヘッドのライトで示されます。

モーメンタリースイッチを放すと、トローリングモーターは更新されたコース（またはヘディング）に進みます。

または

1. ローキーモジュールにある方向キーをタップまたは踏み続けて、コース（またはヘディング）を変更します。キーを押している間、ローユニットは現在の位置から回転します。



オートパイロットモードでプロペラを一時停止する

オートパイロットモード中にプロペラを一時停止しても、使用していたコース（またはヘディング）を「記憶」し続けることができます。これは、魚がつかかった場合や障害物を発見した場合など、プロペラを停止した方がよい場合に便利です。

⇒注意：アンカロック（またはオートパイロット）モードでプロペラが一時停止すると、トローリングモーターのヘッドのインジケータLEDがゆっくりと点滅します。

リモコン

1. リモコンのプロペラキー を短押しすると、オートパイロットモードでプロペラが一時停止します。
プロペラが一時停止している間も、ローユニットは希望のコースまたはヘディングを追跡し続けます。
プロペラが一時停止している間に要求された方向変更は、コースまたはヘディングを更新します。
2. もう一度プロペラキー を短押しすると、プロペラが再作動し、最新のコース（またはヘディング）を使用してオートパイロットモードを再開します。

フットペダル

1. フットペダルのプロペラキー または「プロペラコンスタントオン」が割り当てられたその他のキー）を短押しすると、オートパイロットモードでプロペラが一時停止します。
 2. もう一度プロペラキー または「プロペラコンスタントオン」が割り当てられたその他のキー）を押して放すと、プロペラが再作動し、使用していたコース（またはヘディング）に戻ります。
- ⇒注意：フットペダルからローキーのモジュールを取り外し、フットペダルに「Propeller constant on」キーを割り当てていない場合、コースロックまたはヘディングロックを一時停止することはできません。
- ⇒注意：フットペダルのモーメンタリースイッチを使用してプロペラを一時停止しないでください。このスイッチの機能は、ローユニットの方向を調整し、その後更新されたコースまたはヘディングで進行することです。

オートパイロットモードを停止する

オートパイロットモードを停止すると、プロペラが減速し停止し、トローリングモーターはマニュアルモードに戻ります。

リモコン

リモコンのオートパイロットキー を短押しすると、オートパイロットモードが停止します。
または、リモコンのプロペラキー を押し続けることで、すべてのモードが終了します。

フットペダル

コースロック（またはヘディングロック）を終了するには、専用または割り当てられたコースロックまたはヘディングロックキーを押して放します。

⇒注意：フットペダルのモーメンタリースイッチを使用してコースロックまたはヘディングロックを停止しないでください。このスイッチの機能は、船の進行方向を調整し、その後、コースまたはヘディングを再開することです。



クルーズコントロールモード

クルーズコントロールモードは、船の対地速度を一定に保ちます。これにより、最適なオートローリング速度で快適にトロールフィッシングをお楽しみいただけます。

クルーズコントロールは、オートパイロットモードまたは航行中に有効にすることができます。クルーズコントロールモードを開始すると、設定された速度の値は船の対地速度（SOG）と一致します。その後、リモコンのスピードキー **+** **-** を使って設定速度を増減することができます。

⇒注意: 速度はデフォルトでマイル毎時（mph）で表示されます。単位は「設定」>「リモコン」>「単位」から変更できます。

クルーズコントロールモードを停止すると、トローリングモーターは定常的なプロペラ推進力の割合（最も最近の値）に戻り、リモコンのスピードキー **+** **-** を使ってプロペラ推進力の割合を増減できます。

船の対地速度は、風や潮流の影響を受けることがあります。

クルーズコントロールモードを開始/停止/調整する

※ 注意: クルーズコントロールを有効にするには、トローリングモーターがオートパイロットモードまたは航行中である必要があります。

リモコン

1. リモコンの設定可能キーにクルーズコントロールを割り当てます。割り当て方法については、「リモコンキーに機能を割り当てる」(55ページ)を参照してください。

2. クルーズコントロールモードを開始後、リモコンのスピードキー **+** **-** を使用して設定速度を増減します。

または

1. トローリングモーターがオートパイロットモードにあると、画面下部にクルーズコントロールモードのアイコン  が表示されます。クルーズコントロールアイコンが表示された状態で、LCD画面の下にあるソフトキーを押して、クルーズコントロールモードを開始します。

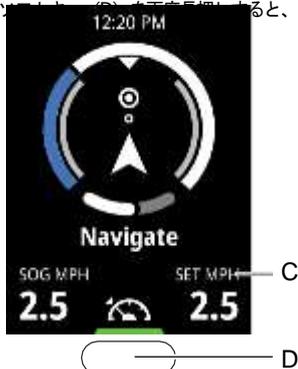
クルーズコントロールアイコンの下に緑色のラインが表示され、クルーズコントロールモードがアクティブであり、対地速度

が一定の値で維持されていることが示されます。

2. リモコンのスピードキー **+** **-** を使用してクルーズコントロール速度を増減します。

設定された速度は画面右下の「設定速度 (C)」として表示されます。

3. ソフトキー **ESC** を押すと、クルーズコントロールモードが停止します。



フットペダル

リモコン、モバイルデバイス、またはマルチファンクションディスプレイを使用して、クルーズコントロールモードをフットペダルの設定可能キーの1つに割り当てます。

設定方法については、取扱説明書の「**フットペダルキーに機能を割り当てる**」(53ページ)をご参照ください。

2. クルーズコントロール用に設定したキーを押して、クルーズコントロールモードを開始します。
3. クルーズコントロールモードが有効になったら、フットペダルの速度調整ノブを使用して、船舶の対地速度を調整できます。
4. クルーズコントロール用に設定したキーを再度押して、クルーズコントロールモードを停止します。



ナビゲーション

Recon トローリングモーターは、最大20個のウェイポイント（GPS位置）および20個のルート（記録された軌跡）をメモリに保存できます。

保存されたウェイポイントやルートには、FreeSteerリモコンのメインメニューからアクセスできます（詳細は50ページおよび51ページを参照してください）。

△ 警告: 他のボートとの衝突、座礁、水中の障害物との接触による重大なけがを避けてください。オートパイロットシステムは、他のボート、浅瀬、水中の障害物を検出することができません。オートパイロットモードで航行または操作する際は、常に進行方向に障害物がないか注意してください。

MFDでウェイポイントを受信する設定

MFDにウェイポイントを作成するには、MFDをトローリングモーターからウェイポイントおよびルートデータを受信するように設定する必要があります。これを行うには、MFDで以下の設定を行ってください：

- ・NMEA 2000® 設定で「ウェイポイントの受信」を有効にする。
- ・アドバンスで「重複ウェイポイント名の許可」を有効にする。

⇒注意：トローリングモーターのウェイポイントストレージが満杯でも、MFD上にウェイポイントは作成されます。

ウェイポイントを作成する

リモコン

ウェイポイントをリモコンの設定可能キーに割り当てることができます（設定方法については、取扱説明書の「リモコンのキーに機能を割り当てる」55ページを参照）。

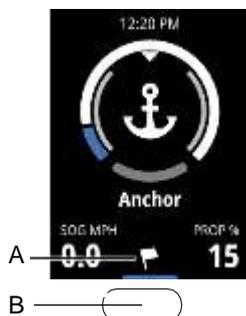
1. ウェイポイント用に設定したキーを短押しすると、ウェイポイントが保存されます。

または

1. リモコンのメニューキーを押してメニュー  を開きます。
2. ジョイスティックを使って「Waypoints」>「Add waypoint」を選択します。
3. 「Save & close」を選択します。

または

1. トローリングモーターがアンカーロックモードのときに、ウェイポイントアイコン  (A) の下のソフトキー (B) を押し放します。



フットペダル

フットペダルでウェイポイントを作成するには、ウェイポイントをフットペダルの設定可能キーの1つに割り当てている必要があります（設定方法については、取扱説明書の「フットペダルキーに機能を割り当てる」53ページを参照）。

1. ウェイポイント用に設定したキーを短押しすると、ウェイポイントが保存されます。

ウェイポイントへ移動する

リモコン

トローリングモーターは、現在位置から最大400メートル（0.25マイル）以内のウェイポイントに移動できます。

1. リモコンのメニューキーを押してメニューを開きます。
2. ジョイスティックを使って **Waypoints** を選択します。
3. 保存されたウェイポイントは番号で識別されます。ジョイスティックを中央で短押しすると、リストからウェイポイントが開きます。そのウェイポイントまでの距離と方向（方位）が表示されます。
⇒ 注意：チャートにウェイポイントを表示するには、トローリングモーターからウェイポイントを受信するように設定されたMFDが必要です。
4. 「**Go to**」を選択して、選択したウェイポイントへのナビゲーションを開始します。トローリングモーターはナビゲーションモードで進行します。
⇒ 注意：リモコンはトローリングモーターに保存されたウェイポイントを開いて移動できます。MFDに保存されたウェイポイントにアクセスすることはできません。

ウェイポイントを削除する

リモコン

1. リモコンのメニューキー  を押してメニューを開きます。
2. ジョイスティックを使って「**Waypoints**」>「**Manage**」を選択します。
3. 「**Delete all waypoints**」を選択して、トローリングモーターのメモリからすべてのウェイポイントをクリアします。
4. 個別のウェイポイントを削除するには、ジョイスティックを中央に押しして放し、リストからウェイポイントを開きます。そのウェイポイントまでの距離と方向（方位）が表示されます。
5. 「**Delete**」を選択して、ウェイポイントを削除します。

トレイルを記録する

リモコン

トローリングモーターを使用して、お気に入りの走行ルートを記録、保存、再生することができます。

これを「軌跡の記録」と呼びます。軌跡を記録するには、FreeSteerジョイスティックリモコンが必要です。

1. リモコンのメニューキーを押してメニューを開きます。
2. ジョイスティックを使って **Trails > Record trail** を選択します。
リモコンのLCD画面の左上に赤いライトが表示され、記録が進行中であることを示します。
3. 記録を停止して保存（または破棄）するには、リモコンのメニューキー  を押してメニューを開きます。
4. ジョイスティックを使って **Trails > Record trail > 「Stop recording」** を 選択します。
5. 次のいずれかを選択します：
 - ・「**Save & close**」で記録を保存
 - ・「**Delete**」で記録を削除；または
 - ・「**Cancel**」で記録を続けて、メニューを閉じる。



⇒**注意**：トローリングモーターで記録された航跡は保存されると「ルート」と呼ばれます。
データは全く同じです。トローリングモーターには最大20件のルートを保存できます。

記録した航跡（ルート）をたどる

リモコン

1. リモコンを使って **Menu > Trails** に移動します。

⇒**注意**：トローリングモーターで記録された航跡は保存されると「ルート」と呼ばれ、データは全く同じです。

2. ルートのリストから目的のルートを選択します。ルートは番号で識別されます。

3. ジョイスティックを中央で押して放し、リストからルートを開きます。

ルートが記録された日付、ルートの長さ、そしてルートの開始点への方向（方位）が表示されます。

4. 「Go to」を選択して次のメニューを開くか、「Back」を選択してルートリストに戻ります。

- ・「Forward」を選択すると、ルートの開始点から終了点に向かって進みます。
- ・「Reverse」を選択すると、ルートの終了点から開始点に向かって逆方向に進みます。

5. 「Proceed」を選択すると、トローリングモーターはナビゲーションモードで進行を開始します。

記録した航跡（ルート）を削除する

リモコン

1. リモコンでメニューキーを押してメニュー  を開きます。

2. ジョイスティックを使って **Trails > Manage** を選択します。

3. **Delete all routes** を選択して、トローリングモーターのメモリからすべてのルートを削除します。

4. 個別のルートを削除する場合は、ジョイスティックを中央で押して放し、リストからルートを開きます。

ルートが記録された日付、ルートの長さ、そしてルートの**開始点**への方向（方位）が表示されます。

5. 「Delete」を選択して、ルートを削除します。

ナビゲーションを停止する

リモコン

トローリングモーターがウェイポイントに向かってナビゲートしている、またはルートに沿って進行中の場合、メインメニューの上部に **Stop navigation** が表示されます。これを選択すると、ウェイポイントへのナビゲート指示、または記録された航跡に沿った進行指示がキャンセルされます。

1. リモコンでメニューキー  を押してメニューを開きます。

2. ジョイスティックで「**Stop navigation**」を選択します。

プロペラが解除され、トローリングモーターはマニュアルモードに切り替わります。

または

1. プロペラキー  を押して放し、ナビゲーション中にプロペラを一時停止します。

2. プロペラキー  を再度押して放し、プロペラを再起動し、ナビゲーションを続行します。

3. プロペラキー  を長押ししてプロペラを解除し、マニュアルモードに切り替わります。



フットペダル

1. ナビゲーション中にプロペラを一時停止するには、プロペラキー （または「コンスタントオン」が割り当てられている他のキー）を短押しします。
2. プロペラを再起動してナビゲーションを続行するには、プロペラキー （または「プロペラ常時オン」が割り当てられている他のキー）を再度短押しします。

その他のナビゲーションオプション

一部のマルチファンクションディスプレイ（MFD）では、トローリングモーターに自動ターンパターンや一定深度のルートをチャート上で追従させるような高度なナビゲーションオプションにアクセスすることができます。詳細については、MFDの取扱説明書を参照してください。

⇒**注意**：お使いのMFDが互換性があり、ソフトウェアが最新であることを確認する時は、www.lowrance.comをご覧ください。

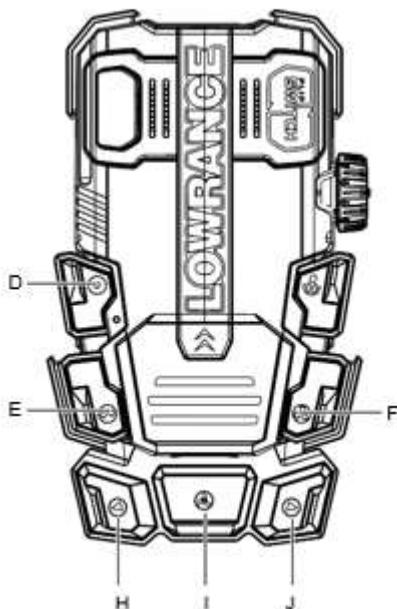
⇒**注意**：トローリングモーターとMFDは、同じNMEA 2000®ネットワークに接続されている必要があります。



設定可能キー

フットペダルのキーに機能を割り当てる

アドバンストワイヤレス フットペダルの各キー（D、E、F、H、I、J）に、お好みのモードやアクションを割り当てることができます。



⇒注意：キーを設定すると、そのキーのデフォルトの機能が上書きされます。フットペダルのキーにプログラムを設定した後、フットペダルに同封されているデカルシートから粘着ラベルをキーに貼り付け、各キーに割り当てた機能を確認できるようにしてください。

フットペダルのキーの設定には、以下のいずれかの接続されたデバイスを使用できます：

- FreeSteer ジョイスティックリモコン
- Lowrance ® アプリがインストールされたモバイルデバイス
- 互換性のある Lowrance ® マルチファンクションディスプレイ (MFD)

リモコン

1. リモコンで **Settings > Foot pedal > Upper {Key 1, Key 2, Key 3}** に移動します。

2. 設定したい各キーを開き、ドロップダウンリストからそのキーに機能を割り当てます（54ページを参照）。

⇒注意：Key 1、Key 2、Key 3は、上記の図でそれぞれ Key D、Key E、Key Fを指し、フットペダルの上部に配置されています。

3. リモコンで **Settings> Foot pedal > Lower {Key 1, Key 2, Key 3}**」に移動します。

注：下部キー部分では、Key 1、Key 2、Key 3はそれぞれ Key H、Key I、Key Jを指し、図の通り、下部のキー部分に配置されています。これらのキーにはデフォルトで操縦機能が割り当てられていることに注意してください。



モバイルアプリ

1. アプリで **My device > Trolling motor > Settings > Foot pedal** に移動します。
2. 設定したい各Keyを開き、ドロップダウンリストからそのキーに機能を割り当てます（54ページを参照）。
⇒注意：Key 1、Key 2、Key 3は、上記の図でそれぞれKey D、Key E、Key Fを指し、フットペダルの上部に配置されています。
Key 4、Key 5、Key 6はそれぞれKey H、Key I、Key Jを指し、図の通り、下部のキー部分に配置されています。
これらのキーにはデフォルトで操縦機能が割り当てられていることに注意してください。

フットペダルキーに割り当て可能な機能	各キーを押した時に実行される動作
なし	何も実行しません
ウェイポイント	現在のポートの位置をトローリングモーターにウェイポイントとして保存します。保存した位置には後で戻ることができます。
プロペラ コンスタントオン	プロペラを作動させ（交互に解除）、プロペラは連続的に作動します。モメンタリースイッチを押し続ける必要はありません。このキーを使うことで、ドライビングモード中にプロペラを一時停止したり再開したりできます。
コースロック	コースロックモードを開始します。このモードでは、トローリングモーターの現在の速度とローユニットの現在の進行方向が初期の速度とコースとして使用されます。再度押すことで、コースロックモードを停止します。詳細については、44ページのオートパイロットモード（コースロックおよびヘディングロック）をご参照ください。
ヘディングロック	ヘディングロックモードを開始します。このモードでは、トローリングモーターの現在の速度とローユニットの現在の進行方向が初期の速度と進行方向として使用されます。再度押すことで、ヘディングロックモードを停止します。詳細については、44ページのオートパイロットモード（コースロックおよびヘディングロック）をご参照ください。
クルーズコントロール	クルーズコントロールモードに入ります。このモードでは、風や潮流の影響を考慮してプロペラの推力を調整し、現在の対地速度を維持します。再度押すことで、クルーズコントロールモードを停止します。詳細については、47ページのクルーズコントロールモードをご参照ください。
Power-Pole® 上昇	Power-Pole®アンカーが取り付けられ、接続されている場合、このキーを押すとPower-Pole®が完全に上昇します。※注：この機能を使用するには、Power-Pole®がBluetooth®を介してMFDに接続されている必要があります。
Power-Pole® 下降	Power-Pole®アンカーが取り付けられ、接続されている場合、このキーを押すとPower-Pole®が完全に下がります。※注：この機能を使用するには、Power-Pole®がBluetooth®を介してMFDに接続されている必要があります。
Ghost 360 スタート/ストップ	Active Imaging 3-in-1 トランスデューサーと互換性のあるディスプレイが接続されている場合、このキーを押すと、トローリングモーターがプロペラを回さずに回転し、周囲の水中の360°ソナー画像を表示します。再度キーを押すと、360°スキャンが停止します。
ActiveTarget フォワードレンジ +	Forward Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの前方レンジを増加させます。
ActiveTarget フォワードレンジ -	Forward Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの前方レンジを減少させます。



フットペダルキーに割り当て可能な機能	各キーを押した時に実行される動作
ActiveTarget ダウンレンジ+	Down Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTargetトランスデューサーの下方レンジを増加させます。
ActiveTarget ダウンレンジ-	Down Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTargetトランスデューサーの下方レンジを減少させます。
Steer left (ステアールフト)	このオプションは、ローキーモジュールの適切な（左下）キーにのみ表示され、キーが再プログラムされている場合に元の機能を復元することができます。この機能は、フットペダルの他のキーには割り当てできません。
Steer right (ステアールライト)	このオプションは、ローキーモジュールの適切な（右下）キーにのみ表示され、キーが再プログラムされている場合に元の機能を復元することができます。この機能は、フットペダルの他のキーには割り当てできません。

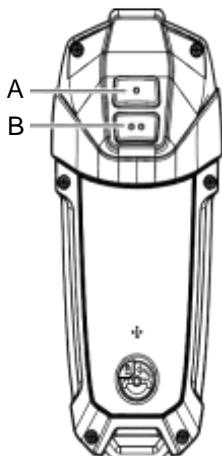
⇒注意：フットペダルにはデカールシートが付属しています。フットペダルのキーの設定を行った後、各キーに割り当てられた機能を思い出すために、デカールを選んでキーに貼り付けてください。

リモコンのキーに機能を割り当てる

FreeSteerリモコンの背面にあるラベル付きのキー ● と ●● (A、B) に、お気に入りの機能を割り当てることができます。

各キーには最大2つの機能を割り当てることができ、長押し（押し続ける）と短押し（押してすぐに離す）でそれぞれアクセスできます。

※注：ラベル付きのキーは、● リモコンの前方端にあります。



リモコンのキーをプログラムするには、以下の接続されたデバイスのいずれかを使用します：● FreeSteer ジョイスティックリモコン● Lowrance®アプリを搭載したモバイルデバイス● 互換性のあるLowrance® マルチファンクションディスプレイ（MFD）リモコンの 設定可能キーに割り当て可能な機能の一覧については、56ページを参照してください。



リモコン

1. リモコンで **Settings > Remote > Buttons** に進みます。
2. Trigger 1 (短押し)、Trigger 1 (長押し)、Trigger 2 (短押し)、Trigger 2 (長押し) を 選択し、それぞれにドロップダウンリストから機能を割り当てます。

モバイルアプリ

1. アプリで **My devices > Trolling motor > Settings > 「FreeSteer Remote」** に進みます。 2. **Button ボタン1 (短押し) > Button 1 (長押し) > Button 2 (短押し)、Button 2 (長押し) 」** を選択し、それぞれにドロップダウンリストから機能を割り当てます。

リモコンキーに割り当て可能な機能 (短押し / 長押し)	各キーを押した時に実行される動作
なし	何も実行しません
ウェイポイント	ボートの現在位置をトローリングモーターにウェイポイントとして保存します。保存した位置に後で戻ることができます。ウェイポイントの作成についての詳細は、 49ページ をご参照ください。
クルーズコントロール	クルーズコントロールモードに入ります。このモードでは、風や潮流の影響を考慮してプロペラの推力を調整し、現在の対地速度を維持します。再度押すことで、クルーズコントロールモードを停止します。詳細については、 47ページ の「 クルーズコントロールモード 」をご参照ください。
Power-Pole® 上昇	Power-Pole®アンカーが取り付けられ、接続されている場合、このキーを押すとPower-Pole®が完全に上昇します。※注：この機能を使用するには、Power-Pole®がBluetooth®を介してMFDに接続されている必要があります。
Power-Pole® 下降	Power-Pole®アンカーが取り付けられ、接続されている場合、このキーを押すとPower-Pole®が完全に下がります。※注：この機能を使用するには、Power-Pole®がBluetooth®を介してMFDに接続されている必要があります。
Ghost 360 スタート/ストップ	Active Imaging 3-in-1 トランスデューサーと互換性のあるディスプレイが接続されている場合、このキーを押すと、トローリングモーターがプロペラを回さずに回転し、周囲の水中の360°ソナー画像を表示します。再度キーを押すと、360°スキャンが停止します。
ActiveTarget フォワードレンジ +	Forward Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの前方レンジを増加させます。
ActiveTarget フォワードレンジ -	Forward Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの前方レンジを減少させます。
ActiveTarget ダウンレンジ +	Down Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの下方レンジを増加させます。
ActiveTarget ダウンレンジ -	Down Rangeメニューの項目を順番に進んで、接続されたActiveTarget トランスデューサーの下方レンジを減少させます。



ソフトウェア

関連するソフトウェア更新がダウンロード可能になった際に通知を受け取るためには、Lowrance® モバイルアプリを使用して、トロリングモーターを登録してください。トロリングモーター、アドバンストワイヤレスフットペダル、およびFreeSteer (フリーステア)、ジョイスティックリモコンの更新は一緒にパッケージされます。更新がトロリングモーターに転送されると、自動的にインストールされます。更新が進行中の間、トロリングモーターのマウントの**MODE** および **STATUS** の LED が白く左から右に点滅し、トロリングモーターのヘッドの方向指示灯が青く点滅します。フットペダルおよびリモコンがオンになり、Bluetooth® 経由でトロリングモーターに接続されている場合、ソフトウェアの更新はトロリングモーターから適切な接続機器に自動的に転送されます。※更新中は、トロリングモーターの電源を切らないでください。

MFD経由でソフトウェアを更新する

トロリングモーターの製品ページにアクセスします：www.lowrance.com/downloads/recon 最新のReconソフトウェアを32GB以下のmicroSD® カードにダウンロードし、そのmicroSD® をマルチファンクションディスプレイ (MFD) に挿入します。必要に応じて、MFDの取扱説明書を参照し、microSD® カードからの更新方法を確認してください。MFDはNMEA 2000® ネットワークを使用して、更新をトロリングモーターにインストールし、その後、トロリングモーターに接続されているデバイスに更新を転送します。

モバイルデバイス経由でソフトウェアを更新する

1. モバイルデバイスをインターネットに接続し、ソフトウェア通知を選択して、トロリングモーターの更新をモバイルデバイスにダウンロードします。

⇒**注意**：モバイルデバイスの設定で許可している場合、ダウンロードは自動的に開始されます。

そうでない場合、更新をダウンロードするように通知が表示されます。

2. モバイルデバイスをBluetooth® 経由でトロリングモーターに接続し、アプリの指示に従ってソフトウェア更新パッケージをトロリングモーターに転送します。

⇒**注意**：以前にモバイルデバイスをトロリングモーターとペアリングしていて、モバイルデバイスの設定が許可している場合、トロリングモーターがオンになっていてBluetooth® 範囲内にあると、接続は自動的に行われます。

ソフトウェアのバージョンとシリアル番号を確認する

リモコンまたはモバイルアプリを使用して、トロリングモーター、FreeSteer リモコン、アドバンストワイヤレスフットペダルのシリアル番号およびインストールされているソフトウェアのバージョンを確認できます。情報を確認するデバイスは、電源が入っており、トロリングモーターに接続されている必要があります。

リモコン

メニューキー  を押してメニューを開き、ジョイスティックを使用して次の項目に移動します：

- **Settings** > **Trolling motor** > **About** を選択して、トロリングモーターのシリアル番号とインストールされているソフトウェアバージョンを表示します。
- **Settings** > **Remote** > **About** を選択して、FreeSteer Joystick リモコンのシリアル番号とインストールされているソフトウェアバージョンを表示します。
- **Settings** > **Footpedal** > **About** を選択して、アドバンストワイヤレスフットペダルのシリアル番号とインストールされているソフトウェアバージョンを表示します。

モバイルアプリ

プロフィールに登録されているデバイスのリストからトロリングモーターを選択します。トロリングモーターのホーム画面が表示されたら、「**Device info**」を選択して、トロリングモーターおよび接続されているデバイスのシリアル番号と現在インストールされているソフトウェアバージョンを確認します。



工場出荷時に設定にリセット

トローリングモーターを工場出荷時の設定にリセットする

トローリングモーターで工場出荷時設定をリセットすると、すべての設定が工場出荷時の初期設定に戻ります。

- ・ キャリブレーション（パワオフセットキャリブレーションおよびコンパスキャリブレーションを含む）が解除されます。
- ・ トローリングモーターのメモリに保存されているウェイポイントおよび記録されたトレイル（ルート）が削除されます。
- ・ トローリングモーターとBluetooth®でペアリングされているすべてのデバイスがペア解除されます。

これには、トローリングモーターに同梱されていた工場出荷時にペアリングされたアクセサリも含まれます。

再接続するには、Bluetooth®で再ペアリングする必要があります。

リモコン

1. メニューボタン  を押して、メニューを表示します。
2. ジョイスティックを使って **Settings > Trolling motor > Factory reset** に移動します。

デフォルト設定を復元する

トローリングモーターの完全な工場出荷時リセットを行うことなく、特定のデバイスのみをリセットしてペア解除する場合にデフォルトを復元します。FreeSteer ジョイスティックリモコンやアドバンストワイヤレスフットペダルでデフォルトを復元すると、そのデバイスの設定が工場出荷時設定に戻ります。

- ・ デバイスはトローリングモーターからペア解除され、再接続するにはBluetooth®で再ペアリングが必要です。
- ・ デバイスの設定可能キーはデフォルト設定に戻ります。（該当する場合、機能なしとなることがあります）。

リモコンのペア解除とデフォルトの復元

1. メニューボタン  を押して、メニューを表示します。
2. ジョイスティックを使って **Settings > Remote > Restore default** に移動します。

フットペダルのペア解除とデフォルトの復元

リモコン

1. メニューボタン  を押して、メニューを表示します。
2. ジョイスティックを使って **Settings > Foot pedal > Restore default** に移動します。



エラーコード

エラーコードは、モバイルアプリ、FreeSteer ジョイスティックリモコン、または接続されたマルチファンクションディスプレイに表示されます。これらは、トロールリングモーターの問題を診断するのに役立ちます。

⇒**注意**：エラーコードの原因やトラブルシューティング方法についての詳細は、Lowrance®のモバイルアプリを使用して確認できます。

リモコン

1. メニューボタン  を押してメニューを開き、ジョイスティックを使って「**Diagnostics**」に移動します。
2. エラーコードが報告されている場合、リモコンのLCD画面にエラーコードが表示されます。

モバイルアプリ

1. プロフィールに登録されているデバイスのリストから、トロールリングモーターを選択します。
エラーコードが報告されている場合、トロールリングモーターのホーム画面に通知が表示されます。
2. 通知を開くと、個別のエラーコードが確認できます。

マルチファンクションディスプレイ

1. マルチファンクションディスプレイに報告されたアラートやアラームの確認方法については、マルチファンクションディスプレイの取扱説明書をご参照ください。

エラーコードの一覧 ※エラーコード内容 和訳63ページ参照

Code	Short description
A001	Service Autopilot
A002	Service Autopilot
B001	Service Bluetooth®
C001	Service factory calibration
C002	Perform bow offset
C003	Perform compass calibration
D001	Check UI/display board
H001	Service head PCB
L001	Service lower unit
L002	Service lower unit
L003	Service lower unit
L004	Check lower unit
L005	Service lower unit
M001	Service base PCB
M003	Over temperature

Code	Short description
M004	Steering over current
M005	Lower unit over current
P002	<Device name> stuck button
P003	<Device name> internal error
P004	Foot pedal calibration required
S001	Service deploy detection
S002	Check stow/deploy sensor
T001	Service transmission
T002	Service transmission
V001	Voltage below specification
V002	Voltage above specification
X001	Check software
X002	Service software
Y001	Service communications cable
Y002	N2K communications error



メンテナンス

トロローリングモーターを最良の状態での運転し、その信頼性を維持するためには、定期的な点検とメンテナンスが必要です。適切にメンテナンスを行い、あなたや乗船者の安全を確保してください。実施したすべてのメンテナンスを記録し、メンテナンス作業指示書や領収書を保管してください。

△ 警告: トロローリングモーターの点検、メンテナンス、または修理を怠ると、製品の損傷や重大な怪我、死亡の原因となる可能性があります。正しいサービス手順や安全手順に不安がある場合は、トロローリングモーターのメンテナンスやサービスを行わないでください。

△ 警告: バッテリーを切断せずにサービスやメンテナンスを行うと、火災、爆発、感電、または予期しないモーターの始動により、製品の損傷や人身事故、死亡を引き起こす可能性があります。メンテナンス、サービス、モーターコンポーネントの取り付けまたは取り外しを行う前に、必ずバッテリーケーブルをバッテリーから切断してください。

△ 警告: 承認されていないアクセサリを使用してモーターの修理（または制御）を行うと、損傷や予期しないモーターの動作、または怪我を引き起こす可能性があります。

承認された部品とアクセサリを、安全かつ指示通りに使用し、事故や予期しないモーターの動作を避けてください。

工場での取り付けられた部品は、アクセサリのカバー、

エンクロージャ、ガードを含めてすべて所定の位置に保ってください。

使用前の確認

- 配線接続が緩んでいないか、または腐食していないかを確認してください。
- バッテリーケーブルの接続部がしっかりと締まっているか確認してください。バッテリーケーブルを端子に固定するためには、ステンレス製のナットを使用することをお勧めします。
- プロペラブレードに損傷がないか確認してください。
- プロペラナットがしっかりと締まっているか確認してください。
- プロペラシャフトアノードが取り付けられている場合、その取り付けがしっかりと行われているか確認してください。
- モーターの取り付け部分がボートのデッキにしっかりと固定されているか確認してください。

使用後の確認

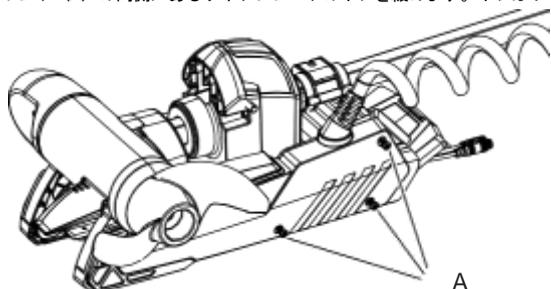
- バッテリーケーブルを電源から切断するか、モーターをボートから取り外すか、インストールされているブレーカーを開けてください。
- トロローリングモーターのバッテリー（およびフットペダルの12V電源供給、該当する場合）をできるだけ早く充電してください。バッテリーの理想的な状態は、完全に充電されていることです。
- プロペラとシャフトの両側を確認し、藻類などのゴミを取り除いてください。プロペラに釣り糸が絡んでいる場合は、プロペラを取り外してシャフトに絡んだ釣り糸をすべて取り除いてください。
- プロペラブレードに損傷がないか確認してください。
- プロペラナットがしっかりと締まっているか確認してください。
- プロペラシャフトアノードが取り付けられている場合、その取り付けがしっかりと行われているか確認してください。
- 淡水または塩水環境で使用した後は、トロローリングモーターを新鮮できれいな水で洗い流してください。ジェット洗浄や高圧洗浄を使用してトロローリングモーターを清掃する際は、ピンやブラグが外れる可能性があるため注意してください。ピンやブラグを清掃する場合は、乾いたブラシを使用してください。
- 必要に応じて、トロローリングモーターをぬるま湯と石鹸で洗い、柔らかい布で優しく拭いてください。研磨剤を含む製品や、溶剤（アセトン、ミネラルターペンティン）、酸、アンモニア、アルコールを含む製品はトロローリングモーターのプラスチックハウジングを損傷させる可能性があるため、決して使用しないでください。
- リモコン内のバッテリー残量を確認し、必要に応じて交換してください。リモコンをオフにしてください。
- フットペダル内のバッテリー残量を確認し、必要に応じて交換してください。使用後はフットペダルがオフになっていることを確認してください。



使用100時間ごと、または毎年（いずれか早い方）

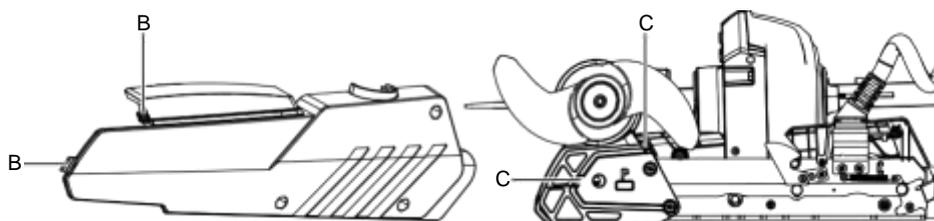
トローリングモーターマウントの機構に潤滑を施すため、PTFEを含むクイックシルバー2-4-Cなどのマリングリースを使用してください。

1. マウント (A) の両側にあるサイドプレートのネジを緩めます。ネジはワッシャーで保持されています。

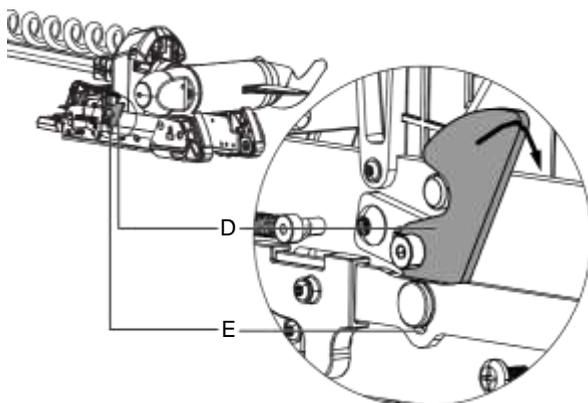


2. マウントの両側からサイドプレートを取り外します。

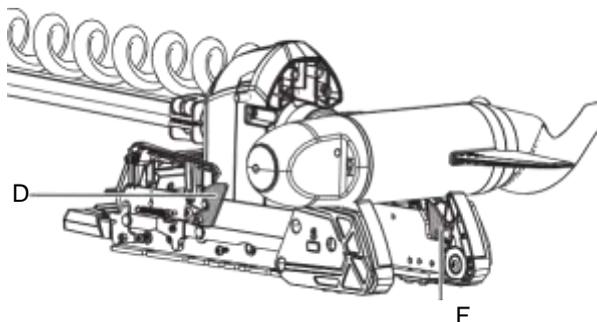
その際、位置決めタブ (B) をスロット (C) から外す際に損傷しないよう注意してください。



- 3 トローリングモーターマウントの格納ラッチ (D) を特定し、格納ラッチのリンク部にあるスロット (E) にグリースを塗布します。同じ位置にあるマウントの反対側にも同様の処置を行ってください。グリースを均等に広げるために、格納/展開リリースレバーを数回押して戻します。



6. マウントのラッチ (D、F) が荒くなる、摩耗する、または音がするようになった場合は、マウントの両側にある各ラッチの上面に、クイックシルバー2-4-C (PTFE入り) を薄く塗布してください。



7. マウントにサイドプレートを元に戻してください。

バッテリーの点検

トロリングモーターの正常な動作を確保するために、電源供給用バッテリーは定期的な点検する必要があります。

⇒ **注意:** バッテリーに付属する安全およびメンテナンスの指示をお読みください。

1. バッテリーが船にしっかりと固定されていることを確認してください。
2. バッテリーケーブルの端子が清潔で、しっかりと取り付けられており、正しくインストールされていることを確認してください。
3. バッテリー端子が誤ってショートしないように、バッテリーボックスが装備されていることを確認してください。

保管準備

トロリングモーターを保管する際の主な考慮点は、腐食や水が閉じ込められて凍結することによる損傷から保護することです。

また、長期保管前にはバッテリーを切り離し、乾燥した屋内の場所に保管することが推奨されます。バッテリーはリモコンやワイヤレスフットペダルからも取り外してください。トロリングモーターは、 -29°C (-20°F) 以下の温度に影響されない乾燥した場所に保管してください。



エラーコード

エラーコードは、モバイルアプリ、FreeSteer ジョイスティックリモコン、または接続されたマルチファンクションディスプレイに表示されます。これらは、トロリングモーターの問題を診断するのに役立ちます。

⇒注意：エラーコードの原因やトラブルシューティング方法についての詳細は、Lowrance®のモバイルアプリを使用して確認できます。

リモコン

1. メニューボタンを押してメニューを開き、ジョイスティックを使って「Diagnostics」に移動します。
2. エラーコードが報告されている場合、リモコンのLCD画面にエラーコードが表示されます。

モバイルアプリ

1. プロフィールに登録されているデバイスのリストから、トロリングモーターを選択します。
エラーコードが報告されている場合、トロリングモーターのホーム画面に通知が表示されます。
2. 通知を開くと、個別のエラーコードが確認できます。

マルチファンクションディスプレイ

1. マルチファンクションディスプレイに報告されたアラートやアラームの確認方法については、マルチファンクションディスプレイの取扱説明書をご参照ください。

エラーコードの一覧(和訳)

コード	説明	コード	説明
A001	オートパイロットの点検	M004	ステアリングの過電流
A002	オートパイロットの点検	M005	ロワーユニットの過電流
B001	Bluetoothの点検	P002	<デバイス名> ボタンの固着
C001	工場出荷時キャリブレーションの点検	P003	<デバイス名> 内部エラー
C002	バウオフセットの実行	P004	要フットペダルの調整
C003	コンパスキャリブレーションの実行	S001	展開検知の点検
D001	UI/ディスプレイボードの点検	S002	格納/展開センサーの点検
H001	ヘッドPCBの点検	T001	トランスミッションの点検
L001	ロワーユニットの点検	T002	トランスミッションの点検
L002	ロワーユニットの点検	V001	仕様以下の電圧
L003	ロワーユニットの点検	V002	仕様以上の電圧
L004	ロワーユニットの点検	X001	ソフトウェアの点検
L005	ロワーユニットの点検	X002	ソフトウェアの点検
M001	ベースPCBの点検	Y001	通信ケーブルの点検
M003	過熱	Y002	N2K 通信エラー



© 2024 Navico Group. All Rights Reserved. Navico Group is a division of Brunswick Corporation.

® Reg. U.S. Pat. & Tm. Off, and ™ common law marks.

Visit www.navico.com/intellectual-property to review the global trademark rights and accreditations for Navico Group and other entities.

lowrance.com