



# iPilot™

Manual de Usuario





# Introducción

## Aspectos Generales

Gracias por haber adquirido el i-Pilot® de Minn Kota®. Este revolucionario sistema de control utiliza la tecnología GPS para grabar y almacenar las derrotas [tracks] y las ubicaciones. Gracias a ello, podrá disfrutar de un nivel sin precedentes en lo que a control de la embarcación se refiere. Las funciones intuitivas y el control inalámbrico le ayudarán a posicionar de forma exacta su embarcación y mejorar la presentación de su cebo. El i-Pilot navega y posiciona su embarcación por usted, de esta forma sólo debe preocuparse de pescar.

Este Manual de Usuario del i-Pilot está dividido en cuatro secciones: Instalación, Primeros Pasos, Control Manual y Control del Motor GPS. Como complemento a este Manual de Usuario, se suministra una Guía de Acceso Rápido fácil de leer y entender y resistente al agua. Tanto el Manual de Usuario como la Guía de Acceso Rápido se pueden guardar en la embarcación para poder acceder rápidamente a ellos para poder realizar cualquier tipo de consulta en el momento tenga cualquier duda.

Desde la página [www.minnkotamotors.com](http://www.minnkotamotors.com) podrá encontrar una versión en Francés de este Manual de Usuario.

Este Manual de Usuario se escribió, originariamente, en Inglés y, posteriormente, se realizó la traducción al Español. Johnson Outdoors Marine Electronic, Inc. y su Distribuidora Oficial para España, Disvent Ingenieros S.A., no se hacen responsables de errores de traducción o interpretación o de discrepancias entre textos.

## Aspectos de Seguridad y Precauciones a tener en cuenta mientras utiliza el i-Pilot

Usted es el responsable de la seguridad y de la prudente operativa de su embarcación. Hemos diseñado el i-Pilot para que sea una herramienta exacta y segura que mejorará la operativa de la embarcación y le ayudará a pescar más peces. Este producto no le exime de sus responsabilidades concernientes a la operativa segura de su embarcación. Debe evitar todos los peligros para la navegación y permanecer siempre atento para, de este modo, poder responder rápidamente ante cualquier situación que se pueda dar que sea

anormal durante la navegación. Siempre tiene que estar preparado para tomar el control manual de su embarcación. Le recomendamos que empiece a utilizar el i-Pilot en una zona libre de peligros y obstáculos para poder aprender a utilizarlo sin poner en riesgo ni su seguridad ni la de las personas que le acompañen ni, tampoco, dañar ni el equipo ni su embarcación.

## Garantía y Registro

Para poder disfrutar de todos los beneficios de la garantía de su producto, por favor, rellene y envíe por correo electrónico la tarjeta de registro de la garantía. También puede registrar su producto a través de nuestro sitio web **[www.minnkotamotors.com](http://www.minnkotamotors.com)**

La correcta instalación del i-Pilot en un motor eléctrico MinnKota no invalidará la garantía original del motor o la garantía de cualquier otro accesorio instalado previamente. El hecho de instalar el i-Pilot no ampliará la garantía de cualquier producto MinnKota que ya estuviera instalado.

DISVENT  
ingenieros



# Garantía Limitada de 2 Años del i-Pilot Link

Johnson Outdoors Inc. garantiza al comprador original que el accesorio completo, Sistema i-Pilot del comprador, queda cubierto por defectos en materiales y mano de obra dentro de los primeros dos (2) años desde la fecha de compra. Johnson Outdoors Inc. podrá, bajo decisión propia, reparar o reemplazar, sin cargo alguno, cualquier parte defectuosa durante la vigencia de esta garantía. Tanto la reparación como el reemplazo son las únicas y exclusivas obligaciones de Johnson Outdoors Inc. y las únicas y exclusivas soluciones ofrecidas al comprador que podrían hacer que Johnson Outdoors Inc. incumpliese esta garantía.

Esta garantía limitada no es aplicable a los Sistemas i-Pilot utilizados de forma comercial, ni tampoco cubre el desgaste normal, manchas que no afecten al funcionamiento o daños causados por accidentes, abusos, alteraciones, modificaciones, mal uso o un cuidado o mantenimiento inadecuado. EL DAÑO OCASIONADO POR EL USO DE OTRAS PARTES DE REPUESTO QUE NO COINCIDAN CON LAS ESPECIFICACIONES DEL DISEÑO DE LAS PARTES ORIGINALES NO QUEDARÁ CUBIERTO POR ESTA GARANTÍA LIMITADA. El coste del mantenimiento o reemplazo normal de las partes que no se detecten como defectuosas serán responsabilidad del comprador.

Para obtener el servicio bajo garantía en los EE.UU., deberá presentar en una Centro de Servicio Técnico Autorizado por Minnkota, o al propio centro de servicio de la Fábrica de MinnKota ubicada en Mankato (MN), la parte que se considera defectuosa y el comprobante de compra (que incluya la fecha de compra). Cualquier gasto derivado por llamadas de servicio, transporte o envío de / al Centro de Servicio Técnico Autorizado de MinnKota o a la fábrica, así como los gastos de mano de obra por reparar, quitar, volver a instalar las partes quitadas para realizar el servicio de la garantía, o cualquier otro punto similar son responsabilidad única y exclusiva del comprador.

Los Sistemas i-Pilot adquiridos fuera de los EE.UU. (o partes de estos sistemas) deben devolverse a gastos pagados con el comprobante de compra (que incluya la fecha de compra y el número de serie del equipo) a cualquier Centro de Servicio Técnico Autorizado de MinnKota en el país en el que se realizó la compra. Se puede organizar el servicio de garantía contactando con un Centro de Servicio Técnico Autorizado de Minnkota listado que aparece en la

hoja adjunta o contactando directamente con la fábrica a través de los siguientes números de teléfono: 1-800-227-6433 ó 1-507-345-4623 ó a través del número de fax: 1-800-527-4464. No devuelva su i-Pilot, o ninguna parte del mismo, a su distribuidor. Éste no está autorizado para repararlo o reemplazarlo.

Para obtener más información al respecto, puede ponerse en contacto con nuestro Distribuidor Oficial MinnKota para España:



**DISVENT INGENIEROS S.A.**

Ecuador 77, -08029 BARCEONA-

Tel. 93- 363 63 85

Fax. 93- 363 63 90

e-mail [bravo@disvent.com](mailto:bravo@disvent.com)

[www.disvent.com](http://www.disvent.com)

NO EXISTE NINGUNA OTRA GARANTÍA EXPRESA QUE ESTA. EN NINGÚN CASO, CUALQUIER GARANTÍA IMPLÍCITA, INCLUYENDO CUALQUIER GARANTÍA IMPLÍCITA DE COMERCIALIZACIÓN O APTITUD PARA UN PROPÓSITO PARTICULAR, SE EXTENDERÁ MÁS ALLÁ DE DOS AÑOS DESDE LA FECHA DE COMPRA.

EN NINGÚN CASO, JOHNSON OUTDOORS MARINE ELECTRONICS L.L.C SERÁ RESPONSABLE POR DAÑOS INCIDENTALES, ESPECIALES O CONSECUENTES.

Algunos Estados no permiten limitaciones en tiempo referentes a garantías implícitas o la exclusión o limitación de los daños incidentales o consecuentes. Es por ello que las limitaciones y/o exclusiones anteriores puede que no le sean aplicables. Esta garantía le ofrece derechos legales específicos y puede que también disponga de otros derechos legales que variarán dependiendo del Estado en el que se encuentre.

"ADVERTENCIA: Este producto contiene productos químicos que, en el Estado de California, son considerados como causantes de cáncer y/o generadores de daños reproductivos".

# Índice de Contenidos

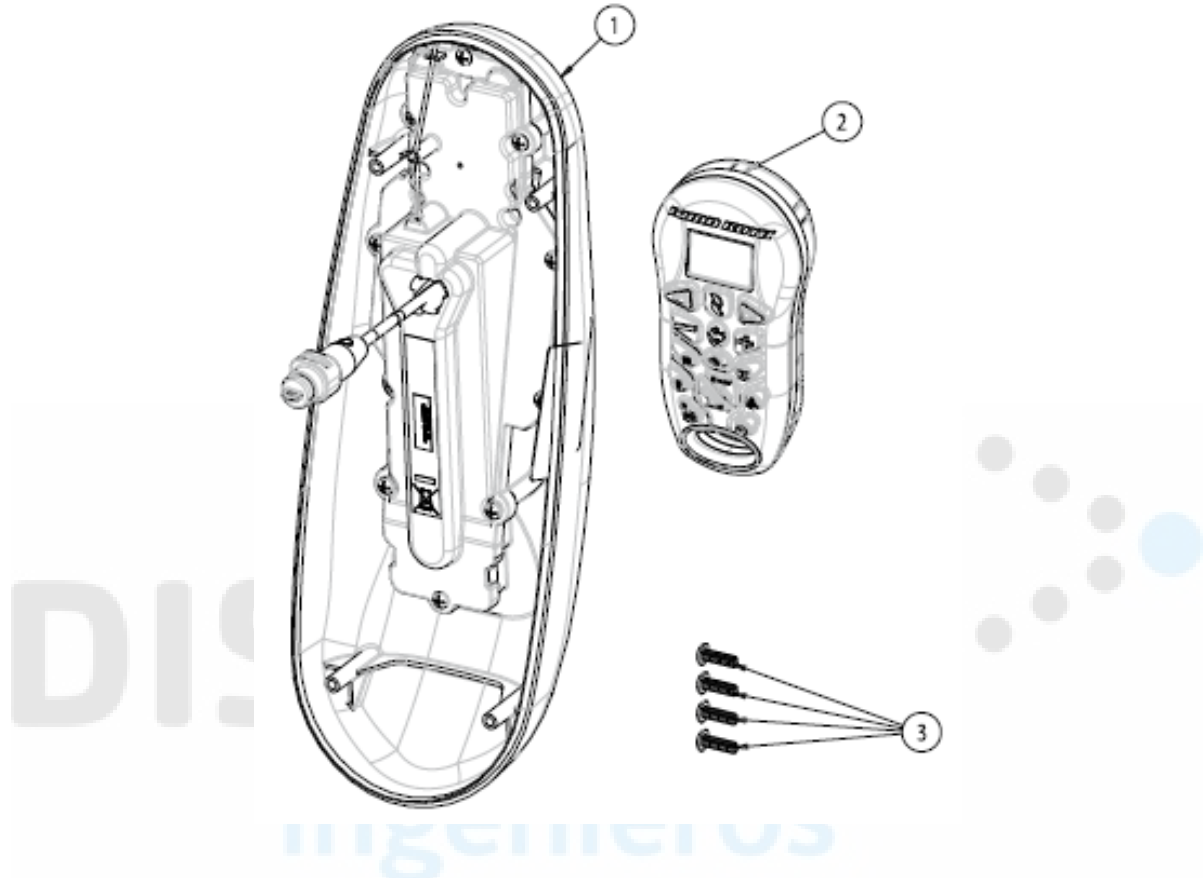
<b>Introducción</b> .....	<b>3</b>
Aspectos Generales .....	3
Aspectos de Seguridad y Precauciones a tener en cuenta mientras utiliza el i-Pilot .....	3
Garantía y Registro.....	4
<b>Garantía Limitada de 2 Años del i-Pilot Link</b> .....	<b>5</b>
<b>Índice de Contenidos</b> .....	<b>7</b>
<b>1 Instalación</b> .....	<b>9</b>
1.1 Listado Componentes del TERROVA .....	9
1.2 Listado Componentes del RIPTIDE ST.....	10
1.3 Listado Componentes del POWERDRIVE V2 .....	11
1.4 Listado Componentes del RIPTIDE SP.....	12
1.5 Preparar la Instalación .....	13
1.6 Instalar el Controlador del i-Pilot .....	14
1.6.1 Instalación del i-Pilot en los Motores Eléctricos TERROVA y RIPTIDE ST	14
1.6.2 Instalación del i-Pilot en los Motores POWERDRIVE V2 y RIPTIDE SP....	16
1.7 Verificar la Instalación .....	28
<b>2 Primeros Pasos</b> .....	<b>30</b>
2.1 Conocer su Control Remoto .....	30
2.1.1 Disposición de los elementos en el Control Remoto .....	30
2.1.2 Fabricación .....	30
2.1.3 Alcance .....	30
2.1.4 Duración de la Batería .....	30
2.1.5 Encender / Apagar el Control Remoto .....	31
2.2 Cambiar la Pila del Control Remoto .....	33
2.3 Conocer su Controlador del i-Pilot.....	34
2.3.1 Fabricación .....	34
2.3.2 Emparejar / Sincronizar el Control Remoto.....	34
2.3.3 Modos de Audio.....	35
2.3.4 Encender / Apagar .....	36
2.3.5 Precisión.....	37
2.3.6 Puesta en Marcha del Sistema.....	37
<b>3 Control Manual</b> .....	<b>39</b>
3.1 Funcionalidad del Control Manual.....	39
3.2 Cómo . . . Encender / Apagar el Motor.....	40
3.3 Cómo . . . Controlar la Velocidad del Motor .....	41
3.3.1 Aumentar la Velocidad del Motor .....	41
3.3.2 Disminuir la Velocidad del Motor .....	41
3.4 Cómo . . . Gobernar el Motor .....	42
3.5 Cómo . . . Activar el Bypass de Alta Velocidad .....	42
3.5.1 Activar.....	42
3.5.2 Desactivar .....	42
3.6 Cómo . . . Encender la Retro-Iluminación.....	42
<b>4 Control del Motor GPS</b> .....	<b>43</b>
4.1 Cómo Funciona el Sistema i-Pilot.....	43
4.1.1 Navegación.....	43
4.1.2 Derrotas [Tracks] .....	43

4.1.3	Memoria .....	44
<b>5</b>	<b>Spot Lock .....</b>	<b>45</b>
5.1	Cómo Funciona la Función Spot Lock.....	45
5.2	Activar el Spot Lock.....	47
5.3	Desactivar el Spot Lock.....	47
5.4	Volver a Activar una Ubicación Spot Lock Almacenada .....	48
5.5	Irse del Spot Lock .....	48
5.6	Utilizar el Spot Lock con Otras Funciones del i-Pilot .....	48
<b>6</b>	<b>Control de Crucero .....</b>	<b>49</b>
6.1	Cómo Funciona el Control de Crucero.....	49
6.2	Activar el Control de Crucero .....	50
6.3	Desactivar el Control de Crucero .....	50
6.4	Ajustar la Velocidad Objetivo con la Función Control de Crucero Activada.....	50
6.5	Utilizar el Control de Crucero con Otras Funciones del i-Pilot.....	50
<b>7</b>	<b>AutoPilot [Piloto Automático] .....</b>	<b>51</b>
7.1	Cómo Funciona el AutoPilot [Piloto Automático] .....	51
7.1.1	AutoPilot [Piloto Automático].....	52
7.1.2	AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado.....	53
7.2	Activar el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el AutoPilot [Piloto Automático].....	54
7.3	Utilizar el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el AutoPilot [Piloto Automático] con Otras Funciones i-Pilot .....	54
7.4	¿Qué AutoPilot [Piloto Automático] Utilizar y Cuándo? .....	55
<b>8</b>	<b>Grabación / Reproducción de una Derrota [Track] .....</b>	<b>56</b>
8.1	Cómo Funciona la Grabación y la Reproducción de una Derrota [Track] .....	56
8.2	Grabar una Derrota [Track] .....	57
8.3	Pausar y Reanudar una Grabación .....	58
8.4	Reproducir una Derrota [Track] - (A Inicio / A Fin) .....	60
8.5	Grabar, Salir de "Derrota a Inicio" y "Derrota a Fin" .....	60
<b>9</b>	<b>Preguntas Frecuentes .....</b>	<b>61</b>
<b>10</b>	<b>Guía Solucionar Problemas .....</b>	<b>63</b>
10.1	Guía General.....	63
10.2	Spot Lock.....	64
10.3	Control de Crucero .....	65
10.4	AutoPilot [Piloto Automático].....	65
10.5	Grabación y Reproducción de una Derrota [Track].....	66
10.6	Terrova / Riptide ST.....	66
10.7	PowerDrive V2 / Riptide SP .....	67
<b>11</b>	<b>Glosario .....</b>	<b>68</b>
<b>12</b>	<b>Declaraciones de Cumplimiento .....</b>	<b>71</b>
<b>13</b>	<b>NOTAS .....</b>	<b>73</b>



# 1 Instalación

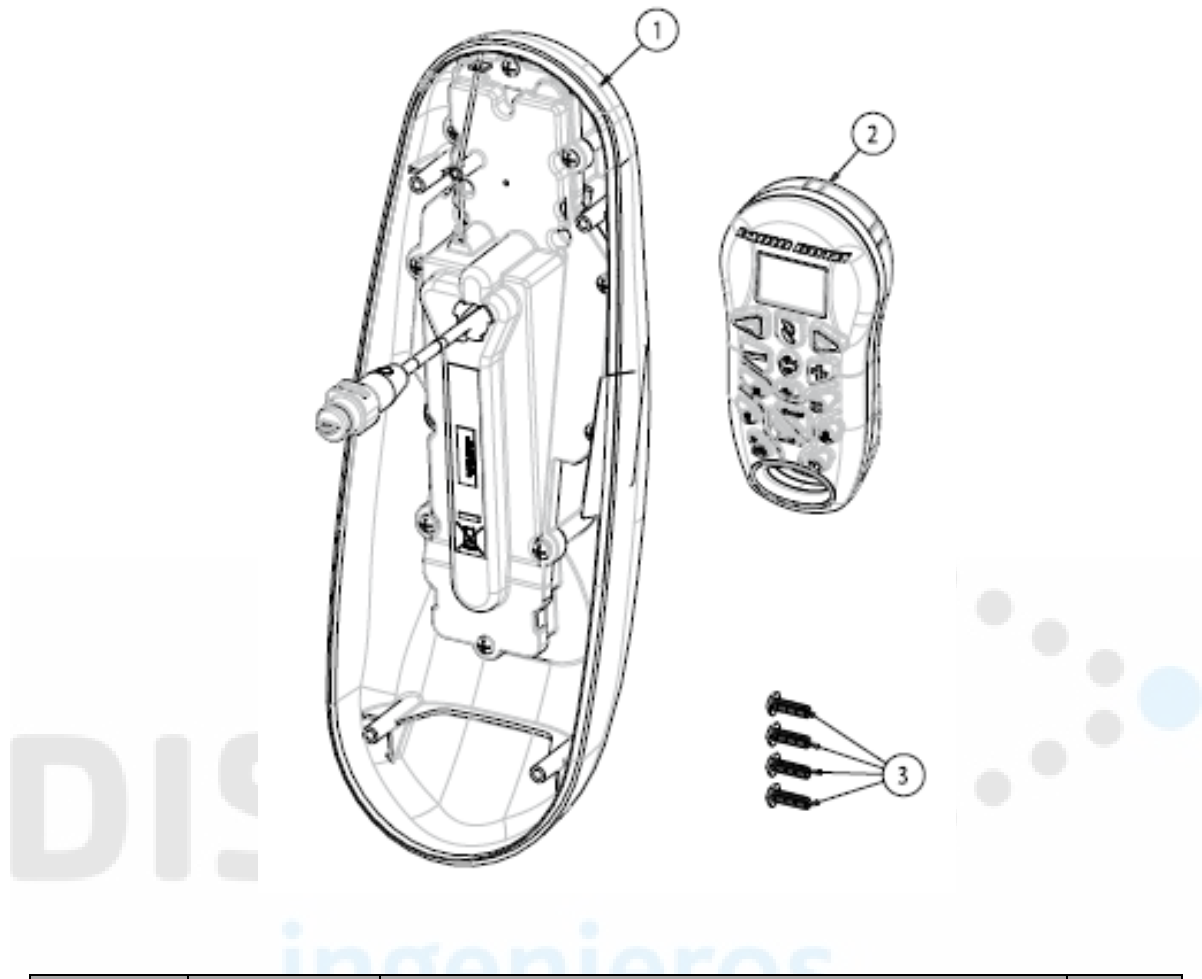
## 1.1 Listado Componentes del TERROVA



PUNTO	Nº REF.	DESCRIPCIÓN	UDS.
1	2990255	Controlador i-Pilot, Terrova	1
2	2994085	Control Remoto, Ensamble i-Pilot	1
3	2372100	Tornillo, 8-18 x 5/8" SS	4
4*	2377150	Manual, i-Pilot	1
5*	2377151	Manual, Guía de Acceso Rápido del i-Pilot	1
6*	2370817	Lanyard, Control Remoto con Mosquetón	1

\* No aparece en la imagen detallada del producto.

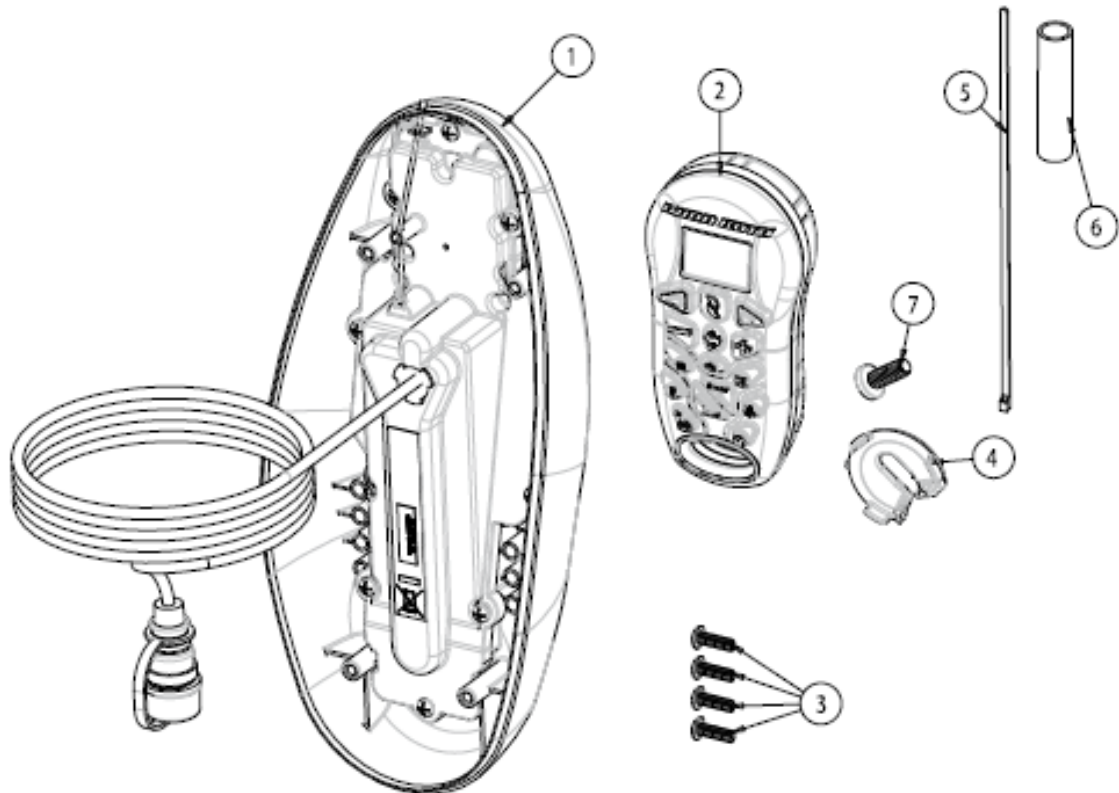
## 1.2 Listado Componentes del RIPTIDE ST



PUNTO	Nº REF.	DESCRIPCIÓN	UDS.
1	2990256	Controlador i-Pilot, Riptide ST	1
2	2994085	Control Remoto, Ensamble i-Pilot	1
3	2372100	Tornillo, 8-18 x 5/8" SS	4
4*	2377150	Manual, i-Pilot	1
5*	2377151	Manual, Guía de Acceso Rápido del i-Pilot	1
6*	2370817	Lanyard, Control Remoto con Mosquetón	1

\* No aparece en la imagen detallada del producto.

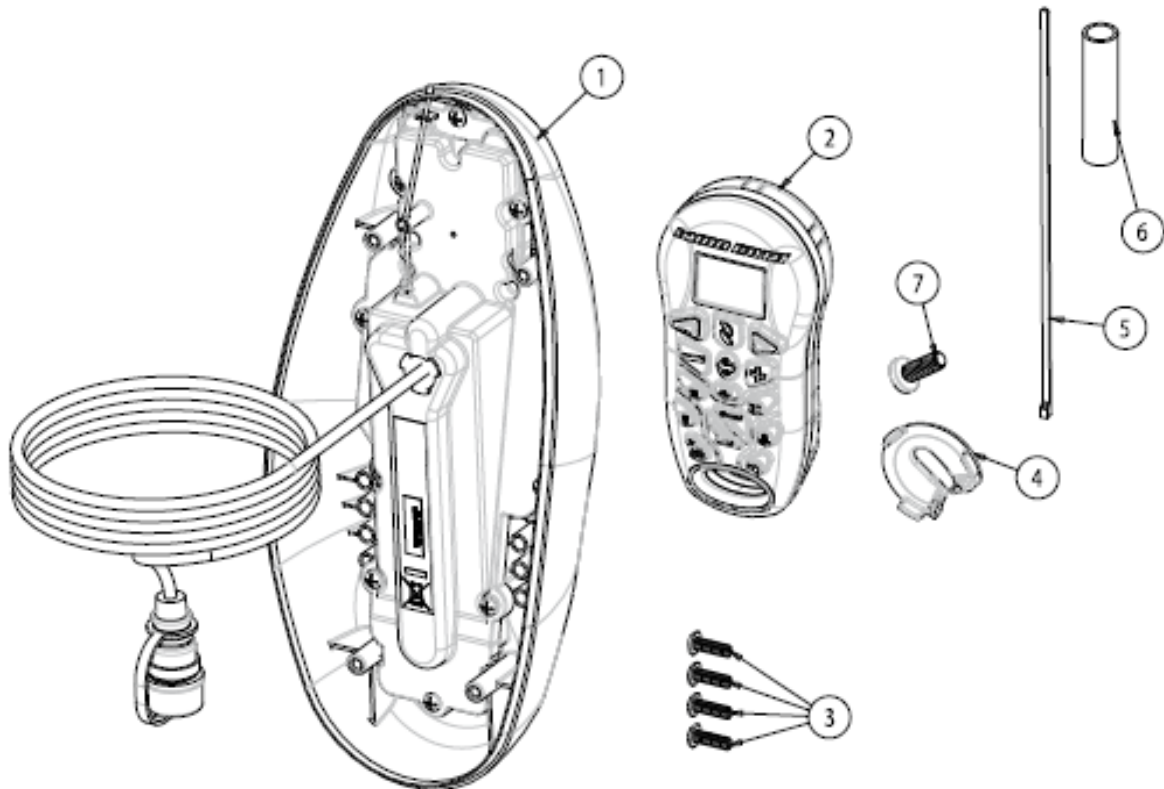
### 1.3 Listado Componentes del POWERDRIVE V2



PUNTO	Nº REF.	DESCRIPCIÓN	UDS.
1	2990265	Controlador i-Pilot, PowerDrive V2	1
2	2994085	Control Remoto, Ensamble i-Pilot	1
3	2372100	Tornillo, 8-18 x 5/8" SS	4
4	2224704	Toma, negra ranurada	1
5	2376312	Brida, Nylon	5
6	2375403	Termo-Retráctil, .375 x 2 forrado adhesivo 3:1	4
7	2303430	Tornillo - 1/4 - 20 x 5/8 -	2
8*	2377150	Manual, i-Pilot	1
9*	2377151	Manual, Guía de Acceso Rápido del i-Pilot	1
10*	2370817	Lanyard, Control Remoto con Mosquetón	1

\* No aparece en la imagen detallada del producto.

## 1.4 Listado Componentes del RIPTIDE SP



PUNTO	Nº REF.	DESCRIPCIÓN	UDS.
1	2990266	Controlador i-Pilot, Riptide SP	1
2	2994085	Control Remoto, Ensamble i-Pilot	1
3	2372100	Tornillo, 8-18 x 5/8" SS	4
4	2224705	Toma, blanca ranurada	1
5	2376312	Brida, Nylon	5
6	2375403	Termo-Retráctil, .375 x 2 forrado adhesivo 3:1	10
7	2332104	Tornillo - 1/4 - 20 x 5/8 - SS	2
8*	2377150	Manual, i-Pilot	1
9*	2377151	Manual, Guía de Acceso Rápido del i-Pilot	1
10*	2370817	Lanyard, Control Remoto con Mosquetón	1

\* No aparece en la imagen detallada del producto.

## 1.5 Preparar la Instalación

A continuación le indicamos las herramientas necesarias para poder realizar la instalación del i-Pilot.

### **Para los motores Terrova y Riptide ST:**

- ✓ Destornillador de estrella

### **Para los motores PowerDrive V2:**

- ✓ Destornillador de estrella
- ✓ Alicates de punta fina
- ✓ Cuchillo o cúter
- ✓ Pistola de calor u otra fuente de calor para instalar el termo-retráctil.

### **Para los motores Riptide SP:**

- ✓ Destornillador de estrella
- ✓ Alicates de punta fina
- ✓ Cuchillo o cúter
- ✓ Pistola de calor u otra fuente de calor para instalar el termo-retráctil.

Cara una futura atención del servicio técnico o un reemplazo de componentes, por favor, consulte la caja de información en el apartado Notas ubicado en las últimas páginas de este manual.

Antes de realizar la instalación del i-Pilot en su motor, asegúrese que éste se encuentra correctamente instalado en su embarcación. Encuentre una ubicación limpia y seca en la que poder realizar la instalación.

Lo más importante, desconecte todo el suministro de alimentación del motor eléctrico antes de iniciar el proceso de instalación. Esta acción no sólo le protegerá a usted si no que también protegerá los equipos electrónicos sensibles que va a instalar.

Antes de llevar a cabo el proceso de instalación, por favor, lea detenidamente todo el proceso completo.

Si necesita ayuda o más información sobre cómo realizar la instalación del i-Pilot Link, por favor, póngase en contacto con el Distribuidor Oficial MinnKota para España: **DISVENT INGENIEROS S.A.** Ellos le darán todo el soporte necesario.

## 1.6 Instalar el Controlador del i-Pilot

Para consultar el proceso de instalación del i-Pilot en los motores PowerDrive V2 y Riptide SP, por favor, diríjase a la página 16.

### 1.6.1 Instalación del i-Pilot en los Motores Eléctricos TERROVA y RIPTIDE ST

- *El i-Pilot Link sustituirá todas las funcionalidades del CoPilot. El control Remoto CoPilot no será operativo con el i-Pilot Link.*
- *Cuando se instale correctamente el i-Pilot Link, el pedal de pie del Terrova será completamente funcional y podrá utilizarse con este nuevo controlador.*

1. Desconecte todas las fuentes de alimentación del motor eléctrico.
2. Quite los tornillos de la tapa de la caja de control y la tapa utilizando para ello un destornillador de estrella. (Imagen 1).



Imagen 1

3. Si el motor eléctrico dispone de la función **AutoPilot**, desconecte la placa de control del **AutoPilot** y quítela de la caja de control. (Imágenes 2 y 3).



Imagen 2



Imagen 3

4. Conecte el conector del controlador del i-Pilot en el conector del accesorio tal y como se indica en la imagen 4. Tenga mucho cuidado y oriente correctamente el conector antes de juntarlos. La conexión emitirá dos clics cuando los junte y la terminación amarilla quedará completamente cubierta cuando la instale correctamente.

- Asegúrese de que el conector está correctamente alineado (Imagen 5).
- Asegúrese que el conector queda completamente asentado / conectado tal y como se puede ver en la Imagen 5.

5. Coloque el controlador del i-Pilot en el sitio en el que se encontraba colocada la tapa de la caja de control y asegúrelo utilizando para ello los tornillos del #8. No sobreapriete los tornillos. (Imagen 5).

6. Ya está instalado el i-Pilot Link en el motor. Pase directamente hasta la página 28 para saber cómo poder verificar la instalación.



Imagen 4

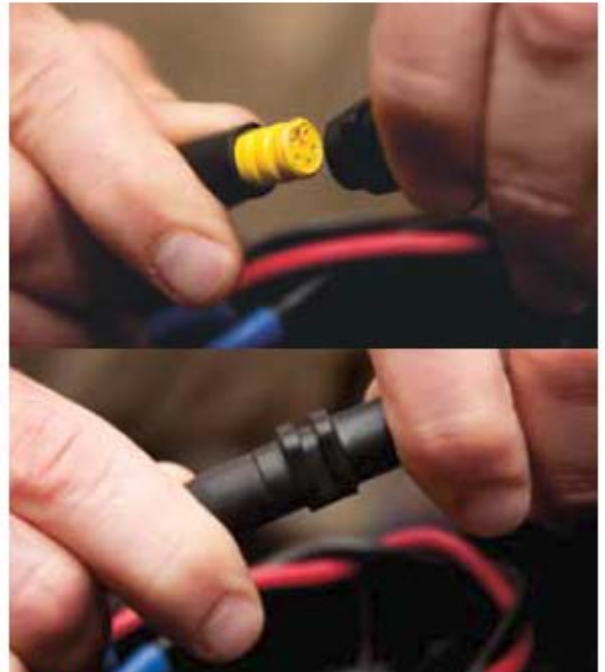


Imagen 5

## 1.6.2 Instalación del i-Pilot en los Motores POWERDRIVE V2 y RIPTIDE SP

- **NOTA:** Una vez se haya instalado el i-Pilot en los motores eléctricos PowerDrive V2 o Riptide SP, no se podrá utilizar de nuevo el pedal del pie hasta no haber desinstalado completamente el i-Pilot Link.

1. Desconecte todas las fuentes de alimentación del motor eléctrico.

2. Si tiene instalado un CoPilot, deberá quitarlo tal y como se le indica a continuación:

a Desconecte el conector del motor y el conector del pedal de pie en el CoPilot. (Imagen 6).

b Quite el receptor del CoPilot del motor. Para ello, quite los tornillos de montaje. No reemplace estos tornillos ya que las placas laterales se quitarán en el paso 13 de este proceso de instalación. (Imagen 7).

3. Quite los tornillos de la tapa de la caja de control y la tapa utilizando para ello un destornillador de estrella (Imagen 8).



Imagen 6



Imagen 7



Imagen 8



4. Si el motor eléctrico dispone de AutoPilot, deberá quitarlo tal y como se le indica a continuación:

a Desconecte los seis conectores del AutoPilot en el controlador AutoPilot. Quite cualquier aislante termo-retráctil que pudiese haber utilizado para ello unos alicates de punta fina o un cúter. (Imagen 9).

b Quite el controlador AutoPilot de la cabeza del motor eléctrico (Imagen 10). Este proceso puede realizarse tirando hacia fuera de las pestañas de sujeción y, a continuación, extrayendo la placa base. Finalmente, extraiga el compás.

5. Quite la arandela aislante tirando de ella hacia atrás, hacia el liberador de tensión del cordón en espiral y empujando hacia abajo hasta que "salte". (Imagen 11).



Imagen 9

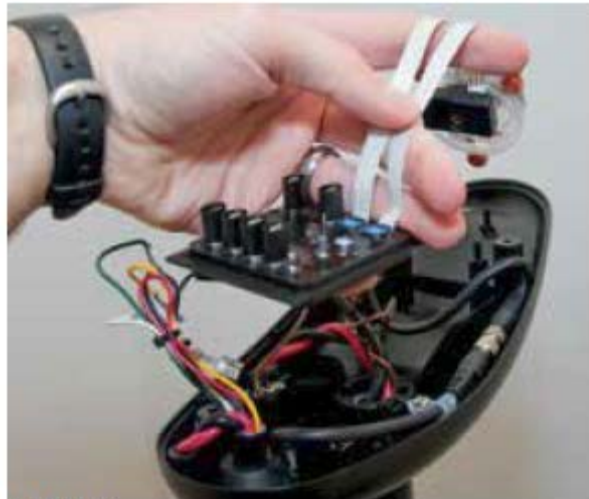


Imagen 10



Imagen 11

Cable de Sonda (Sólo Motores Universal Sonar)

6. Revisar los cables de la cabeza del motor eléctrico.

- a Si hubiese un cable de la sonda, éste debería guiarse alrededor del perímetro exterior de la caja de control. La toma tierra de la sonda también debe guiarse tal y como se indica en la Imagen 12.
- b Los cables de la alimentación del motor deben guiarse tal y como se muestra en la Imagen 12.

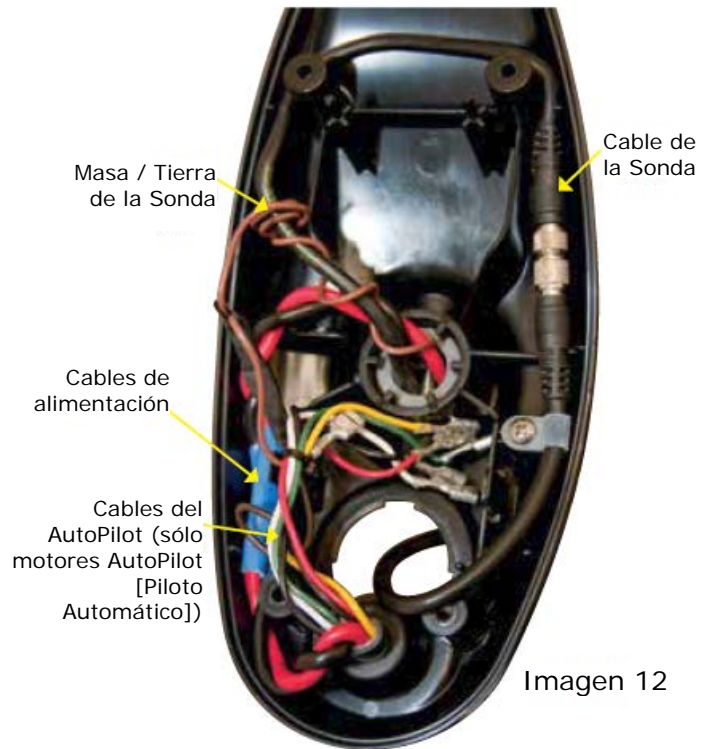


Imagen 12

7. Pase el cable del controlador del i-Pilot Link a través del orificio de la arandela aislante y a través de la parte central del cordón en espiral. (Imagen 13).



Imagen 13

8. Si se quitó el **AutoPilot**, aisle los conectores libres del **AutoPilot** tal y como se le indica a continuación:

- a Para los motores Powerdrive V2: Utilizando unos alicates de punta fina, introduzca los 6 conectores del AutoPilot que se desconectaron en el paso 4 en los porta-terminales ubicados en la parte inferior del Controlador i-Pilot. (Imagen 14).

IMPORTANTE: Tire de cada cable para asegurarse que están firmemente fijados. En el supuesto de que alguno de los cables se soltase, podría ocasionar daños en el Controlador i-Pilot y en el motor.

Los conectores del AutoPilot deben quedar colocados en los orificios tal y como se muestra en la Imagen 15.

- b Para los motores Riptide SP: Coloque los aislantes termo-retráctiles suministrados en

la bolsa del ensamble en las terminaciones de los 6 conectores del AutoPilot que se desconectaron en el paso 4 tal y como se muestra en la Imagen 16. Utilice una brida para juntar los conectores. Corte la brida y coloque el conjunto de conectores en el centro de la caja de control tal y como se muestra en la Imagen 17.



Imagen 14 Insertar los cables del AutoPilot en los porta-terminales



Imagen 15



Imagen 16 Aislar y sellar los 6 cables del AutoPilot en los motores Riptide SP con los termo-retráctiles suministrados.



Imagen 17 Colocar los cables aislados del AutoPilot en la parte inferior central de la caja de control tal y como se muestra en la imagen

9. Coloque la arandela aislante que se suministra con el i-Pilot haciéndola encajar en el orificio ubicado en la parte frontal del liberador de tensión del cordón en espiral. El cable del controlador del i-Pilot Link deberá pasar a través de la ranura de la arandela aislante. (Imagen 18).



Imagen 18

10. Coloque el controlador del i-Pilot en el sitio que estaba colocada la caja de control anterior. Extraiga cualquier cable adicional del controlador de la caja de control. Para ello, empújelos suavemente hacia fuera. (Imagen 19).



Imagen 19

11. Asegure la tapa con los tornillos del #8 suministrados en el paquete. No los sobre-apriete. (Imagen 20).



Imagen 20

12. Asegure el cable del controlador del i-Pilot al cordón en espiral del motor en las tres zonas indicadas utilizando, para ello, las bridas que se suministran en el paquete. (Imagen 21). Corte las bridas utilizando, para ello, un cúter. Un fallo en el proceso de asegurar el cable podría derivar en daños en el cableado durante el proceso de trabajo normal del equipo.



Imagen 21

13. Quite las placas laterales derecha e izquierda del motor eléctrico soltando, para ello, los 4 tornillos de las placas laterales ayudándose con un destornillador de estrella. (Imagen 22)



Imagen 22

14. Quite la tapa central: empujando hacia los dos lados y tirando hacia arriba al mismo tiempo. Gracias a ello, tanto la placa principal de control como el cableado quedará a la vista. (Imagen 23).



Imagen 23

15. El cable de gobierno del motor pasa a través de la parte superior de la tapa central que se quitó en el paso 14. Este cable contiene un cable negro y otro blanco. Desconéctelos. (Imagen 24) Los motores Riptide SP tendrán estas conexiones cubiertas con protectores termo-retráctiles, los cuáles deberá quitar utilizando, para ello, un cúter.



Imagen 24

Desconectar los dos cables quitando, para ello, el termo-retráctil y dejándolos a un lado.

16. Suelte el liberador de tensión del cable que está asegurado a la base del motor e instale el cable de gobierno del controlador del i-Pilot en la ranura del liberador de tensión abierto. (Imagen 25).



Imagen 25

17. Apriete, tal y como se indica, el liberador de tensión del cable. El cable de gobierno del controlador i-Pilot debe deslizarse sin problemas a través de éste; siempre y cuando haya realizado correctamente la instalación. (Imágenes 26 y 27).

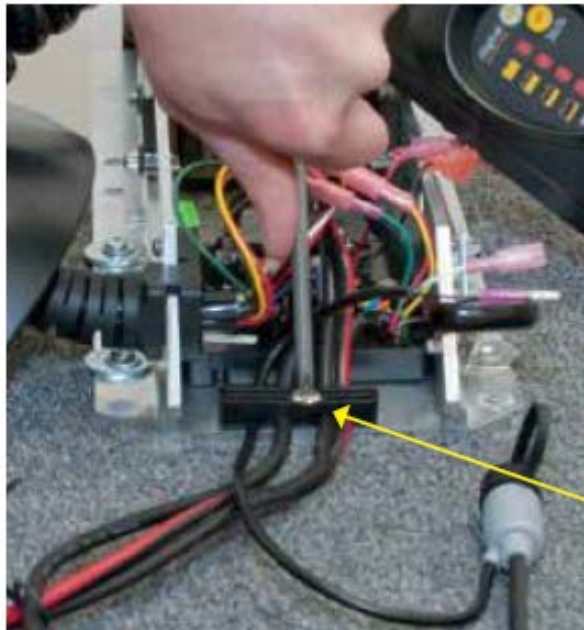


Cable del Pedal de Pie

Cable de Alimentación del Motor

Imagen 26

Cable de Gobierno del Controlador i-Pilot Link



Volver a colocar el tornillo de liberación de tensión.

Imagen 27

18. Coloque 4 unidades de aislante termo-retráctil sobre cada lado de los cables que se desconectaron en el paso 15. (Imagen 28).

Deslizar el termo-retráctil sobre los cables del motor de gobierno.



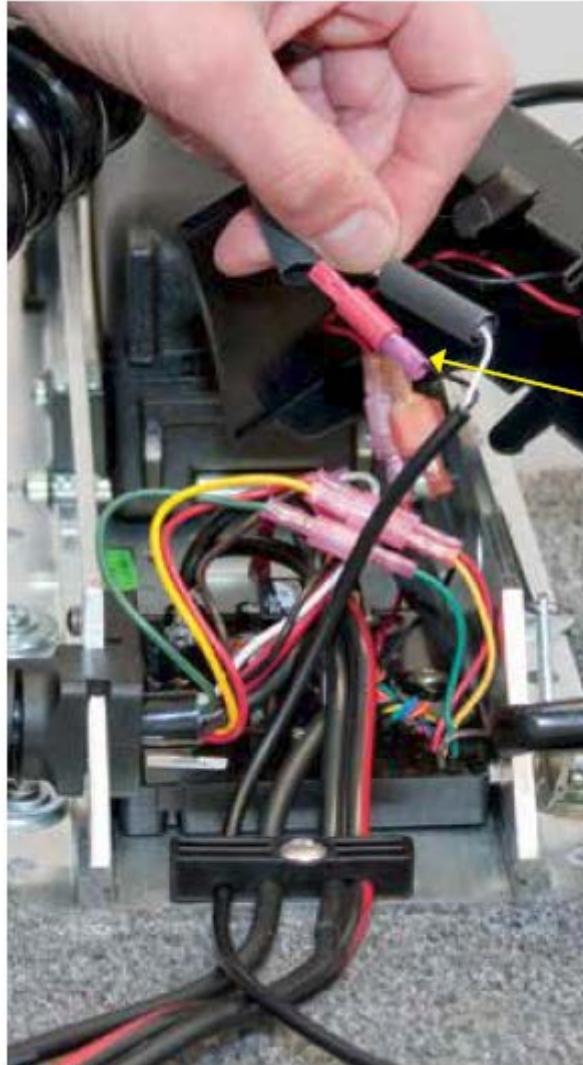
Imagen 28

DI





19. Conecte los cables blanco y negro del cable del controlador i-Pilot a los cables de gobierno del motor blanco y negro, asegurándose que el negro se conecta con el negro y el blanco queda conectado con el blanco. (Imagen 29).



Conectar los cables de gobierno:  
blanco a blanco y  
negro a negro

Imagen 29

20. Complete la instalación colocando el termo-retráctil sobre las conexiones y fíjelo utilizando, para ello, una pistola de calor u otra fuente calórica. En este punto, tenga mucho cuidado de no sobrecalentar ningún cable o componente.

Selle las conexiones con protectores termo-retráctiles.

**IMPORTANTE: ¡NO SOBRECALIENTE LOS CABLES O PARTES CIRCUNDANTES CUANDO COLOQUE EL TERMO-RETRÁCTIL!**

21. Vuelva a colocar la tapa central sobre la placa de control. Para ello, empújela hasta que las pestañas laterales queden fijas en su sitio. El nuevo cable de gobierno del controlador del i-Pilot debe salir por el orificio de salida del cable ubicado en la parte central e inferior de la tapa central. (Imagen 30).



Imagen 30

22. Vuelva a colocar las placas laterales ayudándose con un destornillador de estrella. Si tenía instalado un Co-Pilot, utilice los nuevos tornillos 1/4 - 20 X 5/8" de estrella suministrados. (Imagen 31).



Imagen 31

23. Si tiene conectado un pedal de pie al motor eléctrico, deberá desconectarlo. Una vez haya instalado el i-Pilot, el pedal de pie no se podrá volver a utilizar a menos que desinstale completamente el i-Pilot.

24. Conecte el cable del controlador del i-Pilot al conector del pedal de pie asegurándose que la tuerca del conector queda apretada. (Imagen 32).

**IMPORTANTE:** NO coloque grasa dieléctrica, o ningún tipo de lubricante, en el conector.



Imagen 32

25. El i-Pilot ya está instalado en el motor. Pase al siguiente punto para poder saber cómo verificar la instalación.

## 1.7 Verificar la Instalación

Es muy importante que verifique su instalación del i-Pilot antes de entrar en el agua. Si no pudiese realizar dicha comprobación, es muy recomendable que la verificación del sistema se realice en una zona abierta en un día en calma con un funcionamiento completo del motor fueraborda para tener unas nociones sobre cómo utilizar el gobierno de su embarcación.

Para verificar que el i-Pilot está funcionando correctamente antes de entrar en el agua, siga los pasos que se le indican a continuación:

1. El motor eléctrico debe estar correctamente instalado y montado en la proa de su embarcación.
2. La embarcación y el motor eléctrico deben encontrarse en el exterior y deberán disponer de una vista directa del cielo para obtener las señales del satélite GPS.
3. Verifique que todas las obstrucciones se han eliminado / alejado de la hélice en todas las direcciones tanto en la posición desplegada como replegado.
4. Conectar la alimentación para el motor eléctrico.
5. Despliegue el motor de forma que la barra del motor quede completamente vertical.
6. El controlador del i-Pilot emitirá, durante el proceso de puesta en marcha, 4 pitidos cortos.
7. Pulse cualquier tecla del control remoto del i-Pilot.
8. Se encenderá la pantalla de LCD del control remoto; los iconos de referentes a la velocidad de la hélice y de la antena GPS se mostrarán. El proceso de obtener una intensidad de señal GPS de por lo menos una barra no debería demorarse más de dos minutos.
9. Una vez esté puesto en marcha el i-Pilot, éste empezará a obtener información vía satélite referente a su posición. Antes de que estén disponibles todas las funcionalidades del i-Pilot, deberá obtener un nivel mínimo de señal del satélite. Dicho nivel mínimo es una barra en el icono de señal del GPS. Si no apareciese ninguna barra, o mientras se obtiene dicha información, sólo podrá utilizar las funciones manuales.

10. Verifique todas las funciones manuales pulsando, para ello, las siguientes teclas:



11. Si experimenta cualquier tipo de problema en alguno de los pasos indicados anteriormente, o si no puede obtener una señal de satélite GPS, por favor, consulte el apartado **Solucionar los Problemas** en este Manual.



## 2 Primeros Pasos

### 2.1 Conocer su Control Remoto

#### 2.1.1 Disposición de los elementos en el Control Remoto

El control remoto del i-Pilot se divide en cuatro zonas / partes: **Control Manual**, **Derrotas [Tracks]**, **Spot Lock** y **Control de Crucero / AutoPilot [Piloto Automático]**. Las teclas que se encuentran en la sección **Control Manual** del control remoto no requieren de señal GPS para poder utilizarlas y le ofrecen un control total e inmediato sobre las funciones de gobierno, velocidad y de la hélice de forma similar que un **CoPilot**. El resto de teclas del control remoto requieren de un mínimo de intensidad de señal GPS para poder utilizarlas. Dicho mínimo es una barra de intensidad. Las teclas ubicadas en la sección **Derrotas [Tracks]** se utilizan para grabar y reproducir las derrotas [tracks]. La función **Spot Lock** se encuentra en la sección **Spot Lock**. La función **Control de Crucero / AutoPilot (Piloto Automático)** se encuentran en la sección **Control de Crucero / AutoPilot (Piloto Automático)**.

#### 2.1.2 Fabricación

El control remoto es estanco y flota en el agua.

#### 2.1.3 Alcance

El alcance del control remoto puede verse significativamente reducido si éste se encuentra cerca de, o se ha montado en, un objeto de metal, incluyendo aluminio o acero.

También es recomendable que el extremo frontal del control remoto no quede obstruido durante su funcionamiento normal.


#### 2.1.4 Duración de la Batería

La duración de la batería del control remoto queda sujeto a las veces que éste se utilice y, especialmente, se verá reducida la misma según las veces que se utilice la retro-iluminación de la pantalla LCD del mismo.



Este icono aparecerá en la pantalla de LCD del control remoto para indicar que la batería del mismo se está agotando. Una vez aparezca dicho icono en la pantalla, y a fin de poder ahorrar energía, quedará desactivada la tecla **Retro-Illuminación**.

### 2.1.5 Encender / Apagar el Control Remoto

Cuando se pulsa una tecla en el control remoto, éste se enciende de forma automática. Para apagarlo, mantenga pulsada, durante tres segundos, la tecla 

El control remoto se apagará de forma automática una vez hayan transcurrido 30 minutos desde la última pulsación de cualquier tecla si está puesto en marcha / encendido un controlador i-Pilot emparejado / sincronizado y si se encuentra dentro del alcance de transmisión. El control remoto se apagará transcurridos tres segundos después de que el controlador i-Pilot se haya apagado o si éste se encuentra fuera del alcance de transmisión.

DISVENT  
ingenieros



## CONTROL MANUAL



Gobernar a Babor



Gobernar a Estribor



Encender / Apagar la Hélice



Disminuir la Velocidad



Aumentar la Velocidad



**Bypass Alta Velocidad**  
Alterna la velocidad del motor entre su ajuste actual y la velocidad máxima (10).



**Retro-Iluminación**  
Enciende, durante seis segundos, la retro-iluminación de la pantalla de LCD del control remoto.



## DERROTAS [TRACKS]



**Derrota [Track] a Fin**  
Navegue hasta la ubicación más cercana de una derrota grabada previamente y sígala hasta su fin.



**Derrota [Track] a Inicio**  
Navegue hasta la ubicación más cercana de una derrota grabada previamente y sígala hasta su inicio.



**Grabar Derrota [Track]**  
Inicia y finaliza la grabación de una derrota [track] en una ubicación de memoria seleccionada.



**Pausar Grabación / Salir**  
Pausa la grabación de una derrota [track] y reanuda la grabación cuando se vuelve a pulsar.



## CONTROL DE CRUCERO / AUTOPILOT



### AutoPilot Avanzado y AutoPilot

Al pulsarlo una vez, se activa o desactiva la función AutoPilot Avanzado. Manteniéndolo pulsado durante dos segundos, activa el AutoPilot.



### Control de Crucero

Activa y Desactiva el Control de Crucero utilizando la velocidad actual del GPS como velocidad objetivo.



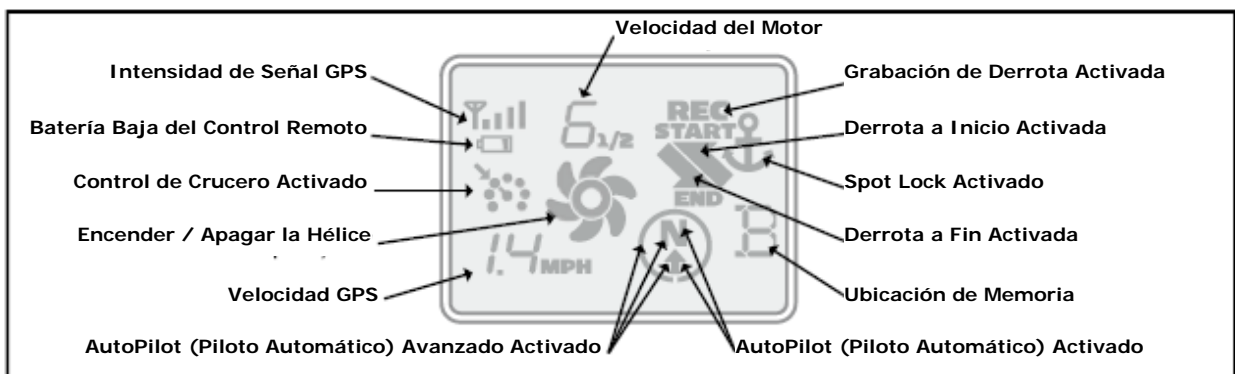
## SPOT LOCK



**Spot Lock**  
Activa la función Spot Lock y lo graba en una ubicación de memoria.



**Recall Spot Lock**  
Vuelve a llamar una ubicación Spot Lock de la memoria y activa la función Spot Lock.

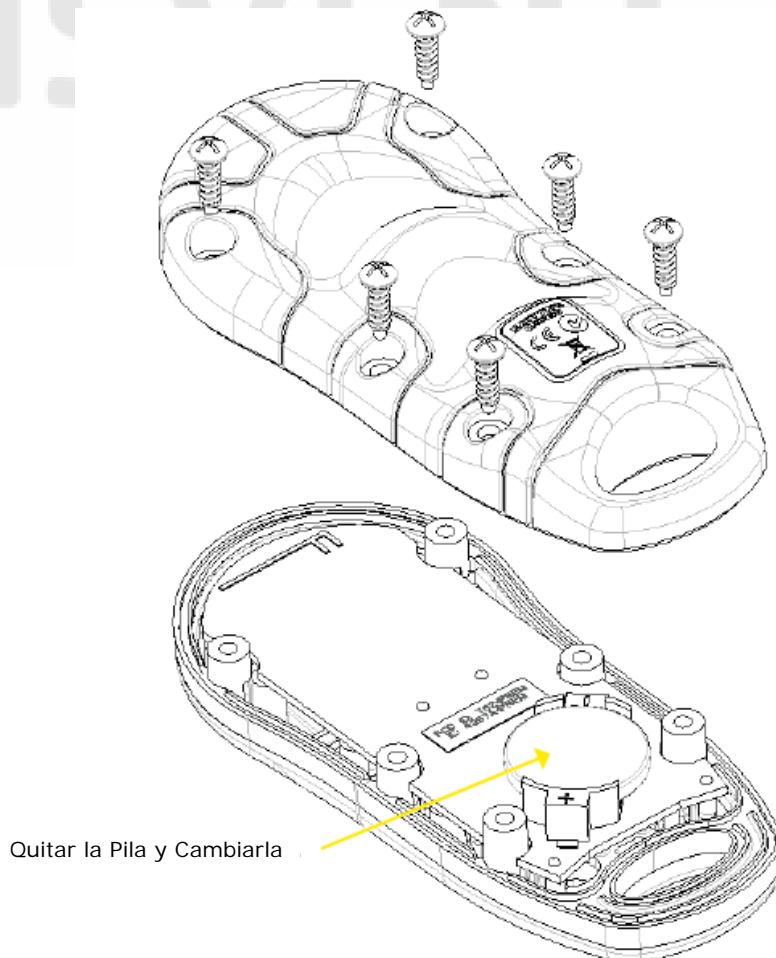




## 2.2 Cambiar la Pila del Control Remoto

**\* NOTA:** Las pilas de la marca Panasonic no funcionan con el control remoto del i-Pilot.

1. Asegúrese de que tiene las manos limpias, secas y sin electricidad estática. Para poder eliminar cualquier carga estática de sus manos, toque un objeto metálico que esté conectado a tierra. **\*La electricidad estática puede dañar la placa del circuito.**
2. Con la parte frontal del control remoto mirando hacia abajo, quite los seis tornillos de la carcasa.
3. Quite la tapa trasera.
4. Presionando en el centro de la placa del circuito, quite la pila antigua y cámbiela por una pila de botón CR2450.
5. vuelva a colocar la carcasa y vuelva a colocar los seis tornillos. No sobre-apriete los tornillos ya que puede dañar parte de los elementos internos del control remoto. El par de torsión predeterminado de fábrica es siete libras por pulgada.



## 2.3 Conocer su Controlador del i-Pilot

### 2.3.1 Fabricación

El controlador del i-Pilot dispone de un compás digital muy sensible y es donde se reciben todas las señales de todos los satélites GPS y del control remoto del i-Pilot. Es muy importante que el controlador disponga de una vista clara del cielo en todas las direcciones y que disponga de una línea de visión clara hasta el control remoto para poder disfrutar de un rendimiento óptimo. Todos los elementos electrónicos que se encuentran dentro del controlador están completamente sellados (son completamente estancos).



### 2.3.2 Emparejar / Sincronizar el Control Remoto

El control remoto del i-Pilot se suministra de fábrica ya emparejado / sincronizado con el controlador. La parte superior del controlador dispone de un botón de emparejamiento / sincronización para permitir añadir controles remotos adicionales al sistema. Para emparejar / sincronizar controles remotos adicionales:

1. Ponga en funcionamiento el motor eléctrico.
2. Mantenga pulsado el botón "Learn [Emparejar / Sincronizar]". Mientras tenga pulsado dicho botón, podrá escuchar un tono audible continuo.
3. Mientras mantiene presionado el botón del controlador, desde el control remoto que se está programando, pulse cualquier tecla. Cuando dicho control remoto se haya emparejado / sincronizado correctamente, podrá escuchar tres pitidos.

Sólo se puede emparejar / sincronizar un control remoto a un controlador en un mismo momento. Un controlador puede disponer de un número ilimitado de controles remotos emparejados / sincronizados con él. Durante el proceso de emparejado / sincronización, el control remoto debe arrancar en la posición OFF. Si es necesario, se puede apagar el control remoto manteniendo pulsada la tecla *Pausa* durante tres segundos.

### 2.3.3 Modos de Audio

El Controlador del i-Pilot Link también dispone de un altavoz interno que puede programarse para que trabaje en dos modos de audio diferentes. El altavoz está programado desde fábrica para trabajar en modo de audio uno. Para habilitar diferentes modos de audio, mantenga pulsadas las teclas "+" y "-" al mismo tiempo durante tres segundos.

Para obtener más información sobre los distintos modos de audio disponibles y sus sonidos, por favor, consulte la siguiente tabla:

Qué lo causa	MODO DE AUDIO	PATRÓN DE AUDIO
Puesta en marcha	Modos 1 y 2	4 pitidos cortos
Encendido manual de la hélice	Modo 2	Un pitido
Apagado manual de la hélice	Modo 2	Doble pitido
Velocidad +	Modo 2	Un pitido
Velocidad -	Modo 2	Un pitido
Habilitar el Bypass de Alta Velocidad	Modo 2	Un pitido
Deshabilitar el Bypass de Alta Veloc.	Modo 2	Doble pitido
Cuando se pulsa una tecla para lo siguiente (habilitar o deshabilitar): REC, Pausa, Track a Inicio, Track a Fin, AutoPilot [Piloto Automático], Control de Crucero, Spot Lock, Volver a Llamar Spot Lock	Modo 2	Un pitido
Desplazarse más de un cuarto de milla desde el último punto de la derrota [track] mientras se encuentra en modo Pausa de la Grabación.	Modo 2	Error
Cuando la Intensidad de Señal GPS pasa a no tener ninguna barra mientras se encuentra en un modo basado en el GPS.	Modo 2	Error
Al intentar habilitar una función GPS cuando no aparece ninguna barra de intensidad de señal	Modo 2	Error

Qué lo causa	MODO DE AUDIO	PATRÓN DE AUDIO
Al intentar reproducir una Derrota [Track] o volver a llamar una ubicación Spot Lock cuando la embarcación se encuentra más alejada que la distancia mínima.	Modo 2	Error
Al pulsar el botón MOM en el pedal de pie y pulsar un botón en el control remoto que entra en conflicto con la acción anterior	Modo 2	Error
Se ha alcanzado el final de una Derrota [Track] durante la reproducción de la misma (junto con el modo de cancelación y apagando la hélice)	Modo 2	Alto - Bajo, Alto - Bajo, Alto - Bajo.
Al pasar al Modo de Audio 1	Modos 1 y 2	Un pitido
Al pasar al Modo de Audio 2	Modos 1 y 2	Dos pitidos
Se ha pulsado el botón Emparejar / Sincronizar	Modos 1 y 2	Tono continuo
Se ha completado satisfactoriamente el proceso de emparejado / sincronización	Modos 1 y 2	3 pitidos largos

### 2.3.4 Encender / Apagar

El controlador del i-Pilot se encenderá en el momento que el motor eléctrico disponga de alimentación. Para los motores eléctricos Terrova y Riptide ST ello es cuando la luz verde del sistema se ilumina. Para los motores PowerDrive V2 y Riptide SP ello es siempre y cuando el motor esté conectado a la alimentación.

*\* Por esta razón es muy importante desconectar un motor PowerDrive V2 o Riptide SP de la alimentación cuando no se utilice o se gastará la batería.*

### 2.3.5 Precisión

La precisión y la sensibilidad con la que el i-Pilot controla su embarcación depende, en gran medida, de muchas variables. En la siguiente tabla se muestran sólo algunas de estas variables y sus efectos generales sobre la sensibilidad y precisión de forma que, gracias a ello, pueda entender el comportamiento del sistema.

Variable	Efecto
Relación de empuje del motor con respecto al peso de la embarcación	Empuje excesivo en una embarcación más pequeña puede causar que el i-Pilot se sobre-corrija. Un empuje insuficiente en una embarcación grande puede causar que el i-Pilot responda de forma más lenta.
Viento	Viento y/o corriente excesiva puede reducir la exactitud del posicionamiento del i-Pilot.
Intensidad de la señal GPS	Cuantas más barras de señal del GPS, mayor precisión.
Nivel de potencia de la batería del motor eléctrico	Una batería completamente cargada ofrecerá el mejor rendimiento.

### 2.3.6 Puesta en Marcha del Sistema

Una vez haya verificado la instalación del i-Pilot, es hora de empezar a utilizarlo en el agua. Siga estos simples pasos cada vez que ponga en funcionamiento su motor eléctrico para un funcionamiento exitoso:

1. Conecte el motor eléctrico a la alimentación.
2. Despliegue el motor eléctrico dentro del agua.
3. Pulse cualquier tecla del control remoto. La pantalla de LCD del control remoto mostrará la velocidad de la hélice y la intensidad de señal GPS.
4. Ya puede utilizar todas las funciones manuales:



5. Una vez el i-Pilot haya obtenido un mínimo de intensidad de señal GPS (por lo menos una barra), el resto de funciones estarán disponibles.



# 3 Control Manual

## 3.1 Funcionalidad del Control Manual

Este apartado describe todas las funciones del Control Manual del i-Pilot. Una función manual es aquella en la que el operario toma el control total de la función como puede ser gobernar manualmente el motor en una dirección deseada o ajustar manualmente la velocidad de la hélice a un valor de ajuste deseado. Cualquiera de estas funciones no necesitan de señal GPS.



## 3.2 Cómo ... Encender / Apagar el Motor

### Motor On / Off

Para encender o apagar el motor, pulse la tecla



Si la hélice está habilitada, se encenderá el icono de la hélice en la pantalla de LCD del control remoto. A su vez, si la velocidad del motor es igual a cero, es decir, si el motor está parado, dicho icono aparecerá parado pero, si el motor está en funcionamiento, es decir, la velocidad del motor es superior a cero, dicho icono aparecerá girando.

Si la hélice está deshabilitada, se apagará el icono de la hélice en la pantalla de LCD del control remoto.



Hélice Habilitada



Velocidad del Motor Superior A Cero

DISVENT  
ingenieros



Pulsando el botón MOM o CON en el pedal de pie configurará el ajuste de la velocidad del motor al ajuste de velocidad del pedal de pie.



## 3.3 Cómo . . . Controlar la Velocidad del Motor

### Control de la Velocidad del Motor

#### 3.3.1 Aumentar la Velocidad del Motor

Para incrementar la velocidad del motor, pulse la tecla "+" del control remoto. Cada vez que pulse dicha tecla, la velocidad del motor aumentará en incrementos de 1/2 hasta alcanzar un máximo de 10.

#### 3.3.2 Disminuir la Velocidad del Motor

Para disminuir la velocidad del motor, pulse la tecla "- ´" del control remoto. Cada vez que pulse dicha tecla, la velocidad del motor disminuirá en decrementos de 1/2 hasta alcanzar un mínimo de 0.

La pantalla de LCD del control remoto mostrará el ajuste actual de la velocidad del motor. Este parámetro no debe confundirse con la velocidad GPS que también puede visualizarse en la pantalla de LCD del control remoto.



Velocidad del Motor



Velocidad GPS



Mientras está pulsado el botón MOM en el pedal de pie, todos los cambios de velocidad y de la hélice desde el control remoto del i-Pilot se ignorarán.

## 3.4 Cómo ... Gobernar el Motor

### Control de Gobierno del Motor



Para gobernar el motor hacia babor, pulse la tecla en forma de flecha Izquierda.



Para gobernar el motor hacia estribor, pulse la tecla en forma de flecha Derecha.

Si se mantienen pulsadas más de seis segundos cualquiera de las teclas de gobierno, éste se parará para evitar que el cordón en espiral se enrolle en el motor.

## 3.5 Cómo ... Activar el Bypass de Alta Velocidad

### Funcionamiento del Bypass de Alta Velocidad

#### 3.5.1 Activar



Pulse la tecla de la derecha para ajustar la velocidad del motor a su máximo de forma inmediata.

#### 3.5.2 Desactivar



Vuelva a pulsar la tecla de la derecha para ajustar la velocidad del motor al valor en el que se encontraba anteriormente.

**\* NOTA: El Bypass de Alta Velocidad no activa o desactiva la hélice.**

## 3.6 Cómo ... Encender la Retro-Iluminación

### Botón Retro-Iluminación de la LCD



Pulse esta tecla para encender la retro-iluminación de la pantalla LCD del control remoto.

La retro-iluminación se apagará transcurridos ocho segundos desde la última pulsación de una tecla a fin de ahorrar energía.

# 4 Control del Motor GPS

## 4.1 Cómo Funciona el Sistema i-Pilot

### 4.1.1 Navegación

El i-Pilot utiliza las señales vía satélite del GPS así como los datos del compás digital para saber dónde se encuentra, conocer la demora y la dirección hacia la que apunta el motor. Debido a que el i-Pilot depende de las señales vía satélite del GPS para la navegación, es necesario disponer, como mínimo, de una barra del nivel de señal del GPS para que estén habilitados los controles de navegación GPS. Podrá disfrutar de los mejores resultados si el nivel de señal del GPS obtiene las cuatro barras indicadoras de intensidad de señal.

Básicamente, el i-Pilot recuerda y crea puntos para que su embarcación navegue de forma automática. Además, utiliza un método de navegación GPS denominada Círculos de Arribada. Estos círculos imaginarios permiten al i-Pilot saber cuándo se ha desviado de un punto y cuándo ha arribado a un punto. El tamaño de dichos círculos de arribada varían dependiendo de la intensidad de la señal GPS, por lo que a mayor intensidad de señal más pequeños serán los círculos de arribada, es decir, mayor precisión y exactitud en el posicionamiento del motor.

### 4.1.2 Derrotas [Tracks]

Las derrotas [Tracks] están formadas por varios puntos grabados por el i-Pilot cuando se encuentra grabando una derrota [track].

La distancia existente entre dichos puntos varía dependiendo de la intensidad de la señal GPS y de la velocidad a la que está grabando la derrota [track]. Cuando se reproduce una derrota [track], el i-Pilot utiliza los puntos de derrota y los círculos de arribada para navegar la derrota [track].

### 4.1.3 Memoria

El i-Pilot tiene la capacidad de almacenar hasta 3 derrotas distintas (de hasta dos millas de longitud cada una) y 3 ubicaciones individuales **Spot Lock**. Dichas ubicaciones se almacenan en la memoria incluso cuando no hay alimentación / potencia en el sistema. Las ubicaciones de la memoria del **Spot Lock** y de la **Derrota [Track]** se encuentran separadas la una de la otra y no se pueden sobre-escribir.

Las ubicaciones de la memoria quedan identificadas en la pantalla de LCD del control remoto con un icono que aparece como "A", "B" o "C". Cuando el icono de la memoria se encuentra parpadeando, ello indica que se puede elegir otra ubicación distinta. Para ello, pulse una de las siguientes teclas:



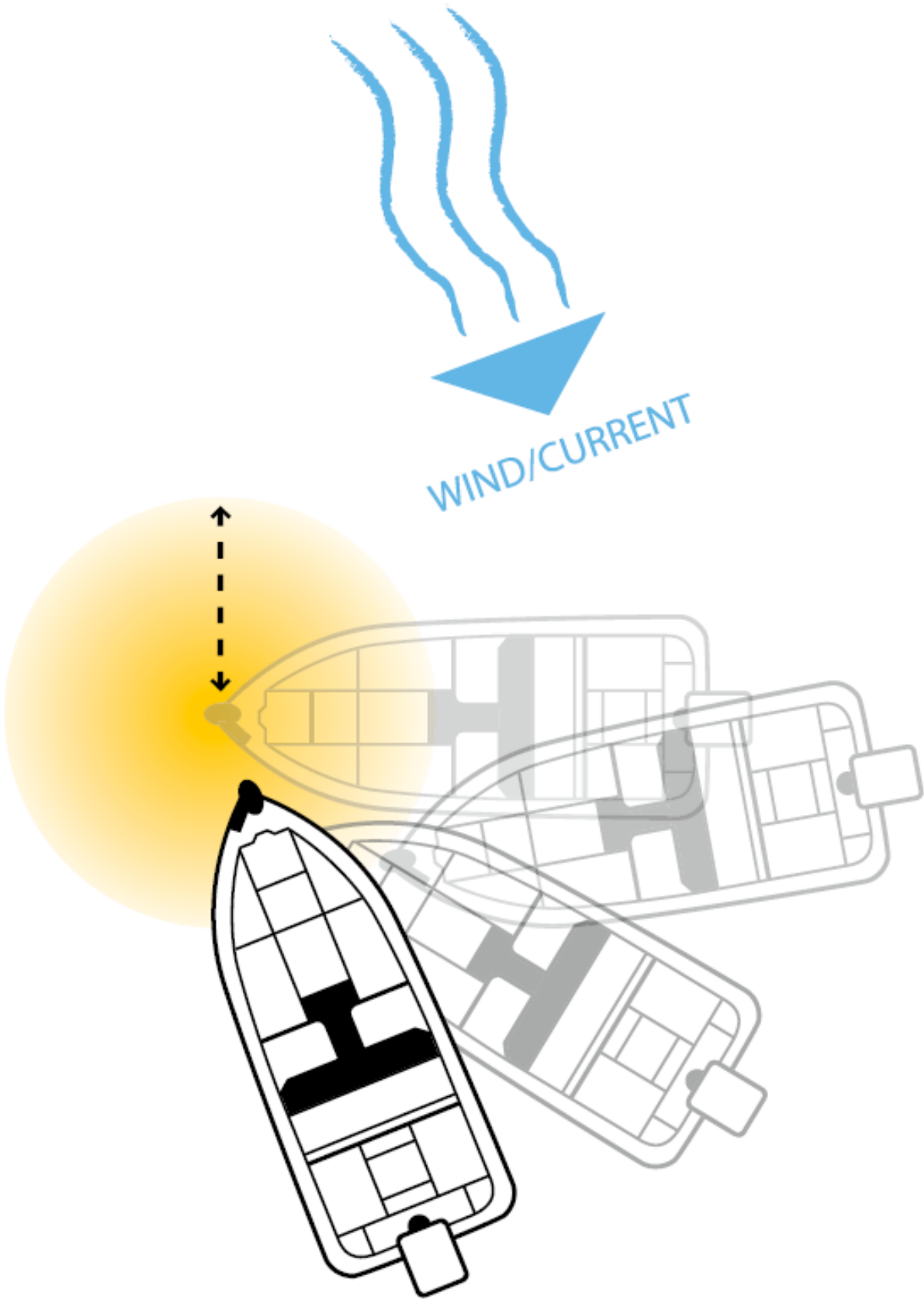
DISVENT  
ingenieros

# 5 Spot Lock


## 5.1 Cómo Funciona la Función Spot Lock

La función Spot Lock utiliza un único punto como referencia para el spot (la ubicación) sobre el (la) que quiere permanecer. Dicho punto se graba y almacena en una de las tres ubicaciones de la memoria cuando pulsa el botón **Spot Lock**. Alrededor de ubicación del **Spot Lock**, el i-Pilot utiliza un círculo de arribada para determinar la velocidad y la dirección de la hélice. Si el i-Pilot comprueba que se encuentra dentro del círculo, ajustará la velocidad del motor a cero. Si el i-Pilot comprueba que se encuentra fuera del círculo, controlará la velocidad del motor en un intento para hacer que la embarcación vuelva dentro del círculo.





## 5.2 Activar el Spot Lock

1. Pulse la tecla en forma de ancla del control remoto. 

2. Empezará a parpadear el icono Ubicación de Memoria durante tres segundos en la pantalla de LCD del control remoto, lo que le permitirá elegir una ubicación de memoria para almacenar dicho Spot Lock. Para ello, pulse la tecla "+" o "-". Vuelva a pulsar la tecla en forma de ancla o espere tres segundos para que quede aceptada la ubicación de memoria seleccionada.



## 5.3 Desactivar el Spot Lock


1. Para desactivar el **Spot Lock**, pulse cualquiera de las siguientes teclas:



Pulsando cualquier botón del pedal de pie desactivará la función Spot Lock.

## 5.4 Volver a Activar una Ubicación Spot Lock Almacenada

1. Governe manualmente la embarcación hasta una ubicación que se encuentre dentro de un cuarto de milla de distancia con respecto a la ubicación Spot Lock almacenada. Debido a razones de seguridad, el i-Pilot no volverá a activar una ubicación Spot Lock almacenada que se encuentre a una distancia superior a la indicada anteriormente.

2. Pulse, en el control remoto la siguiente tecla 

3. El icono Ubicación de Memoria empezará a parpadear en la pantalla de LCD del control remoto durante tres segundos. Ello le permite elegir una ubicación de memoria. Para ello, pulse la tecla "+" o "-" del control remoto.

Vuelva a pulsar la tecla indicada en el paso 2, o espere tres segundos, para que quede aceptada la ubicación de memoria seleccionada.



## 5.5 Irse del Spot Lock

1. Si se pulsa de forma accidental la tecla **Spot Lock**, pulse la tecla *Pausa* o cualquier otra tecla de navegación manual del control remoto antes de que transcurran tres segundos desde la pulsación accidental para poder cancelar el comando.

## 5.6 Utilizar el Spot Lock con Otras Funciones del i-Pilot

Una vez que la función **Spot Lock** toma el control total de la embarcación, no se puede utilizar junto a otras funciones del i-Pilot.



**El botón momentáneo del pedal de pie no funcionará cuando esté activada la función Spot Lock o la función Rellamar Spot Lock.**



# 6 Control de Crucero

## 6.1 Cómo Funciona el Control de Crucero


(Funcionalidad Avanzada)

El i-Pilot controla, de forma automática, la velocidad del motor para mantener una velocidad GPS constante.

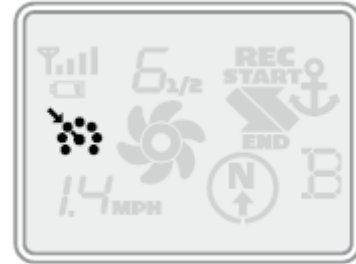


Ajustando la velocidad del motor o pulsando el botón CON del pedal de pie se desactivará el Control de Crucero.

## 6.2 Activar el Control de Crucero

1. Pulse, desde el control remoto, la siguiente tecla 

2. Parpadeará la velocidad GPS actual mostrando su velocidad actual como velocidad GPS objetivo durante tres segundos en la pantalla de LCD del control remoto.



3. Para incrementar o disminuir la velocidad objetivo, pulse las teclas "+" o "-" o vuelva a pulsar la tecla que se indica en el punto 1 para activar, de forma inmediata, el **Control de Crucero**.

## 6.3 Desactivar el Control de Crucero

1. Para desactivar el **Control de Crucero**, pulse la tecla 

## 6.4 Ajustar la Velocidad Objetivo con la Función Control de Crucero Activada

1. Con la función **Control de Crucero** activada, pulse las teclas "+" o "-" del control remoto para ajustar la velocidad objetivo en incrementos de 0.1 MPH.

## 6.5 Utilizar el Control de Crucero con Otras Funciones del i-Pilot

La función **Control de Crucero** se puede utilizar junto con: **AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado**, **AutoPilot [Piloto Automático]**, **Grabación de Derrota [Track]** y **Reproducción de Derrota [Track]**.

# 7 AutoPilot [Piloto Automático]

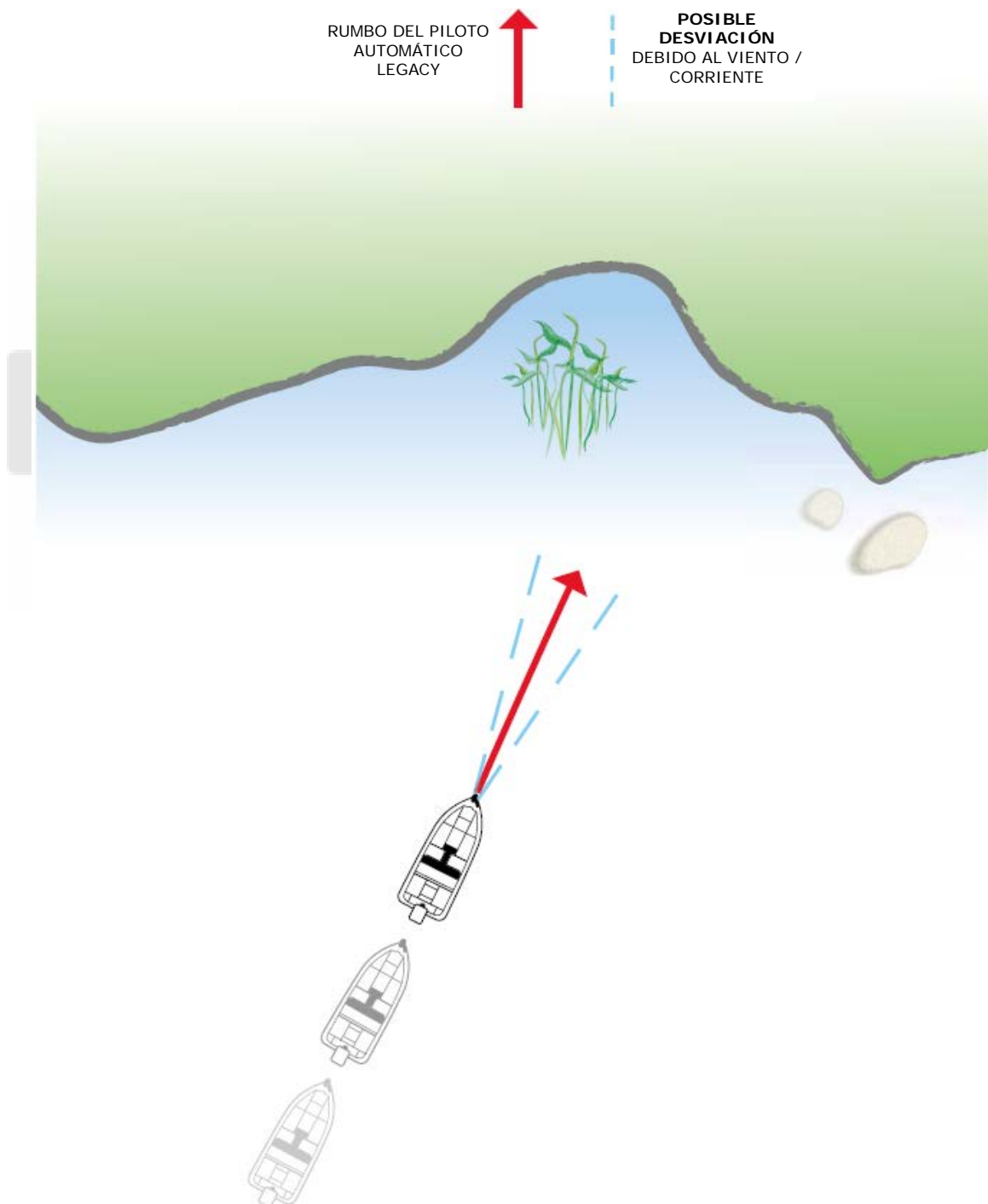
## 7.1 Cómo Funciona el AutoPilot [Piloto Automático]

Hay disponibles dos versiones distintas del AutoPilot [Piloto Automático]: el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el AutoPilot [Piloto Automático]. Entre las dos versiones existen claras diferencia además de cómo cada uno controla su embarcación.



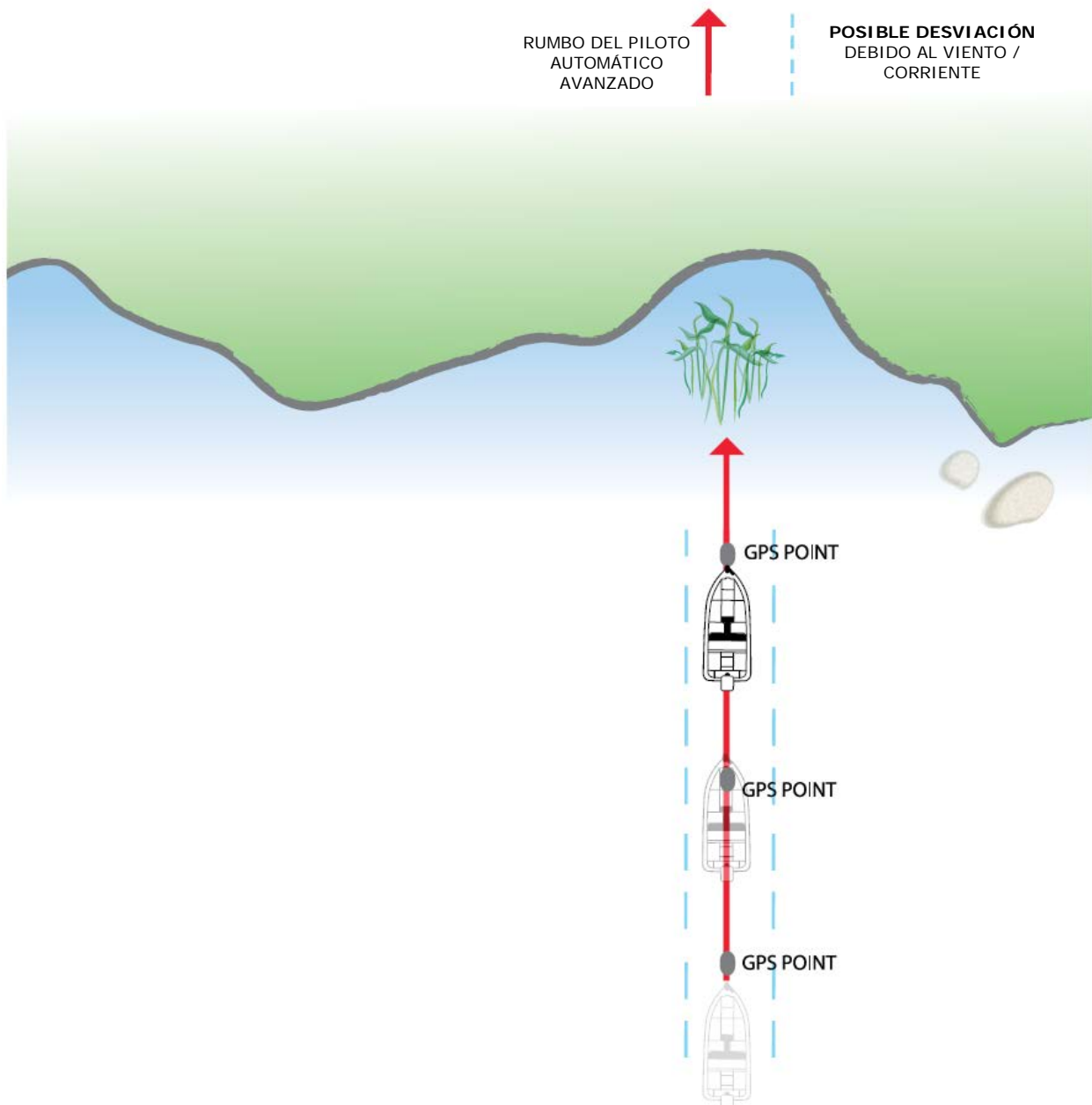
## 7.1.1 AutoPilot [Piloto Automático]

El AutoPilot [Piloto Automático] utiliza un compás interno para proporcionar el rumbo. Cuando el AutoPilot [Piloto Automático] está encendido / activado, mantiene el motor apuntando hacia la misma dirección del compás. Si se realiza una corrección manual de gobierno, el AutoPilot [Piloto Automático] se bloquea en el nuevo rumbo del compás hacia el que se gobernó la embarcación. Este método de seguimiento del rumbo no tiene en cuenta fuerzas externas como vientos transversales o corrientes, las cuales pueden hacer que la embarcación se desvíe lateralmente.





## 7.1.2 AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado

El AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado no sólo utiliza el rumbo del compás si no que también utiliza los datos de la señal GPS para corregir los movimientos involuntarios derivados de vientos transversales, corrientes y otras fuerzas externas a fin de mantener la embarcación en línea recta. Cuando el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado está encendido (activado), este genera un conjunto de puntos GPS en una línea de derrota [track] recta en la dirección del rumbo. El i-Pilot Link ahora navega hacia cada punto individual en esta línea de derrota [track]. Cuando el usuario gobierna hacia un nuevo rumbo, se establece una nueva línea de derrota [track] de puntos GPS en la nueva dirección de la marcha.

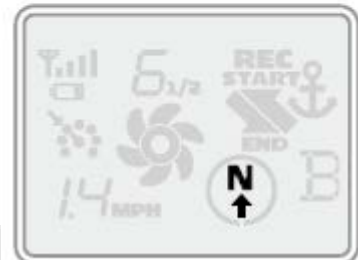


## 7.2 Activar el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el AutoPilot [Piloto Automático]

1. Para activar el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado, pulse una vez la tecla . Para activar el AutoPilot [Piloto Automático], mantenga  pulsada dicha tecla durante dos segundos.
2. En la pantalla de LCD del control remoto se mostrará el icono del AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado o el del AutoPilot [Piloto Automático].
3. Para ajustar el rumbo deseado, gobierne manualmente el motor hacia un nuevo rumbo. El i-Pilot se fijará a él.



AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado



AutoPilot [Piloto Automático]

## 7.3 Utilizar el AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el AutoPilot [Piloto Automático] con Otras Funciones i-Pilot

Sendos Pilotos Automáticos se pueden utilizar junto con la función **Control de Crucero** y mientras está grabando una derrota [track].



El AutoPilot [Piloto Automático] se puede activar pulsando, para ello, el botón AP del pedal de pie.

## 7.4 ¿Qué AutoPilot [Piloto Automático] Utilizar y Cuándo?

Teniendo en cuenta todas las variables externas, esta pregunta puede ser difícil de contestar. Sendos Pilotos Automáticos tienen sus beneficios basándose en el tipo de pesca o presentación de cebo deseada.

El AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado mantendrá la embarcación sobre una trayectoria recta real en la mayoría de condiciones. En caso de condiciones extremas, como pueden ser vientos transversales o corrientes muy fuertes, puede que el motor eléctrico no tenga suficiente potencia como para controlar suavemente la embarcación. En estos casos extremos, podría ser muy útil el utilizar el AutoPilot [Piloto Automático] y dejar que la embarcación se mueva con el viento o la corriente si el motor no es lo suficientemente potente como para superarlos.

El AutoPilot [Piloto Automático] le ayuda a mantener un rumbo constante pero no compensa el viento y las corrientes.

Sendos Pilotos Automáticos son herramientas valiosas que los pescadores pueden utilizar para realizar una presentación precisa y exacta del cebo. Le recomendamos encarecidamente estar en el agua y probar sendos Pilotos Automáticos en varias situaciones y aplicaciones de pesca. Sólo con la experiencia y con el tiempo encontrará el Piloto Automático que mejor se adapte a sus necesidades.



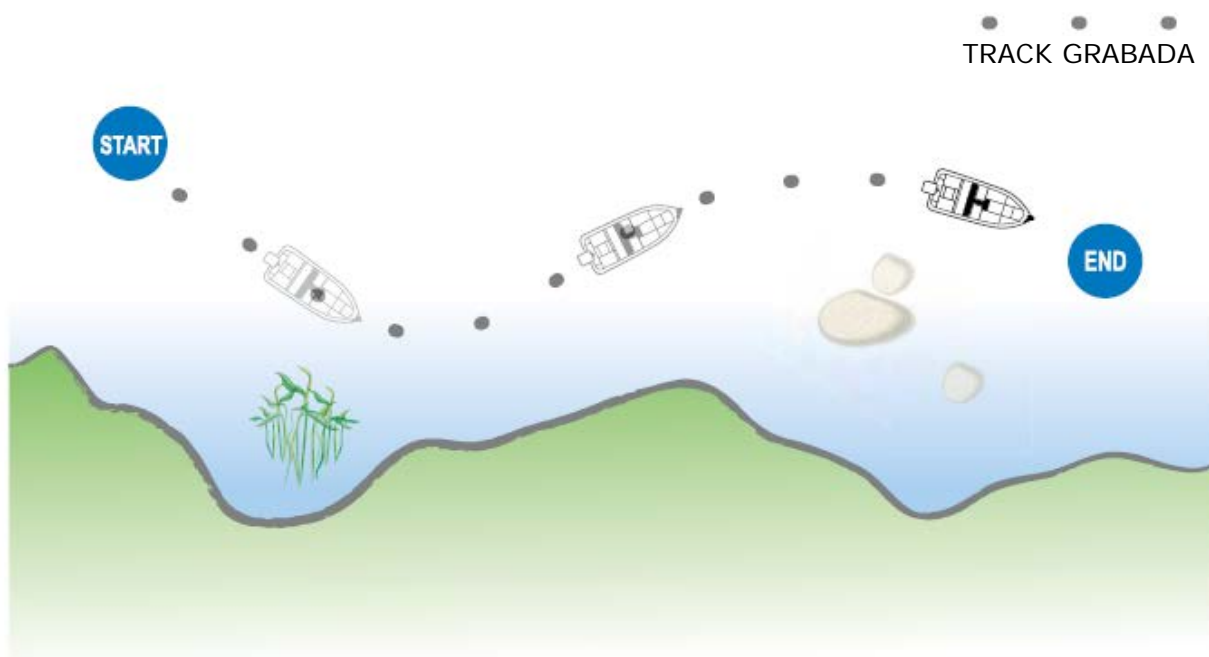
**El AutoPilot [Piloto Automático] no se puede activar pulsando, para ello, el botón AP del pedal de pie.**

# 8 Grabación / Reproducción de una Derrota [Track]

## 8.1 Cómo Funciona la Grabación y la Reproducción de una Derrota [Track]

Cuando se pulsa la tecla **Grabar Derrota [Track]**, el i-Pilot empieza a grabar los datos de posición GPS en formato de puntos de derrota [track]. La distancia entre estos puntos varía dependiendo de la velocidad de la embarcación y de la intensidad de la señal GPS. Al primer punto de derrota grabado se le denomina Inicio. Al último punto grabado se le denomina Fin. El i-Pilot ve una Derrota [Track] grabada como una serie de estos puntos de derrota. Al pulsar la tecla **Derrota [Track] a Inicio** o **Derrota [Track] a Fin**, el i-Pilot navegará hasta el punto más cercano de la derrota. Una vez alcanzado dicho punto, éste seguirá los puntos de derrota hacia el punto de inicio o hacia el punto de fin dependiendo de la tecla pulsada. Una vez alcanzado el punto de Inicio o el punto de Fin, el i-Pilot saldrá, de forma automática, de dicha función.


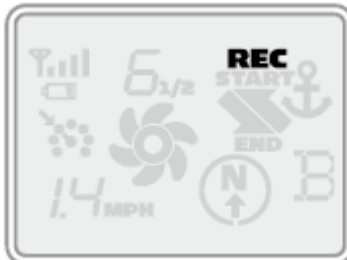
Durante el proceso de reproducción, el i-Pilot toma el control sobre todas las funciones de gobierno; se puede controlar de forma manual la velocidad o se puede utilizar la función Control de Crucero. La velocidad del motor debe estar ajustada lo más alto posible a fin de permanecer en la Derrota [Track] y no desviarse debido al viento, las corrientes u otras fuerzas externas.






El i-Pilot también puede pausar la grabación de una derrota [track]. Cuando se pausa la grabación, el i-Pilot deja temporalmente de grabar cualquier punto de derrota nuevo. Una vez reanudada la grabación, el i-Pilot seguirá grabando nuevos puntos de derrota. Debido a la naturaleza de pausado de una grabación, puede que haya una gran distancia de separación entre dos puntos de derrota o dos puntos de derrota uno encima del otro donde se produjo la pausa. Ello puede causar un gobierno errático del motor por lo que es muy importante saber dónde se pulsó la tecla de pausa y reanudar la grabación justo en dicho punto. Si mientras la grabación está pausada, la distancia de separación supera un cuarto de milla, la grabación se detendrá de forma automática.

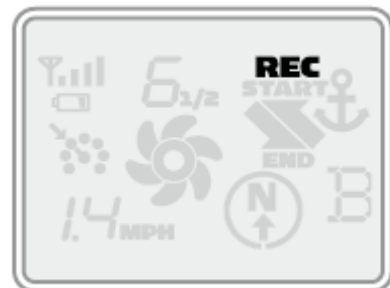
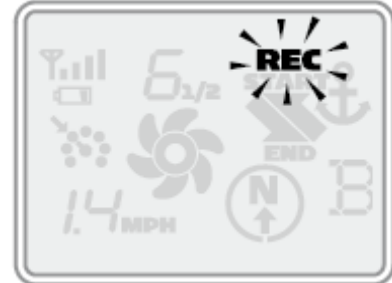
## 8.2 Grabar una Derrota [Track]

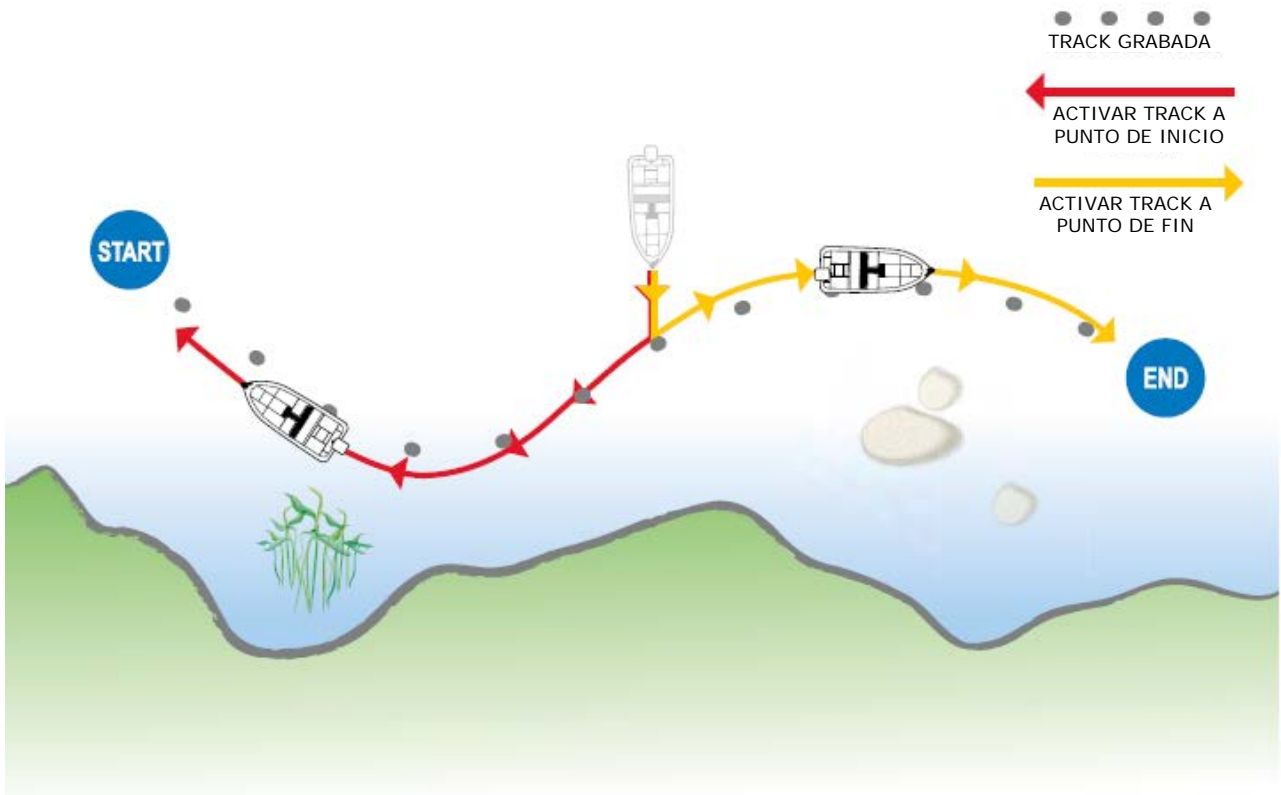
1. En el control remoto, pulse la tecla 
2. En la pantalla de LCD del control remoto empezará a parpadear, durante tres segundos, el icono Ubicación de Memoria, lo que le permitirá elegir una ubicación de memoria pulsando, para ello, las teclas "+" o "-". Si vuelve a pulsar la tecla que se indica en el punto uno o, si espera tres segundos, se aceptará la ubicación de memoria que aparece en ese momento en la pantalla.
3. En la pantalla de LCD del control remoto se mostrará el icono REC. Recuerde que éste será el punto de inicio de la derrota [track]. 
4. Navegue la embarcación a lo largo de la ruta o trayectoria deseada. Mientras está en proceso la grabación de una derrota [track], puede utilizar las funciones **AutoPilot [Piloto Automático]** y **Control de Crucero**.
5. Pulse la tecla del control remoto que se indica en el punto 1 de nuevo para detener la grabación. La grabación finalizará de forma automática si se alcanza el límite de 2 millas de distancia para la derrota o si se pulsa una de las siguientes teclas:



## 8.3 Pausar y Reanudar una Grabación

1. Mientras esté realizando una grabación de una Derrota [Track], pulse la tecla *Pausa* 
2. En la pantalla LCD del control remoto empezará a parpadear el icono REC.
3. Ahora el i-Pilot ha pausado la grabación de la derrota [track].
4. Si la embarcación se aleja más de un cuarto de milla de distancia con respecto al punto en el que se pulsó la tecla pausa, se finalizará, de forma automática, la grabación de la dicha derrota y se almacenará en la ubicación de memoria que seleccionó anteriormente.
5. Cuando esté listo para reanudar la grabación, gobierne la embarcación hasta el punto en el que pulsó la tecla pausa. En el hecho de no realizar correctamente este paso podría generar una reproducción errática de la derrota [track].
6. Pulse la tecla *Pausa*.
7. En la pantalla de LCD del control remoto dejará de parpadear el icono REC.
8. Ahora el i-Pilot está grabando de nuevo y añadiendo la información que está adquiriendo a la derrota [track] que se pausó.







DISVENT  
ingenieros

**i-Pilot TIPS**

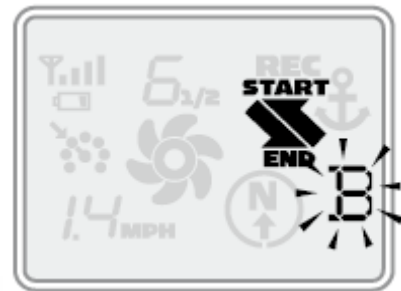
Puede pasar directamente de "Derrota a Inicio" a "Derrota a Fin" y viceversa. Ello le permite concentrarse en las zonas más productivas de una derrota [track].

## 8.4 Reproducir una Derrota [Track] - (A Inicio / A Fin)

1. Gubierne manualmente la embarcación hasta un punto que se encuentre a no más de un cuarto de distancia con respecto a una derrota almacenada. Por razones de seguridad, el i-Pilot no volverá a activar una derrota almacenada que se encuentre más lejos que la distancia indicada anteriormente (un cuarto de milla).

2. En el control remoto, pulse las siguientes teclas  o 

3. En la pantalla de LCD del control remoto empezará a parpadear, durante tres segundos, el icono Ubicación de Memoria, lo que le permite, pulsando las teclas "+" o "-" del control remoto, seleccionar una ubicación de memoria. Para aceptar la ubicación de memoria, pulse la tecla que pulsó en el paso 2 o espere tres segundos.



4. Ajuste la velocidad del motor al ajuste deseado para activar y navegar, de forma automática, la derrota [track].

## 8.5 Grabar, Salir de "Derrota a Inicio" y "Derrota a Fin"

1. Si ha pulsado por accidente alguna de las siguientes teclas



pulse la tecla *Pausa* del control remoto justo los tres segundos después de haberla pulsada para cancelar el comando.



**Gobernar hacia babor o estribor y activar la función AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado desde el pedal de pie desactivará las funciones "Derrota a Inicio" o "Derrota a Fin".**

## 9 Preguntas Frecuentes

**P. ¿El i-Pilot graba la velocidad a la que navego cuando está grabando una iTrack?**

R. No. El i-Pilot sólo graba su posición durante el proceso de grabación. Es el usuario el encargado de ajustar manualmente la velocidad deseada o de utilizar, si lo desea, la función Control de Crucero.

**P. ¿Por qué mi icono de Intensidad de Señal GPS no muestra siempre las cuatro barras?**

R. La intensidad de señal GPS se puede ver afectada por muchas causas, como por ejemplo: el controlador del i-Pilot no dispone de una visión clara del cielo (especialmente en zonas más al Sur), la embarcación se encuentra muy cerca o junto a un gran banco y también por su ubicación geográfica.

**P. ¿El i-Pilot es compatible con el CoPilot?**

R. No. Ninguno de los componentes de sendos equipos son compatibles entre sí.

**P. ¿El control remoto flota?**

R. Si

**P. ¿Qué longitud máxima puede tener una Derrota [Track]?**

R. Cada ubicación de Derrota [Track] individual (A, B o C) puede tener una longitud máxima de 2 millas.

**P. ¿Puedo utilizar varios controles remotos con mi i-Pilot Link?**

R. Si, puede utilizar un número ilimitado de controles remotos de forma simultánea. Recuerde que deberá emparejar / sincronizar cada uno de los nuevos controles remotos con el controlador del i-Pilot.

**P. ¿Por qué la pantalla de LCD del control remoto tiene zonas negras cuando llevo puestas mis gafas de sol?**

R. Sepa que las gafas de sol polarizadas pueden afectar, severamente, en la forma en la que el ojo humano puede visualizar la pantalla LCD.

**P. ¿Puedo controlar lo rápido que el i-Pilot me vuelve a llevar a una ubicación Spot Lock cuando utilizo la función Re-llamar Spot Lock?**

R. No. Tanto la función **Spot Lock** como la función **Re-llamar Spot Lock** son funciones automáticas que toman el control total del gobierno y de la velocidad de la embarcación.

**P. ¿Dónde puedo adquirir controles remotos adicionales?**

R. Para poder adquirir controles remotos adicionales, deberá ponerse en contacto con su Agente Local o, directamente, con el Distribuidor Oficial Minn Kota para España: **DISVENT INGENIEROS S.A.**

**P. Si apago el control remoto, ¿seguirá funcionando el i-Pilot?**

R. Si. El controlador del i-Pilot seguirá en su estado actual de trabajo hasta que el usuario realice cualquier cambio tanto desde el control remoto, como desde el pedal de pie (Sólo modelos Terrova).

**P. ¿Dónde se encuentran almacenadas las tres ubicaciones de Derrotas [Tracks] y Spot Lock?**

R. En el Controlador del i-Pilot

**P. ¿Me ayudará el i-Pilot a que el cordón en espiral no se enrolle en la barra del motor eléctrico?**

R. Si y No. Cuando tiene activada la función Spot-Lock, el i-Pilot mantiene la derrota de hasta dónde debe girar en cada dirección. Si tras realizar una nueva corrección el cordón en espiral se enrollase, éste girará en el sentido contrario a fin de evitarlo. En el resto de modos de trabajo, es obligación del usuario el comprobar el cordón en espiral y de girar el motor a fin de evitar que éste se enrolle.

# 10 Guía Solucionar Problemas

## 10.1 Guía General

**P. El motor realiza correcciones erráticas del gobierno mientras se encuentra en los modos AutoPilot [Piloto Automático], Spot Lock o Derrota [Track] a Inicio / Fin.**

S. Asegúrese de mantener todos los objetos metálicos alejados del controlador del i-Pilot ya que éstos afectarán al compás interno. Algunos ejemplos de dichos elementos: anclas, marcos metálicos, etc...

**P. El motor no siempre responde cuando se pulsa una tecla en el control remoto.**

S. Compruebe si está encendido el indicador de batería baja. En dicho caso, cambia la pila del control remoto. Compruebe que no haya obstrucciones grandes entre el control remoto y el motor.

**P. Pulso una tecla en el control remoto y no sucede nada.**

S. Puede deberse a que la pila del control remoto se ha gastado. Si ya se cambió la pila, abra la carcasa del control remoto y verifique que todos los componentes internos del mismo se volvieron a colocar correctamente cuando cambió la pila.

**P. Al pulsar una tecla en el control remoto se encienden todos los iconos durante unos segundos y después se apagan.**

S. Verifique que el motor está en marcha (para los modelos Terrova y Riptide ST, deberá comprobar también que la luz del sistema está encendida). Realice los pasos indicados para emparejar / sincronizar el control remoto con el controlador (para más información, al respecto, por favor, consulte el procedimiento correspondiente descrito en este manual de usuario).

**P. El i-Pilot no me permite activar algunas funciones tales como: AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado, Grabar, Derrota [Track] a Inicio / Fin o Spot Lock.**

S. Verifique que el icono de Intensidad de Señal GPS en la pantalla LCD del control remoto muestra, por lo menos, una barra. En el caso de que no apareciese ninguna barra, el i-Pilot no permitirá habilitar las funciones que necesiten del GPS.

**P. No se enciende la retro-iluminación de la pantalla LCD del control remoto.**

S. Compruebe si está encendido el icono indicador de batería baja. La retro-iluminación se deshabilita si el sistema detecta que el nivel de batería es bajo. Cambie la pila.

S. La Retro-Iluminación no se activará si el control remoto no se está comunicando actualmente con el Controlador del i-Pilot.

## 10.2 Spot Lock

**P. Parece que la embarcación no se mantiene cerca de la ubicación del Spot Lock grabado.**

S. Verifique que las baterías del motor eléctrico están lo suficientemente cargadas.

S. Compruebe que no haya restos de algas o cualquier otro organismo vegetal o resto en la hélice.

S. En condiciones de viento y corrientes extremas, la embarcación tenderá a estabilizarse un poco a favor del viento algo retirada de la ubicación prevista. Vuelva a bloquear la ubicación la misma distancia contra el viento y espere que ésta vaya un poco a la deriva en la dirección a favor del viento.



## 10.3 Control de Crucero

**P. La velocidad GPS indicada en la pantalla del control remoto es distinta a la que muestra mi otro sistema GPS.**

S. Si está utilizando el Control de Crucero con el **AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado** o con la función **Derrota [Track] a Inicio / Fin**, el i-Pilot calcula la velocidad actual en la dirección de navegación prevista que puede diferir con la información obtenida de su otro sistema GPS.

**P. El Control de Crucero no mantiene lo suficientemente cerca la velocidad objetivo.**

S. Verifique que las baterías del motor eléctrico están lo suficientemente cargadas.

## 10.4 AutoPilot [Piloto Automático]

**P. Cuando está en modo AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado con fuertes vientos, hay un poco de balanceo en la embarcación.**

S. Ya que el Piloto Automático Avanzado mantendrá su embarcación en un rumbo verdadero, es normal que la embarcación sufra este tipo de movimientos a fin de que ésta vuelva a la ruta correcta. Bajo estas condiciones extremas, sería mejor que utilizase el AutoPilot [Piloto Automático] y que corrigiese manualmente las variaciones derivadas por el viento.

**P. Pulse y suelte la tecla AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado y el sistema entra en AutoPilot [Piloto Automático] en vez de en AutoPilot [Piloto Automático] Avanzado.**

S. Si el indicador de Intensidad de Señal GPS no muestra ninguna barra, cada vez que pulse y suelte la tecla AutoPilot [Piloto Automático] activará de forma automática la función AutoPilot [Piloto Automático] en vez de requerir que se mantenga pulsada la tecla durante unos dos o tres segundos como cuando hay señal GPS.

## 10.5 Grabación y Reproducción de una Derrota [Track]

**P. Mientras me encuentro en Derrota [Track] a Inicio / Fin, la hélice se para de repente.**

S. Verifique que no hubiese habilitado, de forma accidental, ninguna otra función automática como pudiera ser el AutoPilot [Piloto Automático] o Spot Lock.

S. Cuando alcanza el punto de fin (o de inicio) de una derrota [track] durante el proceso de reproducción, el i-Pilot apagará de forma automática el motor además de cancelar la función Derrota [Track] a Inicio / Fin.

**P. Mientras me encuentro en Modo Grabar, la grabación se para de repente.**

S. Puede que haya alcanzado el límite de dos millas para la grabación de una derrota [track].

## 10.6 Terrova / Riptide ST

**P. Al pulsar una tecla en el control remoto, todos los iconos se encienden durante unos segundos y después se apagan.**

S. Asegúrese que el motor está desplegado y que la luz "Sistema Listo" del motor está encendida.

S. Verifique que el controlador del i-Pilot está correctamente conectado.

S. Intente emparejar / sincronizar el control remoto con el controlador.

S. Apague y encienda el motor. Para ello, repliegue lo y despliegue lo para verificar que la luz "Sistema Listo" se vuelve a encender cuando el motor está desplegado.

**P. El icono de la Velocidad de la Hélice del control remoto muestra "F" y el i-Pilot no responde.**

S. Asegúrese de que el conector que va al controlador está asegurado.

S. Apague el motor replegándolo. Espere hasta que la pantalla del control remoto se apague. Despliegue el motor para ponerlo en marcha y verifique que la luz "Sistema Listo" del moto se vuelve a encender cuando el motor está desplegado. Pulse cualquier tecla del control remoto para encenderlo.

## 10.7 PowerDrive V2 / Riptide SP

**P. Al pulsar una tecla en el control remoto, todos los iconos se encienden durante unos segundos y después se apagan.**

S. Verifique que el controlador del i-Pilot está correctamente conectado en el conector del pedal de pie del motor.

S. Intente volver a emparejar / sincronizar el control remoto con el controlador.

S. Apague y encienda el motor.

**P. El gobierno no funciona correctamente o no funciona del todo.**

S. Verifique que los cables de gobierno desde el cable del i-Pilot están conectados correcta y directamente a los dos cables que salen de la carcasa de gobierno.

DISVENT  
ingenieros

# 11 Glosario

**Cable del Controlador i-Pilot** - En las versiones PowerDrive V2 y Riptide SP del i-Pilot, el cable se encuentra en la parte inferior del controlador i-Pilot. Este cable está diseñado para conectar el cable de entrada el pedal de pie a la base del motor para una conexión estanca.

**Carcasa Central** - En el centro del soporte de montaje del motor eléctrico podrá encontrar una carcasa central de plástico. Esta carcasa cubre y protege los componentes mecánicos y eléctricos del motor eléctrico de todas las condiciones medio ambientales. La carcasa central se quita, temporalmente, durante el proceso de instalación del i-Pilot en los motores PowerDrive V2 y Riptide SP.

**Conector del Accesorio** - El conector del accesorio es un pequeño conector estanco utilizado en la familia de motores Terrova y Riptide ST. Dicho conector permite realizar una fácil instalación estanca de cualquier accesorio Terrova y Riptide ST de Minn Kota.

**Conector del Controlador i-Pilot** - En las versiones Terrova y Riptide ST del i-Pilot, en la parte inferior del controlador i-Pilot podrá encontrar dicho conector. Éste está diseñado para conectarlo al conector de los accesorios para una conexión estanca.

**Controlador i-Pilot** - El controlador i-Pilot forma parte del sistema i-Pilot. Contiene un receptor GPS, un compás y componentes electrónicos para que el motor eléctrico navegue de forma automática. El controlador se parece a la cubierta de la caja de control del motor y es completamente estanco y resistente al agua. El controlador sustituye a la cubierta / tapa de la caja de control y al controlador AutoPilot [Piloto Automático] existente.

**CoPilot** - El CoPilot es un accesorio de control inalámbrico del motor de Minn Kota disponible para los motores Terrova, PowerDrive V2, Riptide ST y Riptide SP. Dicho accesorio permite el ajuste inalámbrico de todas las funciones básicas del control del motor. Dicho accesorio debe quitarse del motor PowerDrive V2 y Riptide SP una vez se haya instalado el i-Pilot. Cualquier accesorio CoPilot instalado en un motor Terrova o en un motor Riptide ST se deshabilita eléctricamente una vez se ha instalado el i-Pilot.

**Fin de Derrota [Track]** - Es el último punto en una Derrota [Track] grabada, el cual se crea cuando se finalizó el proceso de Grabación de la Derrota [Track].

**GPS** - GPS es el acrónimo de **Sistema de Posicionamiento Global**. El GPS proporciona precisos datos de posición (latitud, longitud y altitud) en prácticamente cualquier punto de la Tierra, utilizando para ello tecnología satelitaria y receptores personales ubicados en Tierra. Una serie de satélites geoestacionarios emiten una señal única hacia la Tierra una vez por segundo. Un receptor GPS, el cual se utiliza en el i-Pilot, recibe las señales de estos satélites y es capaz de determinar la posición en base a muy ligeras diferencias en el tiempo que se recibe cada señal y el conocimiento del receptor de la ubicación de cada uno de los satélites.

**Inicio de Derrota [Track]** - Es el primer punto en una Derrota [Track] grabada, el cual se crea cuando se inició el proceso de Grabación de la Derrota [Track] tras pulsar la tecla Grabar Derrota [Track].

**Placas Laterales** - En cada uno de los lados del soporte de montaje del motor eléctrico podrá encontrar una placa lateral. Éstas cubren y protegen los componentes mecánicos y eléctricos de las inclemencias del tiempo. Las placas laterales se quitan, temporalmente, durante el proceso de instalación de los motores eléctricos PowerDrive V2 y Riptide SP.

**PowerDrive V2** - El PowerDrive V2 es la última incorporación en la familia de motores eléctricos para agua dulce de montaje en proa de Minn Kota. Se puede identificar el motor por su nombre situado en el lateral de la base de montaje del motor eléctrico.

**Riptide SP** - El Riptide SP es la última incorporación en la familia de motores eléctricos para agua salada de montaje en proa de Minn Kota. Se puede identificar el motor por su nombre situado en el lateral de la base de montaje del motor eléctrico.

**Riptide ST** - El Riptide ST es la última incorporación en la familia de motores eléctricos para agua salada de montaje en proa de Minn Kota. Se puede identificar el motor por su nombre situado en el lateral de la base de montaje del motor eléctrico.

**Tapa de la Caja de Control** - Esta tapa es una tapa de plástico colocada en el cabezal superior del motor. Protege el cableado y los componentes electrónicos internos de las inclemencias del tiempo. Este elemento se sustituye por el controlador i-Pilot.

**Terrova** - El Terrova es la última incorporación en la familia de motores eléctricos para agua dulce de montaje en proa de Minn Kota. Se puede identificar el motor por su nombre situado en el lateral de la base de montaje del motor eléctrico.

**Velocidad del Motor** - Es la velocidad de giro de la hélice (de 0 a 10) y que se puede ajustar en incrementos, o decrementos, de 1/2.

**Velocidad GPS** - Es la velocidad calculada al medir el cambio de ubicación geográfica de la embarcación durante un tiempo dado utilizando los datos del GPS.



# 12 Declaraciones de Cumplimiento

## DECLARACIÓN DE CUMPLIMIENTO AMBIENTAL

Es la Intención de Johnson Outdoors Inc. ser un ciudadano corporativo responsable, que actúa en conformidad con las regulaciones ambientales conocidas y aplicables, y un buen vecino en las comunidades donde fabricamos y vendemos nuestros productos.

## DECLARACIÓN WEEE

Directiva UE 2002/96/CE "Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (WEEE)". Impacta en la mayoría de los distribuidores, vendedores y fabricantes de electrónica de consumo en la Unión Europea. La Directiva WEEE requiere que el productor de electrónica de consumo asuma la responsabilidad de la gestión de los residuos de sus productos para lograr la eliminación ambientalmente responsable durante el ciclo de vida del producto.

El cumplimiento WEEE no se podrá exigir en su ubicación para equipos eléctricos y electrónicos (EEE), ni podrá ser requerido para aparatos eléctricos y electrónicos diseñados y destinados como instalación fija o temporal de vehículos de transporte tales como automóviles, aviones y embarcaciones. En algunos Estados miembros de la Unión Europea, estos vehículos se consideran fuera del ámbito de aplicación de la Directiva, y EEE para aquellas aplicaciones que pueden ser consideradas excluidas de la obligación de la Directiva WEEE.



Este símbolo en el producto indica que el mismo no debe desecharse en la basura doméstica. Debe ser eliminado y recogido para su reciclaje y recuperación de apartados eléctricos y electrónicos de desecho. Johnson Outdoors Inc. marcará todos los productos de aparatos eléctricos y electrónicos de conformidad con la Directiva WEEE. Es nuestra meta a cumplir en la recogida, tratamiento, recuperación y eliminación ambientalmente racional de los productos, sin embargo, estos requisitos varían dentro de los Estados miembros de la Unión Europea. Para obtener más información acerca de dónde deben desecharse estos residuos para su reciclado y su recuperación y/o sus requisitos del Estado miembro de la Unión Europea en la que se encuentre, contacte con el vendedor o distribuidor donde adquirió el producto.

**SOLICITANTE:** JOHNSON OUTDOORS, INC.

NÚMERO DE MODELO	DESCRIPCIÓN
2994085	CONTROL REMOTO I-PILOT
1866200	SISTEMA I-PILOT, TERROVA
1866205	SISTEMA I-PILOT, ST
1866210	SISTEMA I-PILOT, PD V2
1866215	SISTEMA I-PILOT, SP

**Identificación de la FCC:**

Control Remoto: T62-IPREM

Controlador: T62-IPCON

**Identificación Industria de Canadá:**

Control Remoto: 4397A-IPREM

Controlador: 4397A-IPCON

**DECLARACIÓN DE CUMPLIMIENTO FCC E INDUSTRIA DE CANADÁ:**

Este dispositivo cumple con la Parte 15 de las Normas de la FCC y con la RSS-210 de la Industria de Canadá. El funcionamiento queda sujeto a las siguientes dos condiciones: (1) Este dispositivo puede no causar interferencias perjudiciales (2) Este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia, incluyendo interferencias que puedan causar un funcionamiento indeseado del dispositivo. Los cambios o modificaciones no aprobadas de forma expresa por la parte responsable del cumplimiento podría invalidar la autoridad del usuario para utilizar el equipamiento.




La instalación del i-Pilot requiere de la desinstalación completa y permanente de la tapa / cubierta de la caja de control del motor. Esta tapa incluye información referente a su motor que le puede ser necesaria en caso de futuro servicio o cuando pida algún componente de reemplazo. Por favor, anote la información de su motor en el siguiente espacio.

Modelo de Motor (redondear uno) Terrova, ST, PowerDrive V2 o SP

AutoPilot (Si o No) \_\_\_\_\_

Empuje del Motor (55lb, 70 lb, etc..) \_\_\_\_\_

## 13 NOTAS



---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

**Distribuidor Oficial Minn Kota para España:**



**DISVENT INGENIEROS S.A.**

Ecuador 77, -08029 BARCEONA-

Tel. 93- 363 63 85

Fax. 93- 363 63 90

e-mail [bravo@disvent.com](mailto:bravo@disvent.com)

[www.disvent.com](http://www.disvent.com)



[minnkotamotors.com](http://minnkotamotors.com)

**MINN KOTA CONSUMER  
& TECHNICAL SERVICE**

P.O. Box 8129  
Mankato, MN 56002

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

