

FUNCTIONS

Speed: Current speed	0-99 Km/h (0-62 Mile/h)
Current speed is always shown on the upper display during riding.	
The speed displayed onscreen is up to 99 Km/h or 62 Mile/h.	
Clock: Current time	12HR (00:00-12:59) or 24HR (00:00-23:59)
Current time is displayed in 12- or 24-hour format.	
TRIP: Trip Distance	0-999.9 Km (0-999.9 Mile)
Trip Distance is the accumulated distance travelled from the last RESET operation.	
OH:00M-99H:59M	
RT: Riding Time	
1. RT is the total riding time from the last RESET operation.	
2. When RT is over 100 hours, it'll be automatically reset to zero.	
AVG: Average Speed	0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
1. The AVG is calculated from TRIP divided by RT.	
2. The AVG data are accumulated from the last RESET operation.	
It will display "0.0" when RT is less than 4 seconds.	
3. It is updated about one second when RT is over 4 seconds.	
↑ ↓ Speed Pacer (Comparison with Average Speed)	
It will display up arrow while current speed is higher than average speed.	
Otherwise, down arrow will be displayed conversely.	
MAX: Maximum Speed	0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
It displays the highest speed from the last RESET operation.	
ODO: Odometer	0-99999 Km (0-99999 Mile)
The ODO data will can be cleared by the All Clear operation under General mode2 only.	
RANGE: Range	0-4095 Km (0-2545 Mile)
Range indicates how far your e-bike can go based on the remaining battery capacity of your e-bike.	
TEMP: The temperature status of the ebike motor includes Cool/Low/MDI/HI/Hot.	
RPM: Current Cadence	0-254 RPM
The current cadence is displayed as RPM. RPM is the number of pedal revolutions per minute, rounded up to the next second.	
AVG RPM: Average Cadence	0-254 RPM
1. The average cadence is calculated since the last RESET operation. And it's updated per second.	
2. The average cadence record will be cleared whenever you reset LEV100 or change the CR2032 battery.	
MAX RPM: Maximum Cadence	0-254 RPM
1. The maximum cadence displays the highest cadence reached after the last RESET operation.	
2. The maximum cadence will be cleared whenever you reset LEV100 or change the battery.	
WATT: Current Power	0-65535 WATT
 Turn-by-Turn navigation (fig-6-2) (Application with Komoot APP)	
1. Street name: It shows the street name, if the name includes more than 3 characters, it changes from right to left when current speed is "0".	
2. 30M: It means the distance to the next turning point is 30m.	
3. 0.3M: It means the distance to the next turning point is 0.3km.	
4. Guidance of direction	
LEV100 display	This screen shows Bluetooth pairing is finished, and LEV100 is waiting for turn-by-turn navigation. (fig-6-1)
LEV: ANT+ icon of LEV device	
1. ANT+ icon of Power Sensor	

Funzioni

Velocità

Velocità Velocità attuale 0-99.9 Km/h (0-62 miglia/h)
La velocità attuale è sempre visualizzata sul display superiore durante il percorso.
La velocità visualizzata sullo schermo è fino a 99 Km/h o 62 miglia/h.

Orologio

Orologio Ora attuale 12 HR (00:00-12:59) o 24 HR (00:00-23:59)
L'ora attuale viene visualizzata in formato 12 o 24 ore.

PERCORSO

PERCORSO Distanza percorsa 0-999.9 Km (0-999.9 Miles)
La distanza percorsa e la distanza accumulata percorsa dall'ultima operazione di RESET.
L'ultimo percorso 01:00:00-99H:59M

1. RT è il tempo percorso totale per l'ultima operazione di RESET.
2. Quando RT è superiore a 100 ore, viene automaticamente ripristinato a zero.

MEDIA

MEDIA Velocità media 0-99.9 Km/h (0-62.0 miglia/h)
1. **MEDIA** viene calcolato da PERCORSO diviso RT.- 1. I dati di MEDIA vengono accumulati dall'ultima operazione di RESET.
- 2. Viene visualizzato "0.0" quando RT è inferiore a 4 secondi.
- 3. Viene aggiornato circa un secondo quando RT è superiore a 4 secondi.

Indicatore velocità

Indicatore velocità (confronto con velocità media)
Viene visualizzata la freccia su mentre la velocità attuale è superiore alla velocità media.

Altrimenti, la freccia viene il basso viene visualizzata al contrario.

MAX

MAX Velocità massima 0-99.9 Km/h (0-62.0 miglia/h)
Viene visualizzata la velocità massima dall'ultima operazione di RESET.

ODO

ODO Contachilometri 0-99999 Km/h (0-99999 miglia/h)
1. I dati di ODO vengono cancellati dall'operazione All Clear (Cancella tutto) solo in Modalità generale 2.

AUTONOMIA

AUTONOMIA 0-4095 Km (0-2545 miglia)
Indica la distanza circa quanto lontano può arrivare la e-bike in base alla capacità residua della batteria.

Temperatura

Temperatura Lo stato della temperatura del motore della e-bike include FREDDO/BASSO/
MEDIO/ALTO/CALDO.

RPM

RPM Cadenza attuale 0-254 RPM
La cadenza attuale viene visualizzata in RPM. RPM è il numero di rotazioni del pedale al minuto. Viene aggiornato al secondo.

RPM MEDIA

RPM MEDIA Cadenza media 0-254 RPM
1. La cadenza media viene calcolata dall'ultima operazione di RESET. Inoltre, viene aggiornata al secondo.

LEVI100

LEVI100 Cadenza massima 0-254 RPM
1. La cadenza massima mostra la cadenza più alta raggiunta dopo l'ultima operazione di RESET.

LEVI100

LEVI100 Cadenza massima 0-254 RPM
1. La cadenza massima viene cancellata ogni volta che si ripristina LEVI100 o si cambia la batteria.

WATT

WATT Potenza attuale 0-65535 WATT
• Navigazione turn-by-turn (fig. 6-2) (applicazione con APP Komoot)

B331

B331 Mostra il nome della strada. Se il nome include più di 3 caratteri, scorre da destra a sinistra quando la velocità attuale è "0".

30M

30M Significa che la distanza dal prossimo punto di svolta è di 30 M.

50M

50M Significa che la distanza dal prossimo punto di svolta è di 50 M.

G

G Guida di direzione

Display LEVI100

Display LEVI100 Questa schermata mostra che l'associazione Bluetooth è terminata e LEVI100 è in attesa della navigazione turn-by-turn. (fig.6-1)

LED

LED Icona ANT+ del dispositivo LEVI

Icona ANT+

Icona ANT+ del sensore di potenza

Modalità PWR

Modalità PWR : Tenere premuto il tasto B per 2 secondi, quindi viene visualizzato lo stato della batteria del sensore di potenza. (fig.4)

-  **PWR Sensor** : Press and hold B button for 2 seconds , then the battery status of Power Sensor will be displayed. (fig.1)
-  **ANT+ icon** of Cadence & Speed Combo Sensor
-  **ANT+ icon** of Speed Sensor
-  **Bluetooth Turn-by-Turn**
 - Slow flashing per 2 seconds : Bluetooth pairing is not finished with mobile
 - Fast flashing per 0.5 seconds : Bluetooth pairing is finished, and LEV100 is waiting for turn-by-turn navigation.
 - Bluetooth icon disappear: Stop searching Turn by Turn
-  **Pedal Assist level of LEV (your ebike)**
-  **Battery level of LEV (your ebike) (fig.5)**
-  **Light of LEV bike**
-  **Backlight of LEV100**
-  **Low battery of CR2032 battery**
-  **Setting mode**

GETTING STARTED

1. Operation of Buttons

In Data Setting Mode (fig.1)

A Button: Press the button to change to the next setting mode.
Press and hold the button for 2 seconds to power off LEV100.

B Button: Press the button to increase the value of a digit.
Press and hold the button for 2 seconds to change to the next digit.

S Button: Press the button to quit the setting mode.

In General mode (fig.2)

A Button: Press the button to power on LEV100.
Press and hold the button for 2 seconds to power off LEV100.
In Power On mode, press the A button to change the function display.
Whenever pressing the button, you also turn on the backlight if the backlight mode is On and the light lasts for 4 seconds.

B Button: Press the B button to turn on backlight and it lasts for 4 seconds.
Press and hold the B button for 2 seconds for data reset.
(TRIP/RT, SPD/CAD/AVG/MAX can be reset.)
Press and hold the B button for 2 seconds to see the battery level for Power Sensor. (Power watt display only)

S Button: Press the button to enter setting mode.

ALL CLEAR : Press and hold A+B buttons simultaneously for 4.5 seconds (to clear data of TRIP/RT,SPD/CAD / AVG/MAX, ODO, Time)

2. First setup (fig.3)

After installing the CR2032 battery, power on your meter and finish settings and going back to setup your LEV100.

- 2.1 Unit setting : km/h or MPH
- 2.2 Clock setting : 12H or 24H mode
- 2.3 LEV device pairing: If the LEV device is searched, it's paired.
- 2.4 ANT+ sensors pairing: If any ANT+ sensor is searched, it's paired.
- 2.5 Quit setting mode: When all settings are finished, press the S button to quit the setting mode. You don't need to set wheel circumference and ODO after the ANT+ LEV device is paired.

Note: Do not enter the setting mode and change any setting when the low battery icon for CR2032 is shown.

3. If you've paired your LEV100 and the ANT+ LEV device previously, your LEV100 will proceed in General mode (1 only-LEV functions only).

Note: You need to turn on your LEV bike before turning on LEV100.

4. If you want to use General mode 2 (non-LEV functions) for your bike, all ANT+ devices must be unpaired in advance. (Bluetooth pairing will be removed at the same time.)

You can pair LEV100 with an ANT+ Cadence & Speed combo sensor, power sensor, or speed sensor. The LEV100 and smartphone will also be paired based on Bluetooth simultaneously.

5. Un-pairing and Re-pairing (fig.1-2)

5.1 About Un-pairing

Make sure you unpair LEV100 before you pair your LEV100 with another ANT+ device or smartphone.

5.2 About Re-pairing

Follow the steps about Pairing Settings below to re-pair your device.

Step 1. We recommend that you re-pair any device in the "radio interference-free" environment.

Step 2. Go to "setting mode" to choose "PAIR".

Step 3. Select one of the ANT+ devices for pairing.

- LEV device
- PWR(Power sensor)
- CSC(Cadence&Speed sensor)
- SPD(Speed sensor)

Step 4. There are up to 30 seconds to auto search the pairing mode.

Step 5. When the pairing is successful, "OK" and 4-digit ID code will be shown. (The ID code is from the last 4 digits of the serial number.)

5.3 Search again for ANT+ Turn-by-Turn (fig.8)

If any device cannot be searched in 1 minute, then you can press and hold A+B buttons simultaneously to search ANT+ Turn-by-Turn again.

5.4 LEV error code includes two characters. (fig.11)

• Refer to the flowchart for Pairing Settings.

• Enter Setting Mode and select PWR CAL.

• Press and hold the B button for 2 seconds to calibrate the power sensor.

• If the calibration is successful, CAL and calibrated value will be displayed.

• If the calibration fails, CAL and calibrated value will not be shown.

6. Backlight function

If you press the B button, the backlight will last for 4 seconds.

If B is blank on it, you can press the A or B button to let the backlight keep 4 seconds.

7. Power on/off

7.1 Press the A button to power on LEV100.

7.2 Press and hold the A button for 2 seconds to power off LEV100.

8. Connect Komoot for navigation

LEV100 can display navigation information of "Komoot" app. So you can use Komoot app to plan routes and navigate rides.

To use the komoot navigation, proceed as follows

Setup: • Download komoot app from the app store or Google play store.

- Create account.
- Bluetooth pair your smartphone with LEV100. (For Android smartphone)
- Open Komoot app.

• In your app profile settings, you can now connect LEV100 with komoot app under the item "Bluetooth Connect".

NAVIGATION

- Plan your route in the Komoot app
- Start the route
- Select the Tour by Turn function of LEV100
- The navigation information is displayed on the device.
- If you leave the route, a recalculation will be done by Komoot. And the navigation instructions will be adjusted.

LOW BATTERY INDICATION (fig.a)

Replace with a new CR2032 battery when the battery icon "  " appears.

BATTERY REPLACEMENT (fig.b)

1. Open the battery cap from the rear side of the LEV100 by using a coin.
2. Replace with a new CR2032 battery.
3. Close battery cap by using a coin as well.

TROUBLESHOOTING

Problem	Possible Reason	Solution
No display	1.Is the battery low or dead? 2. Is the battery installation correct?	1.Replace the CR2032 battery. 2. Make sure that the positive pole of the battery is toward the battery cap.
Current speed not displayed or wrong displayed (General mode 1)	1.Is your LEV bike connected? 2.Is the LEV icon available on LEV100?	1.Turn on LEV bike first, then turn on LEV100. 2.Reboot LEV bike.
Current speed not displayed or wrong displayed (General mode 2)	1.Is the LEV100 in the setting mode? 2. Is the wheel circumference setting correct? 3.Is the sensing distance between the main unit and the sensor too long? 4.Does the ANT+ sensor have a low battery?	1.Refer to the setting procedures to finish the setting. 2. Refer to "Wheel Circumference Measurement and Setting" and enter a correct value. 3.Refer to the installation manual and adjust the distance between main device and the sensor, or adjust the angle of the sensor. 4.Replace the CR2030 battery with a new one.
Irregular display		Refer to the "Main device data setting" and activate the device again.
Turn-by-Turn is not working	1.Did you open the Komoot app? 2.Is your device connected via BLE? 3.Did you finish the route plan (start/end point) on the app?	1.Open Komoot app. 2.Connect Komoot app to LEV100 via BLE. 3.Finish the route plan and start navigation.
Black screen	Did you expose this device to direct sunlight for a long time when it was not in use?	Put your device in the shade to let it return to normal state. The data will not be changed due to black screen.
Slow display	Is the temperature lower than 0°C (32°F)?	The device will automatically recover when temperature rises.

SPECIFICATIONS

Wireless Transmission	ANT+ / BLE(Bluetooth Low Energy) 2.4GHz
Dimension (Main device)	65 x 41.4 x 17 mm
Weight (Main device)	32g
Waterproof	IPX7
Battery	CR2032
Operating Temperature	0-50°C
Storage Temperature	-10-60°C
Battery Life	About 7 months (1 hour per day)
	About 9 months (Backlight off, 1 hour per day)

LEV100 nur im Allgemeiner Modus 1 fort. (Nur LEV-Funktionen)

Hinweis: Sie müssen Ihr LEV-Fahrrad einschalten, bevor Sie LEV100 einschalten.

4. Wenn Sie den Allgemeiner Modus 2 (Nicht-LEV-Funktion) für Ihr Fahrrad nutzen möchten, müssen vorab alle ANT+ -Geräte eingeregelt sein. (Bluetooth-Kopplung wird gleichzeitig deaktiviert).

Sie können LEV100 mit einem ANT+ -Kadenz- und Geschwindigkeitssensor, Leistungssensor oder Geschwindigkeitssensor koppeln. LEV100 und Smartphone sind auch basierend auf Bluetooth gleichzeitig gekoppelt.

5. Entkoppeln und erneut koppeln (Abb.1-2)

5.1 Über das Entkoppeln

Achten Sie darauf, LEV100 zu lösen, bevor Sie LEV100 mit einem anderen ANT+ -Gerät oder Smartphone koppeln.

Befolgen Sie die Schritte zum Entkoppeln, um all Ihre Geräte zu entkoppeln.

5.2 Über das erneute Koppeln

Befolgen Sie die nachstehenden Schritte zur Koppelseinstellung, bevor Sie Ihr Gerät erneut koppeln.

Schritt 1: Rufen Sie ein Smartphone, ein Gerät in einer Funkstörung befreiten Umgebung erneut zu koppeln.

Schritt 2: Rufen Sie zur Auswahl von „PAIR“ (Koppeln) den „Einstellungsmodus“ auf.

Schritt 3: Wählen Sie eines der ANT+ -Geräte zur Koppulung.

- LEV-Gerät
- PRW (Leistungssensor)
- CSC (Kadenz- und Geschwindigkeitssensor)
- SPD (Geschwindigkeitssensor)

Schritt 4: Die automatische Suche des Koppelseinstellungsmodus dauert bis zu 30 Sekunden.

Schritt 5: Bei erfolgreicher Koppulung werden „OK“ und der 4-stellige ID-Code angezeigt. (Der ID-Code besteht aus den letzten 4 Stellen der Seriennummer).

5.3 Suchen Sie erneut nach ANT+ Navigation (Abb.8)

Falls ein Gerät innerhalb 1 Minute nicht gefunden werden kann, können Sie die Taste A + B gleichzeitig gedrückt halten, um erneut nach ANT+Navigation zu suchen.

5.4 LEV-Fehlercode beinhaltet zwei Zeichen (Abb.11)

5.5 Leistungssensoren kalibrieren (fig.1-3)

- Beachten Sie das Fließgramm für Einstellungen.
- Rufen Sie den Einstellungsmodus auf und wählen Sie Leistung Kal.
- Halten Sie die B-Taste zum Kalibrieren des Leistungssensors 2 Sekunden gedrückt.
- Bei erfolgreicher Kalibrierung werden Kal. und der Kalibrierungswert angezeigt.
- Bei fehlgeschlagener Kalibrierung werden Kal. und der Kalibrierungswert nicht angezeigt.

6. Hintergrundbeleuchtung

Wenn Sie die B-Taste drücken, leuchtet die Hintergrundbeleuchtung 4 Sekunden auf. Wenn die Hintergrundbeleuchtung eingeschaltet ist, können Sie sie durch Drücken der A- oder B-Taste 4 Sekunden eingeschaltet lassen.

7. Ein-/Aus-switchen

7.1 Drücken Sie zum Einschalten des LEV100 die A-Taste.

7.2 Halten Sie zum Ausschalten des LEV100 die A-Taste 2 Sekunden gedrückt.

8. Navigation

LEV100 kann Navigationsinformationen der Komoot-App anzeigen. Folglich können Sie mit der Komoot-App Strecken planen und Ihre Fahrten navigieren.

Gehen Sie zur Nutzung der Komoot-Navigation wie folgt vor

Einrichtung: - Laden Sie die Komoot-App aus dem App Store oder von Google Play herunter

- Erstellen Sie ein Konto.
- Koppeln Sie Ihr Smartphone per Bluetooth mit LEV100 (bei Android-Smartphone).
- Öffnen Sie Ihre App Komoot.
- In Ihren App-Profileneinstellungen können Sie nun LEV100 mit der Komoot-App unter der Option „Bluetooth-Verbindung“ verbinden.

Navigation - Planen Sie Ihre Strecke in der Komoot-App

- Starten Sie die Route
- Wählen Sie die Navigationsfunktion von LEV100

• Die Navigationsinformationen werden am Gerät angezeigt. • Wenn Sie die Strecke verlassen, erfolgt eine Neuberechnung durch Komoot. Und die Navigationsanweisungen werden angepasst.		
ANZEIGE BEI SCHWACHER BATTERIE (Abb.a) Ersetzen Sie die CR2032-Batterie durch eine neue, wenn das Batteriesymbol  erscheint.		
BATTERIE WECHSELN (Abb.b) 1. Öffnen Sie die Batteriekappe an der Rückseite des LEV100 mit einer Münze. 2. Wechseln Sie die CR2032-Batterie durch eine neue. 3. Schließen Sie die Batteriekappe ebenfalls mit einer Münze.		
PROBLEMLÖSUNG		
Problem	Möglicher Grund	Lösung
Keine Anzeige	1.Ist die Batterie schwach oder verbräucht? 2.Ist die Batterie richtig installiert?	1.Wechseln Sie die CR2032-Batterie. 2.Achten Sie darauf, dass der Pluspol der Batterie zur Batteriekappe zeigt.
Aktuelle Geschwindigkeit wird nicht oder falsch angezeigt (Allgemeiner Modus 1).	1.Ist Ihr LEV-Fahrrad verbunden? 2.Ist das LEV-Symbol am LEV100 verfügbar?	1.Schalten Sie zunächst das LEV-Fahrrad ein, schalten Sie dann LEV100 ein. 2.Starten Sie das LEV-Fahrrad neu.
Aktuelle Geschwindigkeit wird nicht oder falsch angezeigt (Allgemeiner Modus 2).	1.Befindet sich LEV100 im Einstellmodus? 2.Ist der Radumfang richtig eingestellt? 3.Ist der Abstand zwischen Hauptgerät und Sensor zu groß? 4.Hat der ANT+-Sensor einen schwachen Batteriestand?	1.Beachten Sie das Einrichtungsverfahren zum Abschließen der Einstellung. 2."Radumfang messen und einstellen" beachten und einen richtigen Wert eingeben. 3.Beachten Sie die Installationsanleitung und passen Sie die Entfernung zwischen Hauptgerät und Sensor an oder passen Sie den Winkel des Sensors an. 4.Ersetzen Sie die CR2030-Batterie durch eine neue.
Unregelmäßige Anzeige		Beachten Sie „Dateneinstellung am Hauptgerät“ und aktivieren Sie das Gerät erneut.
Navigation funktioniert nicht	1.Haben Sie die Komoot-App geöffnet? 2.Ist Ihr Gerät über BLE verbunden? 3.Haben Sie den Streckenplan (Start-/Endpunkt) in der App abgeschlossen?	1. Öffnen Sie Ihre App Komoot. 2. Verbinden Sie die Komoot-App via BLE mit LEV100. 3. Schließen Sie den Streckenplan ab und starten Sie die Navigation.
Schwarzer Bildschirm	Haben Sie dieses Gerät lange Zeit direktem Sonnenlicht ausgesetzt, während es nicht benutzt wurde?	Bewahren Sie Ihr Gerät im Schatten auf, bis es in seinen normalen Zustand zurückkehrt. Die Daten werden aufgrund des schwarzen Bildschirms nicht geändert.
Langsame Anzeige	Beträgt die Temperatur weniger als 0 °C?	Das Gerät wird automatisch wiederhergestellt, wenn die Temperatur ansteigt.
TECHNISCHE DATEN		
Drahtlosübertragung	ANT+ / BLE (Bluetooth Low Energy)	2,4 GHz
Abmessungen (Hauptgerät)		65 x 41,4 x 17 mm
Gewicht (Hauptgerät)		32g
Wasserdicht		IPX7
Akku		CR2032
Betriebstemperatur		0 bis 50 °C
Lagerungstemperatur		-10 bis 60°C
Batterielebenszeit		Etwa 7 Monate (1 Stunde pro Tag)
		Etwa 9 Monate (Hintergrundbeleuchtung aus, 1 Stunde pro Tag)

Se si è precedentemente associato LEV100 e il dispositivo LEV ANT+, LEV100 procederà solo in Modalità generale 1. (Solo funzioni LEV).

Nota: È necessario accendere la bici LEV prima di accendere LEV100.

Se si desidera utilizzare Modalità generale 2 (funzioni non LEV) per la bici, si deve prima annullare l'associazione tra i dispositivi ANT+. (Allo stesso tempo viene rimossa l'associazione Bluetooth).

È possibile associare LEV100 a un sensore combinato di cadenza e velocità ANT+, un sensore di potenza o un sensore di velocità. Allo stesso tempo vengono associati anche LEV100 o il smartphone alla base al Bluetooth.

5. Annullamento dell'associazione e nuova associazione (fig.1-2)

5.1 Annullamento dell'associazione

Assicurarsi di annullare l'associazione di LEV100 prima di associare LEV100 ad un altro dispositivo ANT+ o smartphone.

Seguire le procedure di annullamento dell'associazione di tutti i dispositivi.

5.2 Nuova associazione

Seguire le procedure sulle impostazioni di associazione di seguito per eseguire una nuova associazione del dispositivo.

Fase 1. Si consiglia di eseguire una nuova associazione di qualsiasi dispositivo in un ambiente "privo di interferenze radio".

Fase 2. Andare in "Modalità di impostazione" per scegliere "Pair" (Associa).

Fase 3. Selezionare uno dei dispositivi ANT+ per l'associazione.

Dispositivo LEV

- PWR (sensore di potenza)
- CSC (sensore di cadenza e velocità)
- SPD (sensore di velocità)

Se sono disponibili fino a 30 secondi per la ricerca automatica della modalità di associazione.

Fase 5. Una volta effettuata l'associazione, vengono visualizzati "OK" e il codice ID 4 cifre, di codice di errore delle ultime 4 cifre del numero di serie.)

5.3 Cercare di nuovo ANT+/Turn-by-turn (fig.8)

Se non è possibile cercare alcun dispositivo in 1 minuto, è possibile tentare premuti contemporaneamente i tasti A+B per cercare di nuovo ANT+/Turn-by-turn.

5.4 Codice di errore di associazione (fig.11)

5.5 Calibrazione del sensore di potenza (fig.1-3)

- Fare riferimento al diagramma di flusso per le impostazioni.
- Accendere il Setting in Modalità di impostazione) e selezionare PWR CAL.
- Tenere premuto il tasto B per 2 secondi per calibrare il sensore di potenza.
- In caso di corretta calibrazione, vengono visualizzati CAL e il valore calibrato.
- In caso di errore di calibrazione, non vengono visualizzati CAL e il valore calibrato.

6. Funzione di retroluminazione

Se si preme il tasto B, la retroluminazione dura 4 secondi.

Se la retroluminazione è attiva, è possibile premere il tasto A o B per lasciare che la retroluminazione rimanga per 4 secondi.

7. Accensione/spegnimento

7.1 Premere il tasto A per accendere LEV100.

7.2 Premere il tasto A per 2 secondi per spegnere LEV100.

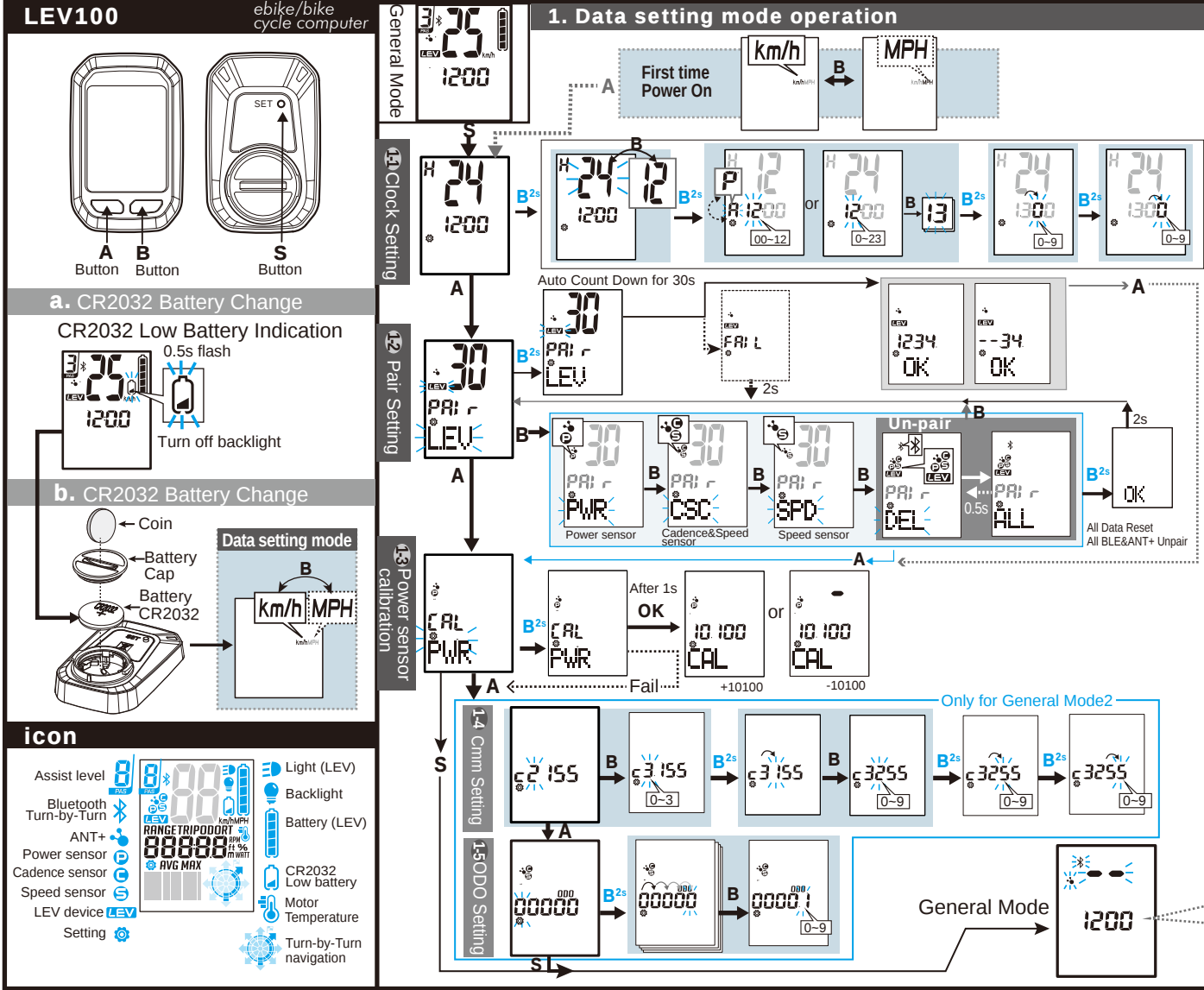
8. Connessione a Komoot per la navigazione

LEV100 può visualizzare le informazioni di navigazione dell'app "Komoot". Quindi, è possibile utilizzare l'app Komoot per pianificare percorsi e navigare tra i percorsi.

Per utilizzare la navigazione Komoot, seguire le seguenti operazioni:

- Scaricare l'app Komoot dall'app store o da Google Play Store.
- Creare un account.
- Eseguire l'associazione Bluetooth dello smartphone a LEV100 (per smartphone Android).
- Aprire l'app Komoot.
- Nelle impostazioni del profilo dell'app, ora è possibile connettere LEV100 all'app Komoot sotto la voce "Connessione Bluetooth".
- Pianificare il percorso nell'app Komoot
- Avviare il percorso
- Selezionare la funzione turn-by-turn di LEV100

- Sul display vengono visualizzate le informazioni relative alla navigazione. - Se si esce dal percorso, Komoot esegue un ricalcolo. Inoltre, le istruzioni di navigazione vengono modificate.		
INDICAZIONE DI BATTERIA QUASI ESAURITA (fig.a) Sostituirsi con una batteria CR2032 nuova quando viene visualizzata l'icona della batteria "0".		
SOSTITUZIONE DELLA BATTERIA (fig.b)		
1. Aprire il coperchio della batteria dal lato posteriore di LEV100 utilizzando una moneta. 2. Sostituirla con una batteria CR2032 nuova. 3. Chiudere anche il tappo della batteria utilizzando una moneta.		
RISOLUZIONE DEI PROBLEMI		
Problema	Motivo possibile	Soluzione
Nessuna visualizzazione	1. La batteria è quasi esaurita o scarica? 2. L'inserimento della batteria della batteria è corretto?	1. Sostituire la batteria CR2032. 2. Assicurarsi che il polo positivo della batteria sia rivolto verso il cappuccio della batteria.
Velocità attuale non visualizzata o visualizzata in modo errato (Modalità generale 1)	1. La bici LEV è collegata? 2. L'icona LEV è disponibile su LEV100?	1. Accendere prima la bici LEV, quindi attivare LEV100. 2. Riavviare la bici LEV.
Velocità attuale non visualizzata o visualizzata in modo errato (Modalità generale 2)	1. LEV100 è in Setting mode (Modalità di impostazione)? 2. L'impostazione della circonferenza delle ruote è corretta? 3. La distanza di rilevamento tra l'unità principale e il sensore è troppo lunga? 4. Il sensore ANT+ ha una batteria quasi esaurita?	1. Fare riferimento alle procedure di impostazione per completare l'impostazione. 2. Consultare "Misurazione e impostazione della circonferenza delle ruote" e inserire un valore corretto. 3. Fare riferimento al manuale di installazione e regolare la distanza tra il dispositivo principale e il sensore o regolare l'angolo del sensore. 4. Sostituire la batteria CR2030 con una nuova.
Visualizzazione irregolare		Fare riferimento a "Impostazione dei dati del dispositivo principale" e attivare nuovamente il dispositivo.
Turn-by-turn non funziona	1. Si è aperta l'app Komoot? 2. Il tuo dispositivo è connesso tramite BLE? 3. Si è terminato il percorso (punto di partenza/arrivo) sull'app?	1. Aprire l'app Komoot. 2. Connettere l'app Komoot a LEV100 tramite BLE. 3. Terminare il piano del percorso e avviare la navigazione.
Schermo nero	Si è esposto questo dispositivo alla luce solare diretta per molto tempo quando non era in uso?	Collocare il dispositivo all'ombra per farlo tornare allo stato normale. I dati non vengono modificati a causa dello schermo nero.
Visualizzazione lenta	La temperatura è inferiore a 0°C (32°F)?	Il dispositivo si ripristina automaticamente quando la temperatura aumenta.
SPECIFICHE		
Trasmissione wireless	ANT+ / BLE (Bluetooth Low Energy) 2.4 GHz	
Dimensioni (dispositivo principale)	65 x 41,4 x 17 mm	
Peso (dispositivo principale)	32g	
Impermeabile	IPX7	
Batteria	CR2032	
Temperatura di funzionamento	0-50°C	
Temperatura di conservazione	-10-60°C	
Durata della batteria	Circa 7 mesi (1 ora al giorno)	
	Circa 9 mesi (retroilluminazione spenta, 1 ora al giorno)	



FONCTIONS

Vitesse : Vitesse actuelle
La vitesse actuelle est toujours affichée sur l'écran supérieur pendant la conduite.
La vitesse affichée sur l'écran peut attendre 99 Km/h ou 62 Miles/h.

Horloge : Heure actuelle 12HR (00:00-12:59) ou 24HR (00:00-23:59)
L'heure actuelle est affichée au format 12 ou 24 heures.

VOYAGE : Distance parcourue 0-999.9 Km (0-62.0 Mile)
La distance parcourue est la distance cumulée depuis la dernière opération REINITIALISATION.

RT : Durée d'utilisation 0H:00M-99H:59M
RT est la durée totale de voyage depuis la dernière opération REINITIALISATION.

1. Lorsque RT atteint 100 heures, elle est automatiquement remise à zéro.

MOY : Vitesse moyenne 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
1. MOY est calculé avec VOYAGE divisé par RT.
Les données MOY sont cumulées depuis la dernière opération REINITIALISATION.

2. "0.0" s'affiche lorsque RT est inférieur à 4 secondes.

3. Il est mis à jour environ une seconde lorsque le temps de voyage est supérieur à 4 secondes.

↑↓ : Mesureur de vitesse (Comparaison avec la vitesse moyenne)
Il affiche une flèche pointant vers le haut lorsque la vitesse actuelle est supérieure à la vitesse moyenne.
Sinon, une flèche pointant vers le bas est affichée.

MAX : Vitesse maximum 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
Cela affiche la vitesse la plus élevée depuis la dernière opération REINITIALISATION.

ODO : Odomètre 0-99999 Km (0-99999 Mile)
Les données ODO sont effacées par l'opération Tout effacer en mode Général 2 uniquement.

PLAGE : 0-4095 Km (0-2545 Mile)
La plage indique jusqu'où votre e-bike peut aller en fonction de la puissance restante dans la batterie de votre e-bike.

TEMP : La température du moteur de l'e-bike contient également FROID/FABLE/MOY/FORT/CHAUD.

TPM : Cadence actuelle 0-254 RPM
La cadence actuelle est affichée en RPM. TPM est le nombre de tours de pédale par minute. Cette valeur est mise à jour toutes les secondes.

TPM MOY : Cadence moyenne 0-254 RPM
1. La cadence moyenne est calculée depuis la dernière opération REINITIALISATION.
2. La valeur de la cadence moyenne est effacée lorsque vous réinitialisez le LEV100 ou que vous changez la pile CR2032.

TPM MAX : Cadence maximum 0-254 RPM
1. La cadence maximale affiche la cadence la plus élevée depuis la dernière opération REINITIALISATION.
2. La valeur de la maximale moyenne est effacée lorsque vous réinitialisez le LEV100 ou que vous changez la pile.

WATT : Puissance actuelle 0-65535 WATT
1. Navigation virage par virage (fig.6-2) (Application avec Komoot APP)
2. B31 : Cela affiche le nom de la rue. Si le nombre contient plus de 3 caractères, il défile de droite à gauche lorsque la vitesse actuelle est "0".

3. 30M : Cela signifie que la distance jusqu'au prochain virage est de 30m.

3. 9.8 : Cela signifie que la distance jusqu'au prochain virage est de 9,8km.

3. Orientation de la direction

Affichage du LEV100 Cet écran montre que l'appareil Bluetooth est terminé et que le LEV100 attend la navigation virage par virage. (fig.6-1)

LEV : Icône ANT+ de l'appareil LEV

• Icône ANT+ du capteur de puissance

Mode PUIS : Appuyez sur le bouton B et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes, l'état de la pile du capteur de puissance s'affichera. (fig.4)

• Icône ANT+ du capteur de cadence et de vitesse combiné

• Icône ANT+ du capteur de vitesse

French

Vitesse : Vitesse actuelle
La vitesse actuelle est toujours affichée sur l'écran supérieur pendant la conduite.
La vitesse affichée sur l'écran peut attendre 99 Km/h ou 62 Miles/h.

Horloge : Heure actuelle 12HR (00:00-12:59) ou 24HR (00:00-23:59)
L'heure actuelle est affichée au format 12 ou 24 heures.

VOYAGE : Distance parcourue 0-999.9 Km (0-62.0 Mile)
La distance parcourue est la distance cumulée depuis la dernière opération REINITIALISATION.

RT : Durée d'utilisation 0H:00M-99H:59M
RT est la durée totale de voyage depuis la dernière opération REINITIALISATION.

1. Lorsque RT atteint 100 heures, elle est automatiquement remise à zéro.

MOY : Vitesse moyenne 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
1. MOY est calculé avec VOYAGE divisé par RT.
Les données MOY sont cumulées depuis la dernière opération REINITIALISATION.

2. "0.0" s'affiche lorsque RT est inférieur à 4 secondes.

3. Il est mis à jour environ une seconde lorsque le temps de voyage est supérieur à 4 secondes.

↑↓ : Mesureur de vitesse (Comparaison avec la vitesse moyenne)
Il affiche une flèche pointant vers le haut lorsque la vitesse actuelle est supérieure à la vitesse moyenne.
Sinon, une flèche pointant vers le bas est affichée.

MAX : Vitesse maximum 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
Cela affiche la vitesse la plus élevée depuis la dernière opération REINITIALISATION.

ODO : Odomètre 0-99999 Km (0-99999 Mile)
Les données ODO sont effacées par l'opération Tout effacer en mode Général 2 uniquement.

PLAGE : 0-4095 Km (0-2545 Mile)
La plage indique jusqu'où votre e-bike peut aller en fonction de la puissance restante dans la batterie de votre e-bike.

TEMP : La température du moteur de l'e-bike contient également FROID/FABLE/MOY/FORT/CHAUD.

TPM : Cadence actuelle 0-254 RPM
La cadence actuelle est affichée en RPM. TPM est le nombre de tours de pédale par minute. Cette valeur est mise à jour toutes les secondes.

TPM MOY : Cadence moyenne 0-254 RPM
1. La cadence moyenne est calculée depuis la dernière opération REINITIALISATION.
2. La valeur de la cadence moyenne est effacée lorsque vous réinitialisez le LEV100 ou que vous changez la pile CR2032.

TPM MAX : Cadence maximum 0-254 RPM
1. La cadence maximale affiche la cadence la plus élevée depuis la dernière opération REINITIALISATION.
2. La valeur de la maximale moyenne est effacée lorsque vous réinitialisez le LEV100 ou que vous changez la pile.

WATT : Puissance actuelle 0-65535 WATT
1. Navigation virage par virage (fig.6-2) (Application avec Komoot APP)
2. B31 : Cela affiche le nom de la rue. Si le nombre contient plus de 3 caractères, il défile de droite à gauche lorsque la vitesse actuelle est "0".

3. 30M : Cela signifie que la distance jusqu'au prochain virage est de 30m.

3. 9.8 : Cela signifie que la distance jusqu'au prochain virage est de 9,8km.

3. Orientation de la direction

Affichage du LEV100 Cet écran montre que l'appareil Bluetooth est terminé et que le LEV100 attend la navigation virage par virage. (fig.6-1)

LEV : Icône ANT+ de l'appareil LEV

• Icône ANT+ du capteur de puissance

Mode PUIS : Appuyez sur le bouton B et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes, l'état de la pile du capteur de puissance s'affichera. (fig.4)

• Icône ANT+ du capteur de cadence et de vitesse combiné

• Icône ANT+ du capteur de vitesse

FUNCIONES

Velocidad : Velocidad actual 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
La velocidad actual siempre se muestra en la pantalla superior durante la práctica de ciclismo.

La velocidad que se muestra en pantalla es de hasta 99 km/h o 62 millas/h.

Reloj : Hora actual 12h (00:00-12:59) o 24h (00:00-23:59)
La hora actual se muestra en formato de 12 o 24 horas.

RECORRIDO : Distancia de recorrido 0-999.9 Km (0-62.0 Millas)
La distancia del recorrido es la distancia acumulada que se ha viajado desde la última operación de REINICIALIZACIÓN.

PROMEDIO : Promedio de velocidad 0-99.9 Km/h (0-62.0 Millas/h)
1. El PROMEDIO se calcula a partir del RECORRIDO dividido por RT.
Los datos de PROMEDIO se acumulan desde la última operación RESTABLECER.

2. Mostrará "0.0" cuando RT sea inferior a 4 segundos.

3. Se actualizará aproximadamente un segundo cuando RT es superior a 4 segundos.

↑↓ : Marcador de ritmo de velocidad (comparación con el promedio de velocidad)
Mostrará una flecha hacia arriba mientras la velocidad actual sea más alta que el promedio de velocidad.

De lo contrario, por el contrario, se mostrará una flecha hacia abajo.

MAXIMA : Velocidad máxima 0-99.9 Km/h (0-62.0 Millas/h)
Muestra la velocidad máxima más alta desde la última operación RESTABLECER.

ODOMETRO : Odómetro 0-99999 Km (0-99999 Millas)
Los datos del ODOMETRO se borrarán mediante la operación de borrado total en el modo General 2 únicamente.

AUTONOMIA : 0-4095 Km (0-2545 Mile)
La autonomía indica la distancia que puede recorrer la bicicleta eléctrica en función de la capacidad restante de la batería de dicha bicicleta eléctrica.

• El estado de temperatura del motor de la bicicleta eléctrica incluye FRIA, BAJA, MEDIA, ALTA y CALIENTE.

RPM : Cadencia actual 0-254 RPM
La cadencia actual se muestra como RPM. RPM es el número de revoluciones del pedal por minuto. Se actualiza cada segundo.

PROMEDIO DE RPM : Promedio de cadencia 0-254 RPM
1. El promedio de cadencia se calcula desde la última operación RESTABLECER. Y se actualiza cada segundo.

2. El registro de promedio de cadencia se borrará cada vez que reinicie su LEV100 o cambie la pila CR2032.

RPM MAX : Cadencia máxima 0-254 RPM
1. La cadencia máxima muestra la cadencia más alta alcanzada después de la última operación RESTABLECER.

2. La cadencia máxima se borrará siempre que restablezca su LEV100 o cambie la pila.

POTENCIA : Potencia actual 0-65535 WATTS
1. Navigation paso a paso (Figura. 6-2) (Aplicación con la aplicación Komoot)
2. B31 : Muestra el nombre de la calle. Si el nombre incluye más de 3 caracteres, se desplaza de derecha a izquierda cuando la velocidad actual es "0".

3. 30M : Significa que la distancia hasta el siguiente punto de giro es de 30 m.

3. 9.8 : Significa que la distancia hasta el siguiente punto de giro es de 9,8km.

3. Orientación de dirección

Pantalla LEV100 Esta pantalla muestra que la asociación Bluetooth ha finalizado y LEV100 está esperando la navegación paso a paso. (Figura. 6-1)

LEV : Icono ANT+ del dispositivo LEV

• Icono ANT+ del sensor de potencia

Modo POTENCIA : Mantenga presionado el botón B durante 2 segundos. No se mostrará el estado de la batería del sensor de potencia. (Figura. 4)

• Icono ANT+ del sensor combinado de cadencia y velocidad

• Icono ANT+ del sensor de velocidad

• Paso a paso Bluetooth

• Párpadeo lento cada 2 segundos: La asociación Bluetooth no ha terminado con

Spanish

Velocidad : Velocidad actual 0-99.9 Km/h (0-62.0 Mile/h)
La velocidad actual siempre se muestra en la pantalla superior durante la práctica de ciclismo.

La velocidad que se muestra en pantalla es de hasta 99 km/h o 62 millas/h.

Reloj : Hora actual 12h (00:00-12:59) o 24h (00:00-23:59)
La hora actual se muestra en formato de 12 o 24 horas.

RECORRIDO : Distancia de recorrido 0-999.9 Km (0-62.0 Millas)
La distancia del recorrido es la distancia acumulada que se ha viajado desde la última operación de REINICIALIZACIÓN.

PROMEDIO : Promedio de velocidad 0-99.9 Km/h (0-62.0 Millas/h)
1. El PROMEDIO se calcula a partir del RECORRIDO dividido por RT.
Los datos de PROMEDIO se acumulan desde la última operación RESTABLECER.

2. Mostrará "0.0" cuando RT sea inferior a 4 segundos.

3. Se actualizará aproximadamente un segundo cuando RT es superior a 4 segundos.

↑↓ : Marcador de ritmo de velocidad (comparación con el promedio de velocidad)
Mostrará una flecha hacia arriba mientras la velocidad actual sea más alta que el promedio de velocidad.

De lo contrario, por el contrario, se mostrará una flecha hacia abajo.

MAXIMA : Velocidad máxima 0-99.9 Km/h (0-62.0 Millas/h)
Muestra la velocidad máxima más alta desde la última operación RESTABLECER.

ODOMETRO : Odómetro 0-99999 Km (0-99999 Millas)
Los datos del ODOMETRO se borrarán mediante la operación de borrado total en el modo General 2 únicamente.

AUTONOMIA : 0-4095 Km (0-2545 Mile)
La autonomía indica la distancia que puede recorrer la bicicleta eléctrica en función de la capacidad restante de la batería de dicha bicicleta eléctrica.

• El estado de temperatura del motor de la bicicleta eléctrica incluye FRIA, BAJA, MEDIA, ALTA y CALIENTE.

RPM : Cadencia actual 0-254 RPM
La cadencia actual se muestra como RPM. RPM es el número de revoluciones del pedal por minuto. Se actualiza cada segundo.

PROMEDIO DE RPM : Promedio de cadencia 0-254 RPM
1. El promedio de cadencia se calcula desde la última operación RESTABLECER. Y se actualiza cada segundo.

2. El registro de promedio de cadencia se borrará cada vez que reinicie su LEV100 o cambie la pila CR2032.

RPM MAX : Cadencia máxima 0-254 RPM
1. La cadencia máxima muestra la cadencia más alta alcanzada después de la última operación RESTABLECER.

2. La cadencia máxima se borrará siempre que restablezca su LEV100 o cambie la pila.

POTENCIA : Potencia actual 0-65535 WATTS
1. Navigation paso a paso (Figura. 6-2) (Aplicación con la aplicación Komoot)
2. B31 : Muestra el nombre de la calle. Si el nombre incluye más de 3 caracteres, se desplaza de derecha a izquierda cuando la velocidad actual es "0".

3. 30M : Significa que la distancia hasta el siguiente punto de giro es de 30 m.

3. 9.8 : Significa que la distancia hasta el siguiente punto de giro es de 9,8km.

3. Orientación de dirección

Pantalla LEV100 Esta pantalla muestra que la asociación Bluetooth ha finalizado y LEV100 está esperando la navegación paso a paso. (Figura. 6-1)

LEV : Icono ANT+ del dispositivo LEV

• Icono ANT+ del sensor de potencia

Modo POTENCIA : Mantenga presionado el botón B durante 2 segundos. No se mostrará el estado de la batería del sensor de potencia. (Figura. 4)

• Icono ANT+ del sensor combinado de cadencia y velocidad

• Icono ANT+ del sensor de velocidad

• Paso a paso Bluetooth

• Párpadeo lento cada 2 segundos: La asociación Bluetooth no ha terminado con

FUNCTIONS

Snelheid : Huidige snelheid 0-99.9 km/u (0-62 mijl/u)
De huidige snelheid wordt altijd op het bovenste display getoond tijdens het rijden.
De snelheid die wordt weergegeven op het scherm is tot 99 km/u of 62 mijl/u.

Klok : Huidige tijd 12UUR (00:00-12:59) of 24UUR (00:00-23:59)
De huidige tijd wordt weergegeven in de indeling van 12 of 24 uur.

RT : Ritstijd 0-999.9 km (0-999.9 mijl)
Ritstijd is de geaccumuleerde afstand die is afgelegd sinds de laatste RESET-bewerking.

1. RT is de totale ritstijd sinds de laatste RESET-bewerking.

2. Wanneer RT meer dan 100 uur is, wordt het automatisch gereset naar nul.

GEM : Gemiddelde snelheid 0-99.9 km/u (0-62.0 mijl/u)
1. De GEM wordt berekend door RT gedeeld door RT.

2. De GEM geeft zijn geaccumuleerd sinds de laatste RESET-bewerking.

3. Het geeft "0.0" weer wanneer RT minder is dan 4 seconden.

3. Het wordt ongeveer één seconde bijgewerkt wanneer RT meer is dan 4 seconden.

↑↓ : Speed Pacer (vergelijking met gemiddelde snelheid)
Het geeft een pijl omhoog weer wanneer de huidige snelheid hoger is dan de gemiddelde snelheid.
Anders wordt een pijl omlaag weergegeven.

MAX : Maximumsnelheid 0-99.9 km/u (0-62.0 mijl/u)
Het geeft de hoogste snelheid weer sinds de laatste RESET-bewerking.

ODO : Kilometersteller 0-99999 km (0-99999 mijl)
De ODO-gegevens worden alleen gewist door de bewerking Alles wissen onder de Algemene modus 2.

BEREIK : 0-4095 km (0-2545 mijl)
Bereik geeft aan hoe ver uw ebike kan komen gebaseerd op resterende batterijspanning van uw ebike.

TEMP : De temperatuursituatie van de motor van de ebike omvat KOEL/LAAG/MID/HI/HEET.

TPM : Huidige cadans 0-254 TPM
De huidige cadans wordt weergegeven als TPM. TPM is het aantal pedaalaanwendingen per minuut. Het wordt per seconde bijgewerkt.

GEM TPM : Gemiddelde cadans 0-254 TPM
1. De gemiddelde cadans wordt berekend sinds de laatste RESET-bewerking. En het wordt per seconde bijgewerkt.

2. De gemiddelde cadans wordt gewist wanneer u LEV100 reset of de batterij van de CR2032 vervangt.

MAX TPM : Maximum cadans 0-254 TPM
1. De maximum cadans geeft de hoogste cadans weer die is bereikt na de laatste RESET-bewerking.

2. De maximum cadans wordt gewist wanneer u LEV100 reset of de batterij vervangt.

WATT : Huidig vermogen 0-65535 WATT
1. Nauwkeurige navigatie (afb. 6-2) (Toepassing met Komoot-APP)

1. B31 : Het toont de straatnaam. Als de naam meer dan 3 tekens bevat, scrollt het van rechts naar links wanneer de huidige snelheid "0" is.

3. 30M : Het betekent de afstand tot het volgende keerpunt 30km is.

3. 9.8 : Het betekent de afstand tot het volgende keerpunt 9,8km is.

3. : Begeleiding van richting

LEV100 display Dit scherm toont dat koppelen via Bluetooth gereed is, en LEV100 wacht op nauwkeurige navigatie. (afb. 6-1)

LEV : ANT+ pictogram van LEV-apparaat

• ANT+ pictogram van stroomsensor

Modus : Houd knop B 2 seconden ingedrukt en vervolgens wordt de batterijstatus van de stroomsensor weergegeven. (afb. 4)

Dutch

• ANT+ pictogram van combinatiesensor voor cadans en snelheid

• ANT+ pictogram van snelheidssensor

• Nauwkeurige Bluetooth-navigatie

• Om de 2 seconden langzaam knipperend: Koppelen via Bluetooth is niet gereed met mode 1

• Om de 0.5 seconde snel knipperend: Koppelen via Bluetooth is gereed, en LEV100 wacht op nauwkeurige navigatie.

• Als de achtergrondpictogram verdwijnt: Zoekken van Nauwkeurige navigatie stoppen

• Niveau van trapondersteuning van LEV (uw ebike)

• Batterijspanning van LEV (uw ebike) (afb. 5)

• Wanneer de batterijspanning van uw LEV-fiets 10% of lager is, zal het pictogram knipperen.

• Licht van LEV-fiets

• Achtergrondverlichting van LEV100

• Batterij van CR2032 bijna leeg

• Instelmodus

AAN DE SLAG

1. Bediening van knoppen in modus Gegevens instellen (afb. 1)

Knop A: Druk op de knop om naar de volgende instelmodus te gaan.

Houd de knop 2 seconden ingedrukt om de LEV100 uit te schakelen.

Knop B: Druk op de knop voor het verhogen van de waarde van een cijfer.

Houd de knop 2 seconden ingedrukt om te wijzigen naar het volgende cijfer.

Knop S: Druk op de knop om de instelmodus af te sluiten.

In algemene modus (afb. 2)

Knop A: Druk op de knop voor het inschakelen van LEV100.

Houd de knop 2 seconden ingedrukt om de LEV100 uit te schakelen.

In de inschakelingsmodus drukt u op de knop A voor het wijzigen van de functieweergave.

Bij het drukken op de knop schakelt u tevens de achtergrondverlichting in de achtergrondverlichtingsmodus AAN is. En het licht blijft 4 seconden branden.

Knop B: Druk op de knop B voor het inschakelen van achtergrondverlichting en het blijft 4 seconden branden.

Houd B de knop 2 seconden ingedrukt voor gegevensreset.

(RT/RT, SPD/CAD: GEM/MAX kan worden gereset.)

Houd de knop B 2 seconden ingedrukt voor het zien van de batterijspanning voor stroomsensor. (Alleen stroomweergave in Watt)

Knop S: Druk op de knop om naar de instelmodus te gaan.

ALLES WISSEN: Houd de knoppen A+B tegelijkertijd 4.5 seconden ingedrukt (voor het wissen van gegevens van RT/RT, SPD/CAD: GEM/MAX, ODO, Tijd)

Zoek ANT+ of Bluetooth opnieuw: Druk tegelijkertijd op de knoppen A+B.

2. Eerste keer instellen (afb. 1)

1. Na het installeren van de batterij van CR2032, schakelt u uw meter in en rond instellingen en koppelen hieronder af voor het instellen van uw LEV100.

2. Eerste instelling: Modus 12U of 24U

2.3 Klokinstelling: Modus 12U of 24U

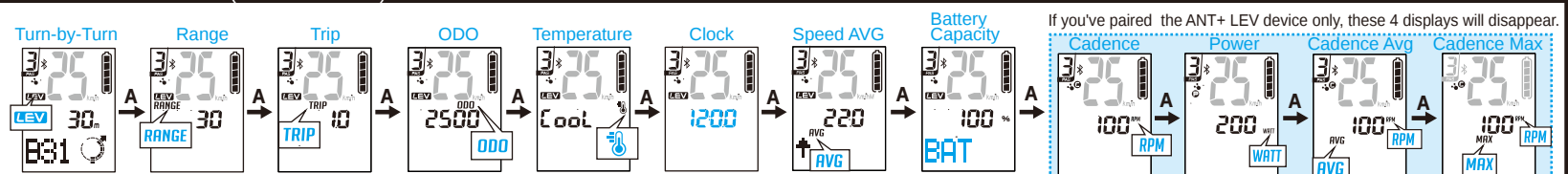
2.3 Koppelen LEV-apparaat: Als het LEV-apparaat is gezocht, wordt het gekoppeld.

2.4 Koppelen ANT+ sensoren: Als een ANT+ sensor is gezocht, wordt het gekoppeld.

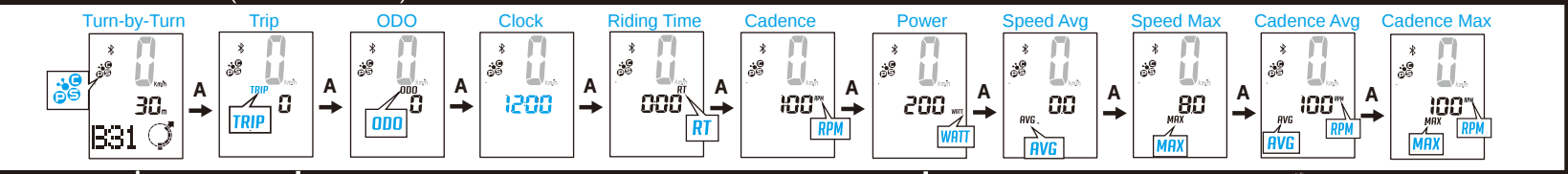
2.5 Instelmodus afsluiten: Wanneer alle instellingen gereed zijn, drukt u op de knop S om de instelmodus af te sluiten. U hoeft de wielomtrek en ODO niet in te stellen nadat het ANT+ LEV-apparaat is gekoppeld.

Opmerking: Ga niet naar de instelmodus voor het wijzigen van een instelling

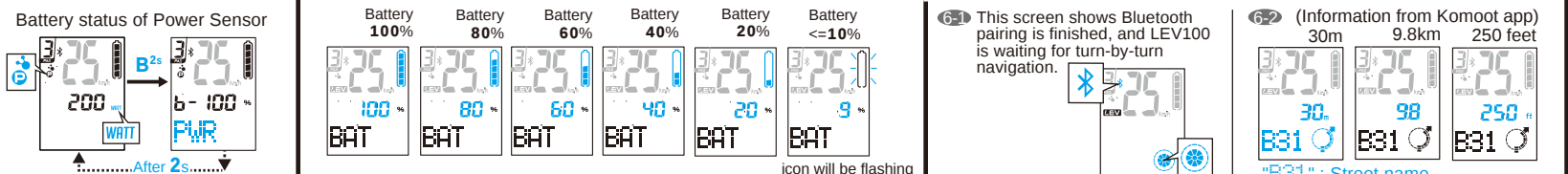
2. General mode1 (Connect to LEV)



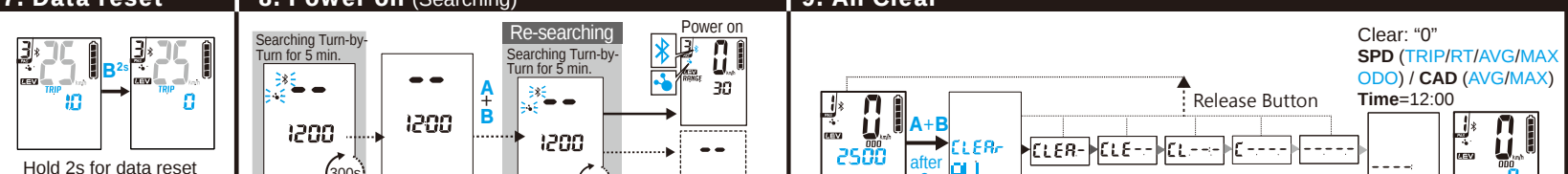
3. General mode2 (Not LEV functions)



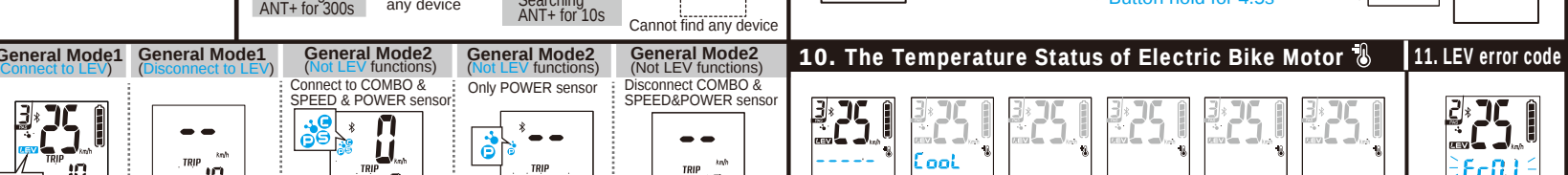
4. Power 5. The battery level of LEV



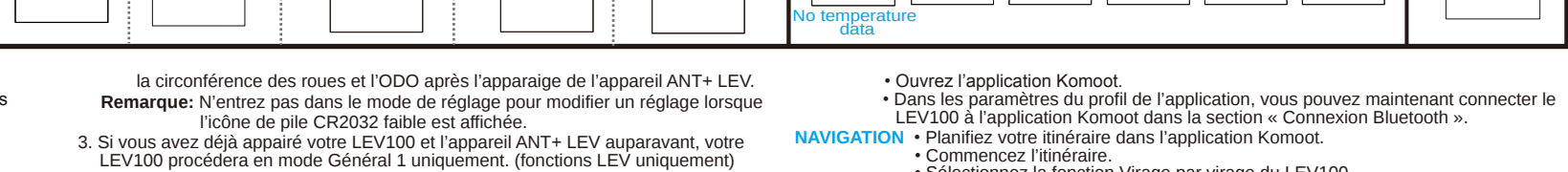
7. Data reset



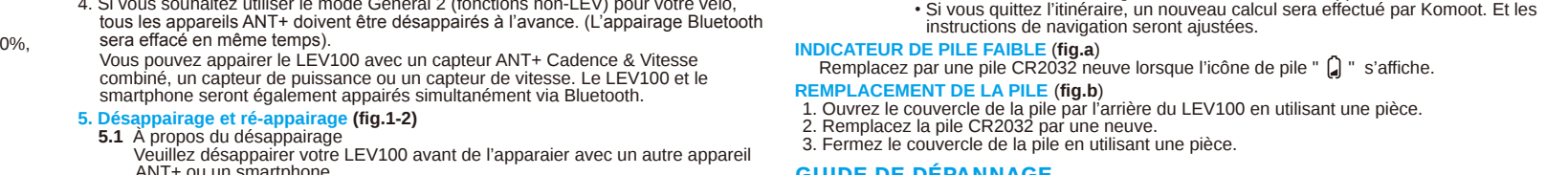
8. Power on (Searching)



9. All Clear



10. The Temperature Status of Electric Bike Motor



11. LEV error code

