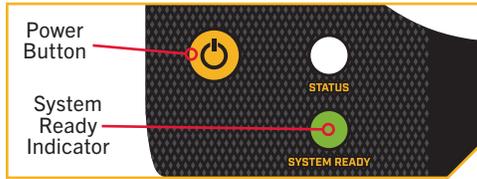


For all Bluetooth® Ulterra Trolling Motors with Advanced GPS Navigation

CHECKING MOTOR STATUS

- Locate the Indicator Panel at the base of the Mount.
- Make sure that the motor is on by checking that the green LED by the System Ready Indicator is on.



STOW/DEPLOY INSTRUCTIONS

If your motor is stalling at a 45-degree angle when attempting to stow, this indicates that batteries are too low to fully stow the motor. If this occurs, reengage power, deploy the motor, trim the motor to its highest setting, and turn power off until batteries can be recharged. Once batteries are charged, attempt to stow motor again.

ONE-BOAT NETWORK APP

Minn Kota trolling motors equipped with Advanced GPS Navigation are compatible with devices enabled with the One-Boat Network®. The One-Boat Network (OBN) app is a free iOS and Android application that you can download to a mobile device, providing unparalleled control over all your One-Boat Network® connected products.

Deploying the Motor with the OBN App

- Open the OBN app and tap on Motor to open the Motor menu.
- Tap Trim/Stow at the bottom of the screen to open the Trim/Stow/Deploy menu.
- Tap Deploy to automatically deploy the motor.

WARNING

As soon as Deploy is tapped, the motor will automatically deploy. Be sure the motor is clear from obstructions and has a clear path of travel. The Prop is disabled while the motor is stowed and being deployed to prevent accidental contact with the rotating propeller.

NOTICE: While the Motor is deploying, it is possible to stop the action by tapping Pause. To resume, tap Deploy.

Stowing the Motor with the OBN App

- Open the OBN app and tap on Motor to open the Motor menu.
- Tap Trim/Stow at the bottom of the screen to open the Trim/Stow/Deploy menu.
- Tap Stow to automatically stow the motor.

WARNING

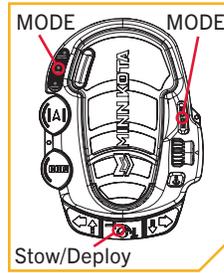
As soon as Stow is tapped, the motor will automatically stow. Be sure the motor is clear from obstructions and has a clear path of travel. The Prop is disabled while the motor is being stowed to prevent accidental contact with the rotating propeller.

NOTICE: While the Motor is stowing, it is possible to stop the action by tapping Pause. To resume, tap Stow.

FOOT PEDAL

Stowing and Deploying the Motor with the Foot Pedal

- On the Foot Pedal, press the MODE button until the amber LED in the center of the Indicator Panel on the Foot Pedal is illuminated. This puts the Foot Pedal in Ulterra Mode.
- To deploy the motor, when it is stowed, double-press the Stow/Deploy button. To stow the motor, when it is deployed, press the Stow/Deploy button.



NOTICE: You can only stow and deploy your motor while in Ulterra mode.

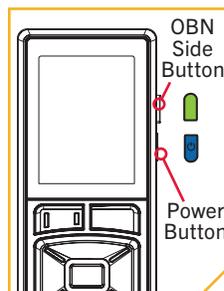
WARNING

When stowing or deploying the motor, keep fingers clear of all hinges, pivot points, and all moving parts. When stowing and deploying the motor, ensure that it doesn't contact the boat, trailer, or any other obstruction.

NOTICE: The deploy sequence can be stopped at any time pressing the Stow/Deploy button. The stow sequence can be stopped at any time by pressing either trim button or the Stow/Deploy button.

ADVANCED GPS NAVIGATION WIRELESS REMOTE

The default One-Boat Network (OBN) side button for the Advanced GPS Navigation Wireless Remote, when paired to an Ulterra, is the Ulterra menu. The OBN side button can be customized. To learn more about



customizing OBN buttons, please see the Advanced GPS Navigation Wireless Remote manual online at minnkotamotors.com.

Deploying the Motor with the Wireless Remote

- Press the OBN side button to open the Ulterra menu.
- Use the Steer Right button to select Deploy. Once selected, the motor will automatically deploy. Normal motor operation will follow.

OR

- Press the Power button.
- Scroll to Ulterra. Use the Steer Right button to open the Ulterra menu.
- Use the Steer Right button to select Deploy. Once selected, the motor will automatically deploy. Normal motor operation will follow.

WARNING

As soon as Deploy is selected, the motor will automatically deploy. Be sure the motor is clear from obstructions and has a clear path of travel. The Prop is disabled while the motor is stowed and being deployed to prevent accidental contact with the rotating propeller.

NOTICE: While the Motor is deploying, it is possible to stop the action. Press the Steer Right button to select Pause. To resume, press the Steer Right button again to select Deploy.

Stowing the Motor with the Wireless Remote

- Press the OBN side button to open the Ulterra menu.
- Use the Steer Right button to select Stow. Once selected, the motor will automatically stow. The Prop will be disabled when stowed. Normal motor operation will follow.

OR

- Press the Power button.
- Scroll to Ulterra. Use the Steer Right button to open the Ulterra menu.
- Use the Steer Right button to select Stow. Once selected, the motor will automatically stow. The Prop will be disabled when stowed. Normal motor operation will follow.

WARNING

As soon as Stow is selected, the motor will automatically stow. Be sure the motor is clear from obstructions and has a clear path of travel. The Prop is disabled while the motor is being stowed to prevent accidental contact with the rotating propeller.

NOTICE: While the Motor is stowing, it is possible to stop the action. Press the Steer Right button to select Pause. To resume, press the Steer Right button again to select Stow.

EMERGENCY STOW PROCEDURES

NOTICE: Keep this Reference Guide, the Emergency Stow Strap, a #2 and #3 Phillips Screwdriver, and a Flat-Blade Screwdriver on your boat.

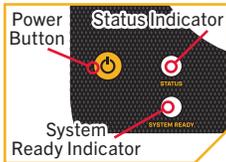
In the unlikely event that the motor will not stow from the Advanced GPS Navigation wireless remote, OBN app or Foot Pedal, use the following alternative methods:

- Trim Count Reset
- Stow from the Ultrera Motor
- If your batteries lose power to the level that the motor will not stow, the motor will most likely stall at a 45 degree angle. If this occurs, reengage power, deploy the motor, trim motor to its highest setting, and turn power off until batteries can be recharged. Once batteries are charged, attempt to stow motor again.
- If the other alternative methods have been tried and the motor will still not stow, try to manually stow the motor.

Trim Count Reset

In the unlikely event the Ultrera will not stow, the following procedure will reset the motor and restore functionality. The Ultrera must be in the deployed position to perform these steps. If the Ultrera does not reset, repeat the procedure.

- Locate the Indicator Panel at the base of the Mount.
- Press and hold the Power Button located on the Indicator Panel to turn the motor off. Make sure that the motor is off by checking that the green LED light next to the System Ready Indicator is off.
- Press the Power Button until the green LED illuminates and the motor is turned on. Wait three seconds.
- Press the Power Button three times consecutively within a two-second period.
- The red and green LEDs will flash continuously and the Ultrera will go through the following automated sequence:
- The motor will position itself into the proper orientation.
- The motor will automatically trim up to the Mount and then trim down approximately six inches.
- The flashing red LED next to the System Ready Indicator will turn off, and the flashing green LED next to the Status Indicator will become solid green.



NOTICE: If the Lower Unit of the motor is trimmed within six inches of the Mount and the boat Hull is obstructing the motor's turning radius, manually turn the Control Head of the motor so that the Lower Unit is perpendicular to the Motor Ramps prior to beginning this procedure.

Stowing from the Ultrera Motor

In the unlikely event your Advanced GPS Navigation wireless remote, OBN app or Foot Pedal become non-functioning, you can stow the Ultrera from the base of the motor.

- Locate the Indicator Panel at the base of the Mount.
- Make sure that the motor is on by checking that the green LED next to the System Ready Indicator is on.
- Press and hold the Power Button located on the Indicator Panel for ten seconds.
- The red and green LEDs next to the Status (red) and System Ready (green) Indicators will flash alternately, and the motor will begin to stow.

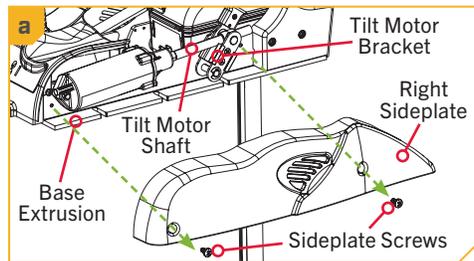
Manually Stow the Ultrera

To manually stow, follow the instructions below:

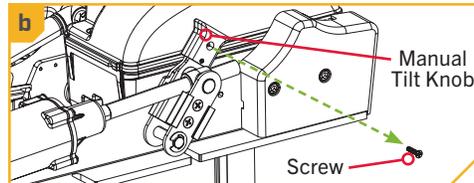
- While the motor is in the deployed position, use a #3 Phillips Screwdriver to remove the Right Sideplate. Do this by removing the two screws that hold the sideplate in place.

WARNING

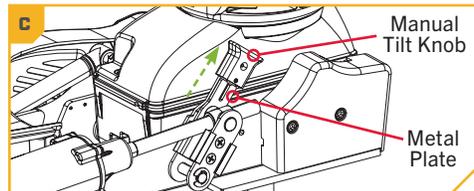
Moving parts can cut or crush. When using the Trim Handle or moving the Trim Housing, keep fingers clear of all hinges, pivot points and all moving parts. The Tilt Motor Shaft and Tilt Motor Bracket can create a shear point between the Base Extrusion. Use caution when the sideplate is removed and mechanical parts are in motion.



- Using a #2 Phillips Screwdriver, loosen the screw on the Manual Tilt Knob.



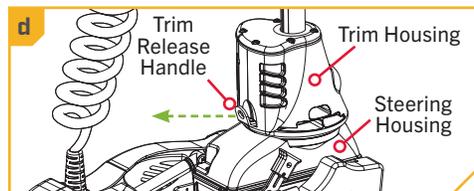
- The Manual Tilt Knob holds two Metal Plates together. Using a Flat-Blade Screwdriver, pry up on the Manual Tilt Knob until it releases from the Metal Plate of the Tilt Bracket.



- Locate the Trim Release Handle on the Side of the Trim Housing. Grasp the Trim Release Handle and pull it out.

WARNING

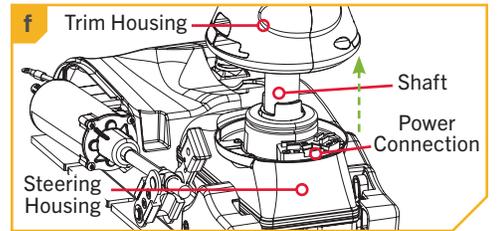
When using the Trim Handle or moving the Trim Housing, keep fingers clear of all hinges, pivot points and all moving parts above and below the Trim Housing.



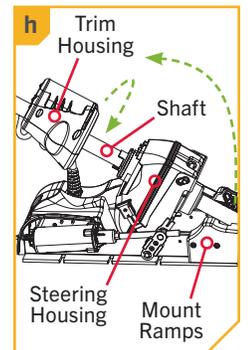
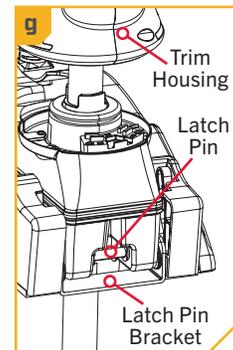
- While pulling the Trim Release Handle out, grasp the Trim Housing and Shaft and lift them up off the Steering Housing.
- Lift up on the Trim Housing until the Shaft and Trim Housing can be pulled up by hand.

WARNING

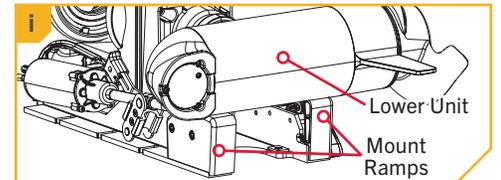
When lifting the Trim Housing off the Steering Housing, power connections are exposed. Keep fingers and metal objects clear of exposed connections. The power from the connection is removed after ten seconds once the connection is exposed.



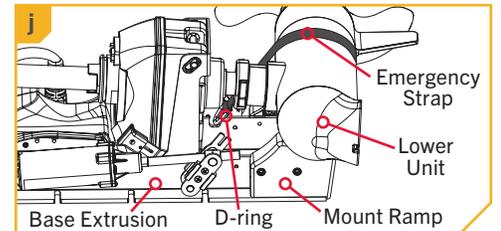
- While the Trim Housing and Shaft are lifted up, release the Latch Pin Bracket.
- Now rotate the Shaft and Trim Housing in and down towards the stowed position.



- Pull the Lower Unit onto the Mount Ramps.



- Secure the Lower Unit onto the Mount Ramps using the Emergency Strap that was provided with the motor. The D-ring on the Emergency Strap can be hooked into the Base Extrusion below the Left Sideplate.



- With the D-ring secured, wrap the Emergency Strap around the Lower Unit and secure it to itself. The Emergency Strap should be pulled tight enough that the Lower Unit rests securely on the Mount Ramps.

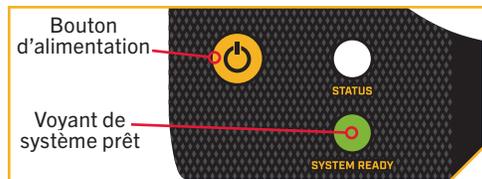
- While the motor is in the stowed position, use a #3 Phillips Screwdriver to replace the Right Sideplate, if desired. Do this by replacing the two screws that hold the sideplate in place that were removed in step a.

If all Emergency Stow Procedure attempts fail, you may find an Authorized Service Provider or use the Minn Kota Help Center at minnkotamotors.com.

Pour tous les moteurs de pêche à la traîne Bluetooth® Ulterra avec navigation GPS avancée

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DU MOTEUR

- Repérez le panneau indicateur à la base du support.
- Assurez-vous que le moteur est sous tension en confirmant que la DEL verte près du voyant de système prêt est allumée.



INSTRUCTIONS D'ARRIMAGE/ DE DÉPLOIEMENT

Si votre moteur se bloque à 45 degrés lorsque vous tentez de l'arrimer, il est probable que les batteries sont trop faibles pour arrimer complètement le moteur. Dans un tel cas, réinitialisez l'alimentation, déployez le moteur, positionnez le moteur à son réglage le plus élevé et coupez l'alimentation jusqu'à ce que les batteries puissent être chargées à nouveau. Lorsque les batteries sont chargées, tentez à nouveau d'arrimer le moteur.

APPLICATION ONE-BOAT NETWORK >

Les moteurs de pêche à la traîne Minn Kota équipés d'un système de navigation GPS avancée sont compatibles avec les appareils activés avec One-Boat Network®. L'application One-Boat Network (OBN) est une application gratuite iOS et Android que vous pouvez télécharger sur un appareil mobile, offrant un contrôle inégalé sur tous vos produits connectés à One-Boat Network®.

> Déploiement du moteur avec l'application OBN

- Ouvrez l'application OBN et appuyez sur Moteur pour ouvrir le menu Moteur.
- Appuyez sur Positionnement/arrimage au bas de l'écran pour ouvrir le menu Positionnement/arrimage/déploiement.
- Appuyez sur Déploiement pour déployer le moteur automatiquement.

⚠ AVERTISSEMENT

Dès que le menu Déploiement est sélectionné, le moteur se déploiera automatiquement. Assurez-vous que rien n'obstrue le moteur et que sa voie de déplacement est dégagée. L'hélice est désactivée lorsque le moteur est arrimé et pendant le déploiement, afin de prévenir un contact accidentel avec une hélice en mouvement.

AVIS : On peut arrêter le déploiement du moteur tandis qu'il est en cours en appuyant sur Pause. Pour reprendre, appuyez sur Déploiement.

> Arrimage du moteur avec l'application OBN

- Ouvrez l'application OBN et appuyez sur Moteur pour ouvrir le menu Moteur.
- Appuyez sur Positionnement/arrimage au bas de l'écran pour ouvrir le menu Positionnement/arrimage/déploiement.
- Appuyez sur Arrimage pour arrimer automatiquement le moteur.

⚠ AVERTISSEMENT

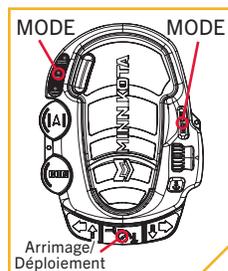
Dès qu'Arrimage est sélectionné, le moteur s'arrimera automatiquement. Assurez-vous que rien n'obstrue le moteur et que sa voie de déplacement est dégagée. L'hélice est désactivée pendant l'arrimage, afin de prévenir un contact accidentel avec une hélice en mouvement.

AVIS : On peut arrêter l'arrimage du moteur tandis qu'il est en cours en appuyant sur Pause. Pour reprendre, appuyez sur Arrimage.

PÉDALE DE PIED >

> Arrimage et déploiement du moteur avec la pédale

- Appuyez sur le bouton Mode de la pédale jusqu'à ce que la DEL jaune ambre au centre du panneau indicateur de la pédale s'allume. La pédale passe alors en mode Ulterra.
- Pour déployer le moteur lorsqu'il est arrimé, appuyez deux fois sur le bouton Arrimage/déploiement. Pour ranger le moteur lorsqu'il est déployé, appuyez sur le bouton Arrimage/déploiement.



AVIS : Le mode Ulterra doit être activé pour pouvoir arrimer et déployer le moteur.

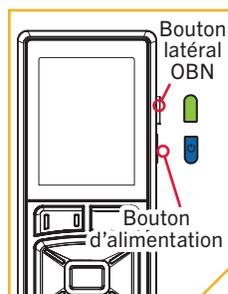
⚠ AVERTISSEMENT

Assurez-vous de garder vos doigts loin des charnières, des points de pivot et des pièces mobiles lorsque vous arrimez et déployez le moteur. Lorsque vous arrimez et déployez le moteur, assurez-vous qu'il ne touche pas le bateau, la remorque ou toute autre obstruction.

AVIS : La séquence de déploiement peut être interrompue en tout temps en appuyant sur le bouton Arrimage/déploiement. La séquence d'arrimage peut être interrompue en tout temps en appuyant sur le bouton de positionnement ou le bouton Arrimage/déploiement.

TELECOMMANDE SANS FIL DE NAVIGATION GPS AVANCEE >

Le menu Ulterra est le bouton latéral One-Boat Network (OBN) par défaut pour la télécommande sans fil de navigation GPS avancée lorsqu'elle est jumelée à un Ulterra. Le bouton latéral OBN peut être personnalisé. Pour en savoir plus sur la personnalisation des boutons OBN,



veuillez consulter le manuel de la télécommande sans fil de navigation GPS avancée en ligne sur minnkotamotors.com.

> Déploiement du moteur avec la télécommande sans fil

- Appuyez sur le bouton latéral OBN pour ouvrir le menu Ulterra.
- Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Déploiement. Après la sélection, le moteur se déploiera automatiquement. Le fonctionnement normal du moteur suivra.

OU

- Appuyez sur le bouton d'alimentation.
- Faites défiler jusqu'à Ulterra. Utilisez le bouton Direction droite pour ouvrir le menu Ulterra.
- Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Déploiement. Après la sélection, le moteur se déploiera automatiquement. Le fonctionnement normal du moteur suivra.

⚠ AVERTISSEMENT

Dès que Déploiement est sélectionné, le moteur se déploiera automatiquement. Assurez-vous que rien n'obstrue le moteur et que sa voie de déplacement est dégagée. L'hélice est désactivée lorsque le moteur est arrimé et pendant le déploiement, afin de prévenir un contact accidentel avec une hélice en mouvement.

AVIS : On peut arrêter le déploiement du moteur tandis qu'il est en cours. Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Pause. Pour reprendre, appuyez de nouveau sur le bouton Direction droite pour sélectionner Déploiement.

> Rangement du moteur avec la télécommande sans fil

- Appuyez sur le bouton latéral OBN pour ouvrir le menu Ulterra.
- Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Arrimage. Après la sélection, le moteur s'arrimera automatiquement. L'hélice sera désactivée lorsque le moteur est arrimé. Le fonctionnement normal du moteur suivra.

OU

- Appuyez sur le bouton d'alimentation.
- Faites défiler jusqu'à Ulterra. Utilisez le bouton Direction droite pour ouvrir le menu Ulterra.
- Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Arrimage. Après la sélection, le moteur s'arrimera automatiquement. L'hélice sera désactivée lorsque le moteur est arrimé. Le fonctionnement normal du moteur suivra.

⚠ AVERTISSEMENT

Dès qu'Arrimage est sélectionné, le moteur s'arrimera automatiquement. Assurez-vous que rien n'obstrue le moteur et que sa voie de déplacement est dégagée. L'hélice est désactivée pendant l'arrimage, afin de prévenir un contact accidentel avec une hélice en mouvement.

AVIS : On peut arrêter l'arrimage du moteur tandis qu'il est en cours. Utilisez le bouton Direction droite pour sélectionner Pause. Pour reprendre, appuyez de nouveau sur le bouton Direction droite pour sélectionner Arrimage.

PROCÉDURE D'ARRIMAGE D'URGENCE

AVIS : Conservez ce guide de référence, la sangle d'arrimage d'urgence, des tournevis cruciformes n° 2 et 3 et un tournevis à lame plate sur votre bateau.

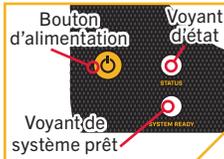
Dans le cas peu probable où le moteur ne s'arrime pas avec la télécommande de navigation GPS avancée, l'application OBN ou avec la pédale, utilisez les méthodes de rechange suivantes :

- Réinitialiser le compte de positionnement
- Arrimage du moteur Ulterra
- Si vos batteries perdent de la puissance au point que le moteur n'arrime pas, le moteur calera probablement à un angle de 45 degrés. Si cela se produit, réinitialisez l'alimentation, déployez le moteur, positionnez le moteur à son réglage le plus élevé et coupez l'alimentation jusqu'à ce que les batteries puissent être chargées à nouveau. Lorsque les batteries sont chargées, tentez à nouveau d'arrimer le moteur.
- Si ces autres méthodes ont été essayées et le moteur ne s'arrime toujours pas, essayez de l'arrimer manuellement.

Réinitialiser le compte de positionnement

Dans le cas peu probable où le moteur Ulterra ne s'arrimerait, la procédure suivante réinitialisera le moteur et rétablira sa fonctionnalité. L'Ulterra doit être en position de déploiement pour effectuer cette étape. Si l'Ulterra ne se réinitialise pas, répétez la procédure.

- Repérez le panneau indicateur à la base du support.
- Enfoncez le bouton d'alimentation situé sur le panneau indicateur jusqu'à ce que le moteur s'éteigne. Assurez-vous que le moteur est éteint en confirmant que la DEL verte à côté du voyant de système prêt est éteinte.
- Enfoncez le bouton d'alimentation jusqu'à ce que la DEL verte s'allume et que le moteur fonctionne.
- Attendez trois secondes.
- Appuyez trois fois de suite sur le bouton d'alimentation en l'espace de deux secondes.
- Les DEL rouge et verte clignoteront continuellement et le moteur Ulterra exécutera la séquence automatisée suivante :
- Le moteur se placera dans l'orientation appropriée;
- Le moteur se relèvera automatiquement jusqu'au support et descendra ensuite d'environ six pouces (15 cm);
- La DEL rouge clignotante située à côté du voyant de système prêt s'éteindra et la DEL verte clignotante située à côté du voyant d'état s'illuminera en vert de façon continue.



AVIS : Si l'unité inférieure du moteur est positionnée à six pouces (15 cm) ou moins par rapport au support et que la coque du bateau entrave le rayon de virage du moteur, tournez manuellement la tête de contrôle du moteur pour que l'unité inférieure soit perpendiculaire aux rampes du moteur avant de commencer cette procédure.

Arrimage du moteur Ulterra

Dans l'éventualité peu probable où votre télécommande sans fil de navigation GPS avancée, votre application OBN ou votre pédale ne fonctionnerait plus, vous pouvez ranger l'Ulterra à partir de la base du moteur.

- Repérez le panneau indicateur à la base du support.
- Assurez-vous que le moteur est sous tension en confirmant que la DEL verte à côté du voyant de système prêt est allumée.
- Enfoncez pendant dix secondes le bouton d'alimentation, situé sur le panneau indicateur.

- La DEL rouge et la DEL verte à côté des voyants d'état (rouge) et de système prêt (vert) devraient clignoter en alternance et le moteur devrait commencer l'arrimage.

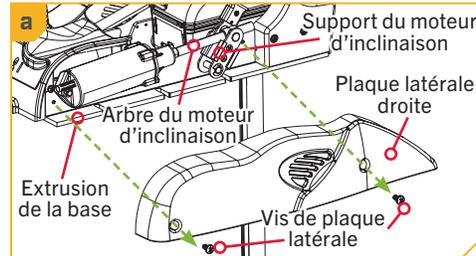
Arrimage manuel du moteur Ulterra

Pour un arrimage manuel, suivez les instructions suivantes :

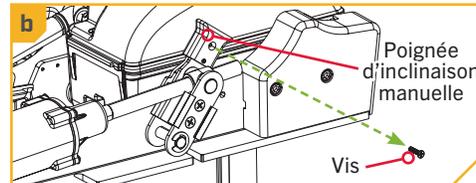
- Alors que le moteur est en position déployée, prenez un tournevis cruciforme n° 3 et enlevez la plaque latérale droite. Vous devez simplement enlever les deux vis retenant la plaque latérale.

AVERTISSEMENT

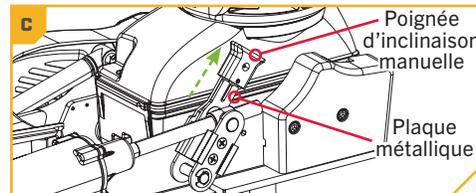
Les pièces mobiles peuvent couper ou écraser. Lorsque vous utilisez le manche de positionnement ou que vous déplacez le boîtier de positionnement, gardez les doigts loin des charnières, des points de pivotement et des pièces mobiles. L'arbre et le support du moteur d'inclinaison peuvent créer un point de cisaillement au niveau de l'extrusion de la base. Faites attention lorsque la plaque latérale est enlevée et que des pièces mécaniques bougent.



- Avec un tournevis cruciforme no 2, desserrez la vis sur la poignée d'inclinaison manuelle.



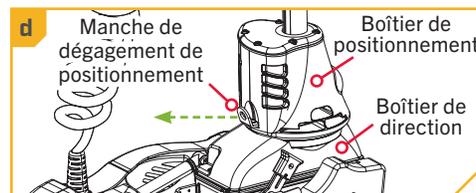
- La poignée d'inclinaison manuelle retient deux plaques métalliques ensemble. À l'aide d'un tournevis à lame plate, soulevez la poignée d'inclinaison manuelle jusqu'à ce qu'elle se libère de la plaque métallique du support d'inclinaison.



- Repérez le manche de dégagement de positionnement situé sur la surface latérale du boîtier de positionnement. Saisissez le manche de dégagement de positionnement et tirez vers l'extérieur.

AVERTISSEMENT

Lorsque vous utilisez le manche de positionnement ou que vous déplacez le boîtier de positionnement, gardez les doigts loin des charnières, des points de pivotement et des pièces mobiles situés au-dessus et au-dessous du boîtier de positionnement.



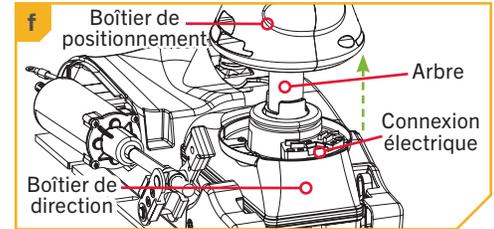
- Tout en tirant sur le manche de dégagement de positionnement, saisissez le boîtier de

positionnement et l'arbre, puis soulevez-les hors du boîtier de direction.

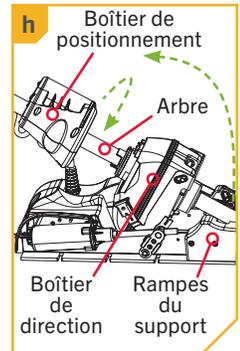
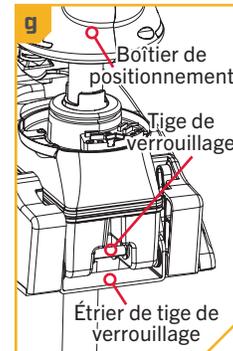
- Soulevez le boîtier de positionnement jusqu'à ce que l'arbre et le boîtier de positionnement puissent être retirés à la main.

AVERTISSEMENT

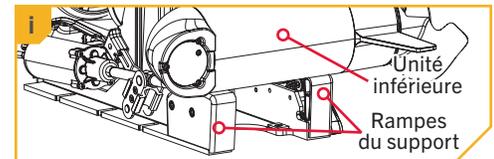
Lorsque vous soulevez le boîtier de positionnement hors du boîtier de direction, des connexions électriques sont exposées. Gardez les doigts et les objets métalliques loin des connexions exposées. La tension électrique est coupée sur les connexions dix secondes après le début de leur exposition.



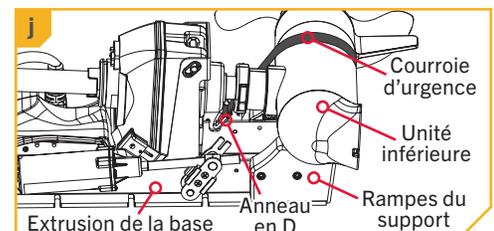
- Alors que le boîtier de positionnement et l'arbre sont soulevés, relâchez l'étrier de la tige de verrouillage.
- Maintenant, tournez l'arbre et le boîtier de positionnement vers l'intérieur et vers le bas pour arriver à la position d'arrimage.



- Posez l'unité inférieure sur les rampes de montage.



- Fixez l'unité inférieure sur les rampes de montage en utilisant la sangle d'urgence fournie avec le moteur. L'anneau en D de la courroie d'urgence peut être accroché dans l'extrusion de la base, sous la plaque latérale gauche.



- Alors que l'anneau en D est solidement installé, enroulez la courroie d'urgence autour de l'unité inférieure et faites-la tenir sur elle-même. La courroie d'urgence doit être suffisamment serrée pour que l'unité inférieure repose solidement sur les rampes de montage.
- Alors que le moteur est en position d'arrimage, prenez un tournevis cruciforme n° 3 et réinstallez la plaque latérale droite, si désiré. Vous devez simplement réinstaller les deux vis retenant la plaque latérale qui ont été retirées à l'étape a.

Si toutes les tentatives d'arrimage d'urgence échouent, vous pouvez trouver un fournisseur de services autorisé à utiliser le Centre de service Minn Kota sur minnkotamotors.com.