

# **FORCE® PRO ELEKTROMOTOR**

---

**Benutzerhandbuch**

© 2025 Garmin Ltd. oder deren Tochtergesellschaften

Alle Rechte vorbehalten. Gemäß Urheberrechten darf dieses Handbuch ohne die schriftliche Genehmigung von Garmin weder ganz noch teilweise kopiert werden. Garmin behält sich das Recht vor, Änderungen und Verbesserungen an seinen Produkten vorzunehmen und den Inhalt dieses Handbuchs zu ändern, ohne Personen oder Organisationen über solche Änderungen oder Verbesserungen informieren zu müssen. Unter [www.garmin.com](http://www.garmin.com) finden Sie aktuelle Updates sowie zusätzliche Informationen zur Verwendung dieses Produkts.

Garmin®, das Garmin Logo, ActiveCaptain® und Force® sind Marken von Garmin Ltd. oder deren Tochtergesellschaften und sind in den USA und anderen Ländern eingetragen. Diese Marken dürfen nur mit ausdrücklicher Genehmigung von Garmin verwendet werden.

Wi-Fi® ist eine eingetragene Marke der Wi-Fi Alliance Corporation.

# Inhaltsverzeichnis

<b>Erste Schritte.....</b>	<b>1</b>	Halten der Position.....	21
Herunterlassen des Motors aus der		Gestensteuerungen.....	21
eingeholten Position.....	1	Rückwärtsschub.....	22
Anpassen der Tiefe des		Wechseln zwischen Vorwärts- und	
Elektromotors.....	2	Rückwärtsgang.....	22
Einholen des Motors aus der		Wegpunkte.....	22
heruntergelassenen Position.....	3	Erstellen von Wegpunkten.....	22
Sichern des Sicherheitsriemens.....	4	Navigieren zu einem Wegpunkt.....	23
Anzeige des Elektromotors.....	5	Anzeigen von Wegpunktdetails.....	23
Statusanzeige.....	7	Bearbeiten von Wegpunktnamen.....	23
Kalibrieren des Elektromotors.....	7	Löschen von Wegpunkten.....	23
Einrichten des Bugversatzes.....	7	Routen.....	23
Herstellen einer Verbindung mit einem		Navigieren von Routen.....	24
Kartenplotter.....	8	Anzeigen von Routendetails.....	24
Verbindung mit einem Garmin		Bearbeiten von Routennamen.....	24
Wearable.....	8	Löschen von Routen.....	24
<b>Fernbedienung.....</b>	<b>9</b>	Tracks.....	24
Display der Fernbedienung.....	11	Speichern des aktiven Tracks.....	25
Einlegen von Batterien.....	13	Löschen des aktiven Tracks.....	25
Anbringen der Trageschlaufe.....	13	Navigieren zum Start des aktiven	
Navigieren des Menüs.....	13	Tracks.....	25
Kalibrieren der Fernbedienung.....	14	Verfolgen eines gespeicherten	
Koppeln der Fernbedienung.....	14	Tracks.....	25
Koppeln einer zusätzlichen		Anzeigen der Details von	
Fernbedienung.....	14	gespeicherten Tracks.....	25
<b>Fußpedal.....</b>	<b>15</b>	Bearbeiten des Namens eines	
Einlegen von Batterien.....	17	gespeicherten Tracks.....	25
Koppeln des Fußpedals.....	17	Löschen eines gespeicherten	
Statusanzeige.....	18	Tracks.....	26
Deaktivieren der Autopilot-Tasten am		Navigation.....	26
Fußpedal.....	18	Anhalten und Fortsetzen der	
<b>Bedienung.....</b>	<b>18</b>	Navigation.....	26
Ein- und Ausschalten des Propellers... 18		Anhalten der Navigation.....	26
Anpassen der Geschwindigkeit des		Austauschen des Propellers.....	27
Motors.....	19	<b>Einstellungen.....</b>	<b>28</b>
Beibehalten der Geschwindigkeit.....	19	Elektromotoreinstellungen.....	28
Betrieb eines halb heruntergelassenen		Drahtlose Netzwerkeinstellungen....	28
Propellers.....	20	Fernbedienungseinstellungen.....	29
Steuerung.....	20	Beleuchtungseinstellungen.....	29
Manuelles Steuern des Trolling		<b>Wartungsanforderungen und</b>	
Motors.....	20	<b>-zeitplan.....</b>	<b>29</b>
Beibehalten des Steuerkurses.....	20	Überprüfen und Reinigen der	
		Stromanschlüsse.....	30
		Schmieren der Gelenke und Hülsen.....	31

Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus.....	31
Überprüfen und Ersetzen der Schienen.....	33
Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers.....	34
Wartung der Anoden.....	34
Wartung der Propelleranode.....	35
Wartung der Motor-Abdeckungsanode.....	36
Ersetzen des Zugseils.....	36
Ausbessern von Lackkratzern.....	36

## **Informationen zum Motor..... 37**

Erste Schritte mit der ActiveCaptain App.....	37
Aktualisieren der Software mit der ActiveCaptain App.....	37
Größe im eingeholten Zustand.....	38
Größe im heruntergelassenen Zustand.....	39
Registrieren des Geräts.....	40

## **Technische Daten..... 40**

Elektromotor.....	40
Informationen zu Motorschub und Stromaufnahme.....	41
Fernbedienung.....	42
Fußpedal.....	42

# Erste Schritte

## WARNUNG

Lesen Sie alle Produktwarnungen und sonstigen wichtigen Informationen der Anleitung "*Wichtige Sicherheits- und Produktinformationen*", die dem Produkt beiliegt.

Lassen Sie den Motor nicht laufen, wenn sich der Propeller nicht im Wasser befindet. Wenn jemand mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommt, kann es zu schweren Verletzungen kommen.

Verwenden Sie den Motor nicht an Orten, an denen Sie selbst oder andere Personen im Wasser mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommen könnten. Dies kann zu schweren Verletzungen führen.

Sie sind für den sicheren und umsichtigen Betrieb des Boots verantwortlich. Die Autopilotfunktionen des Elektromotors bieten Ihnen eine Möglichkeit, den Betrieb des Boots zu erweitern. Dies befreit Sie nicht von der Verantwortung, für einen sicheren Betrieb des Boots zu sorgen. Vermeiden Sie riskante Manöver, und lassen Sie die Motorsteuerungen niemals unbeaufsichtigt.

Machen Sie sich in ruhigem und ungefährlichem offenen Wasser mit den Autopilotfunktionen vertraut.

Lassen Sie beim Betrieb des Elektromotors in der Nähe von Hindernissen im Wasser, z. B. Bäumen, flach liegenden Felsen, Docks, Pfeilern und anderen Booten, Vorsicht walten.

Trennen Sie den Motor stets von der Batterie, bevor Sie mit dem Propeller, dem Motor des Propellerantriebs, elektrischen Verbindungen oder Elektronikgehäusen umgehen oder daran arbeiten, um schwere oder tödliche Verletzungen zu vermeiden.

## ACHTUNG

Tragen Sie die Fernbedienung stets bei sich, wenn Sie den Elektromotor verwenden. Falls der Betrieb des Elektromotors geändert oder der Motor gestoppt werden muss, können Sie auf der Fernbedienung oder dem Fußpedal die Taste  oder an der Halterung die Taste  drücken, um den Propeller zu stoppen.

Seien Sie bei der Verwendung der Autopilotfunktionen auf abrupte Stopps und Richtungsänderungen sowie auf eine abrupte Beschleunigung vorbereitet.

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherheitsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

## Herunterlassen des Motors aus der eingeholten Position

### ACHTUNG

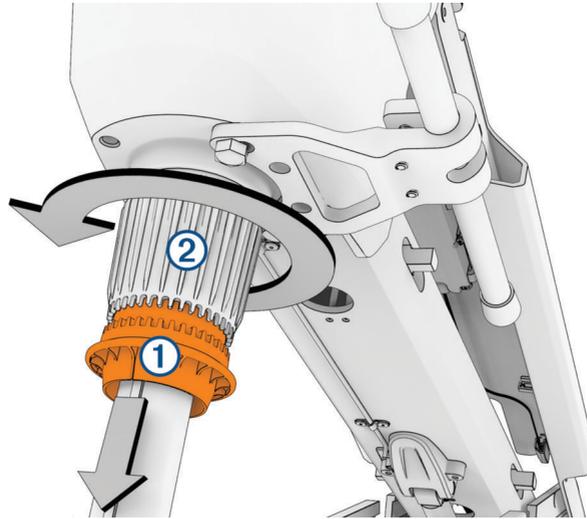
Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

- 1 Lösen Sie den Sicherheitsriemen.
- 2 Ziehen Sie das Zugseil vollständig zurück, um die Verriegelung zu lösen, und halten Sie es weiterhin fest.
- 3 Heben Sie den Motor mithilfe des Zugseils nach oben und nach vorne. Senken Sie ihn dann langsam in die heruntergelassene Position ab.
- 4 Drücken Sie bei Bedarf den Halterungsarm nach unten, um den Motor in der heruntergelassenen Position einzurasten.

## Anpassen der Tiefe des Elektromotors

- 1 Bringen Sie den Motor in eine Position, sodass er auf halben Weg zwischen der eingeholten und heruntergelassenen Position stoppt.
- 2 Schieben Sie den Sicherungsring ① nach unten, um den Ring zum Anpassen der Tiefe zu entsperren.



- 3 Lösen Sie den Ring, ②, um den Schaft zu entsperren.  
**HINWEIS:** Bereiten Sie sich darauf vor, dass der Motor beim Lösen des Rings nach unten rutscht.
- 4 Erhöhen oder verringern Sie die Tiefe des Elektromotors.
- 5 Ziehen Sie den Ring an der Basis des Steuerungssystemgehäuses an.
- 6 Schieben Sie den Sicherungsring auf dem Ring zum Anpassen der Tiefe wieder nach oben.
- 7 Wählen Sie eine Aktion:
  - Wenn Sie den Elektromotor herunterlassen, bringen Sie den Motor in die vollständig heruntergelassene Position und überprüfen Sie die Tiefe.
  - Wenn Sie den Elektromotor einholen, bringen Sie den Motor in die eingeholte Position und stellen Sie sicher, dass der Motor auf den Metallschienen nahe der Kante des Bugs aufliegt (*Einholen des Motors aus der heruntergelassenen Position, Seite 3*).
- 8 Wiederholen Sie den Vorgang bei Bedarf, um die richtige Tiefe für die heruntergelassene oder eingeholte Position einzustellen.

## Einholen des Motors aus der heruntergelassenen Position

### ⚠ ACHTUNG

Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherheitsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

### HINWEIS

Der Motor darf sich nicht mehr in eine Richtung drehen, wenn Sie ihn in die eingeholte Position heben. Wenn sich der Motor noch in eine Richtung dreht, wenn Sie ihn in die eingeholte Position heben, könnte er das Steuerungssystem beschädigen.

- 1 Halten Sie den Griff senkrecht zum Zugseil. Ziehen Sie dann am Zugseil, um die Verriegelung zu lösen, und heben Sie den Motor aus der heruntergelassenen Position.

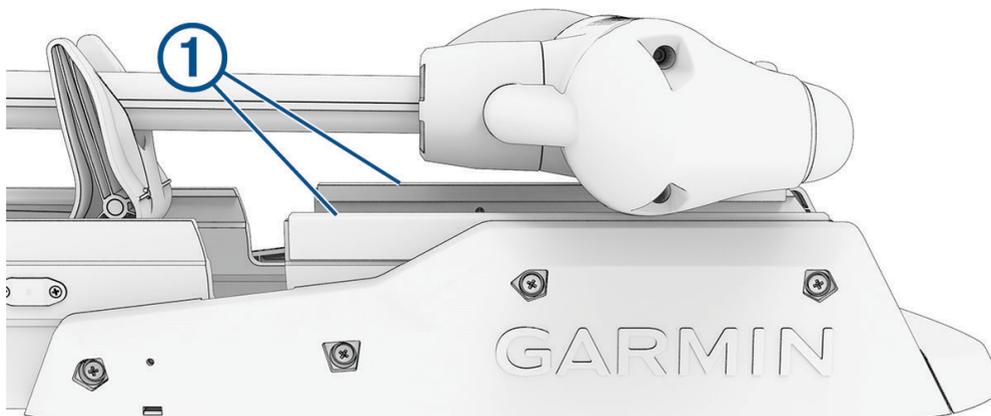
### HINWEIS

Sie müssen den Griff immer senkrecht zum Seil halten, wenn sie daran ziehen, um eine übermäßige Abnutzung zu vermeiden, die das Seil beschädigen könnte.

- 2 Passen Sie bei Bedarf die Tiefe des Motors an, damit er auf den Schienen ① der Halterungsbasis aufliegt (*Anpassen der Tiefe des Elektromotors, Seite 2*).

### HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass der Motor in der eingeholten Position fest auf den Schienen aufliegt. Falls die Tiefe des Motors zu flach angepasst ist, drückt er evtl. auf die Gasdruckfeder. Falls die Tiefe des Motors zu tief angepasst ist, ragt er evtl. über das Ende der Halterungsbasis hinaus. Liegt der Motor nicht auf den Schienen, wenn er eingeholt ist, wird er beschädigt.



- 3 Drücken Sie bei Bedarf auf das Steuerungssystemgehäuse, um den Motor in der eingeholten Position einzurasten.
- 4 Sichern Sie den Sicherheitsriemen (*Sichern des Sicherheitsriemens, Seite 4*).

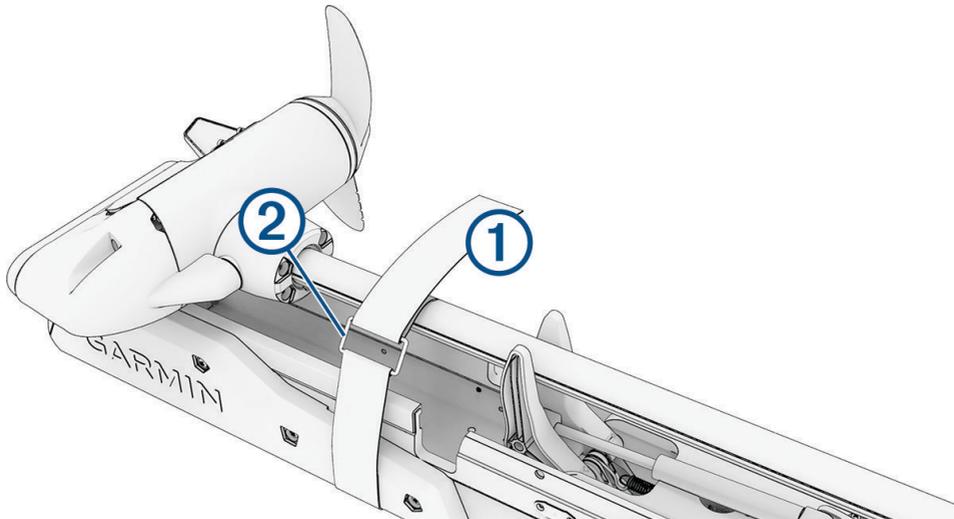
## Sichern des Sicherungsriemens

### ⚠ ACHTUNG

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherungsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

Der Sicherungsriemen sorgt dafür, dass der Motor in der eingeholten Position sicher an der Basis befestigt ist, und er verhindert ein unbeabsichtigtes Herunterlassen.

- 1 Achten Sie darauf, dass sich der Motor in der eingeholten Position befindet. Legen Sie das lange Ende des Riemens ① von oben über den Motor.



- 2 Führen Sie das Ende des Riemens durch die Schnalle ② am anderen Ende des Riemens.
- 3 Ziehen Sie den Riemen durch die Schnalle, bis der Motor damit fest an der Halterung gesichert ist.
- 4 Ziehen Sie den Riemen von der Schnalle weg, und drücken Sie ihn an, um ihn an der anderen Seite des Riemens zu befestigen.

## Anzeige des Elektromotors

### ⚠ ACHTUNG

Halten Sie große Gegenstände aus Metall, beispielsweise einen Werkzeugkasten, während des Betriebs des Motors vom Anzeigefeld fern. Große Gegenstände aus Metall können den Magnetkompass stören, was die Leistung des integrierten Autopiloten beeinträchtigen und zu Personen- oder Sachschäden führen kann.

Auf der Anzeige des Elektromotors werden wichtige Informationen auf einen Blick angezeigt.

**HINWEIS:** Die Beleuchtung der Anzeige reagiert auf das Umgebungslicht und wird nachts automatisch abgeblendet.



 <p>Geschwindigkeit</p>	<p>Grün: Geschwindigkeit bei Vorwärtsschub.          Rot: Geschwindigkeit bei Rückwärtsschub.          Die Anzahl der Balken gibt die Geschwindigkeit von Propeller oder Tempomat an (<a href="#">Anpassen der Geschwindigkeit des Motors, Seite 19</a>).  <b>HINWEIS:</b> Der Motor ist bei Rückwärtsschub möglicherweise lauter als bei Vorwärtsschub.</p>
 <p>Batteriestatus des Elektromotors</p>	<p>Grün: Der Batteriespannungspegel des Motors ist gut.          Gelb: Der Batteriespannungspegel des Motors liegt im mittleren Bereich.          Rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist niedrig.          Blinkt rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist extrem schwach.  <b>HINWEIS:</b> Akkuladestandsanzeigen sind für Bleiakkus optimiert und für andere Akkutypen, beispielsweise Lithium-Ionen-Akkus, möglicherweise ungenau.</p>
 <p>Status des GPS-Signals</p>	<p>Grün: Das GPS-Signal des Motors ist gut.          Gelb: Das GPS-Signal des Motors ist schwach.          Rot: Der Motor hat kein GPS-Signal erfasst.</p>
 <p>Motorstatus</p>	<p>Grün: Der Motor funktioniert normal.          Rot (leuchtet): Die Software des Motors wird gestartet.          Rot (blinkt): Es liegt ein Systemfehler vor.          Blau: Der Motor befindet sich im Kopplungsmodus.          Gelb: Der Motor befindet sich im Wiederherstellungsmodus (für Software-Updates und Wiederherstellungsverfahren).</p>
 <p>Einschalttaste</p>	<p>Drücken Sie die Taste, um den Motor ein- oder auszuschalten.  <b>HINWEIS:</b> Standardmäßig schaltet sich der Elektromotor automatisch ein, wenn er mit Strom versorgt wird. Sie müssen nicht diese Taste drücken, um ihn einzuschalten. Dies kann in den Einstellungen geändert werden (<a href="#">Elektromotoreinstellungen, Seite 28</a>).          Der Elektromotor schaltet sich automatisch aus, wenn er sich zwei Stunden lang in der eingeholten Position befindet.          Wenn sich der Propeller dreht, drücken Sie die Taste, um den Propeller zu stoppen.          Drücken Sie die Taste drei Mal, um den Kopplungsmodus zu aktivieren.</p>
 <p>Propellerstatus</p>	<p>Leuchtet, wenn der Propeller aktiv ist (<a href="#">Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18</a>).</p>
 <p>Status der Steuerkurs-Fixierung</p>	<p>Leuchtet, wenn die Steuerkurs-Fixierung aktiv ist (<a href="#">Beibehalten des Steuerkurses, Seite 20</a>).</p>
 <p>Status der Ankersperre</p>	<p>Leuchtet, wenn die Ankersperre aktiv ist (<a href="#">Halten der Position, Seite 21</a>).</p>

## Statusanzeige

Die ↻ LED zeigt den Motorstatus an

Grün	Normaler Betrieb
Rot	Leuchtet: Systemstart Blinkt: Systemfehler
Blau	Kopplungsmodus
Gelb	Wiederherstellungsmodus (für Software-Updates und Wiederherstellungsverfahren)

## Kalibrieren des Elektromotors

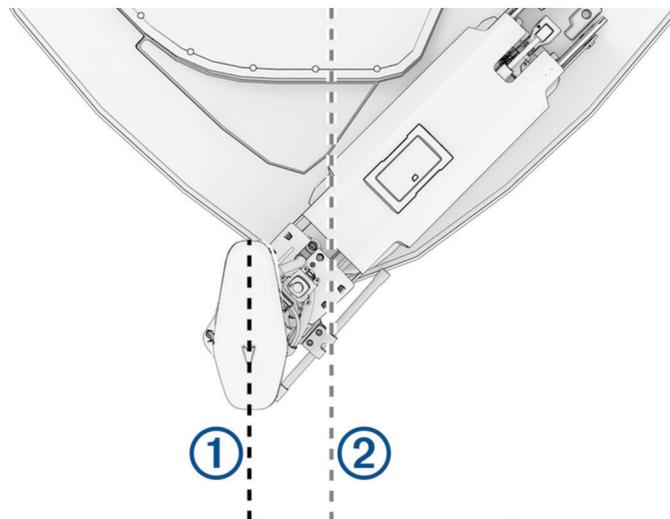
Sie müssen den Kompass im Elektromotor kalibrieren, um die Autopilotfunktionen zu verwenden. Sie erzielen die besten Ergebnisse, wenn Sie den Motor an einem Tag mit wenig oder keinem Wind auf ruhigem Wasser kalibrieren. Sie können die Kalibrierung wiederholen, falls die Autopilotfunktionen nicht erwartungsgemäß funktionieren.

- 1 Steuern Sie das Boot in einen offenen Bereich in ruhigem Wasser, und stoppen Sie.  
Sie können erst mit der Kalibrierung beginnen, wenn sich das Boot nicht fortbewegt.
- 2 Stellen Sie sicher, dass der Elektromotor heruntergelassen ist ([Herunterlassen des Motors aus der eingeholten Position, Seite 1](#)).
- 3 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option **☰** > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Kalibrieren** > **Kompass**.
- 4 Verwenden Sie ein Fußpedal, eine Fernbedienung oder einen Außenbordmotor zum Steuern, während Sie den Anweisungen auf dem Display folgen, um den Kompass zu kalibrieren.

## Einrichten des Bugversatzes

Basierend auf dem Montagewinkel ist der Elektromotor evtl. nicht auf die Bootsmittle ausgerichtet. Sie erzielen die besten Ergebnisse, wenn Sie den Bugversatz einrichten.

- 1 Passen Sie mit der Fernbedienung den Winkel des Elektromotors ① an, sodass er auf die Bootsmittle ② ausgerichtet ist und gerade nach vorne zeigt.



- 2 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option **☰** > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Kalibrieren** > **Bugversatz**.
- 3 Drücken Sie **◀** oder **▶**, um den Bugversatz anzupassen.
- 4 Drücken Sie **▼**, um den Bugversatz einzurichten.
- 5 Wiederholen Sie diesen Vorgang bei Bedarf.

## Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter

Auf dem kompatiblen Garmin® Kartenplotter muss die aktuelle Softwareversion installiert sein, damit Sie den Elektromotor verbinden können.

Sie können den Elektromotor drahtlos mit einem kompatiblen Garmin Kartenplotter auf dem Boot verbinden. Nachdem Sie eine Verbindung mit einem kompatiblen Kartenplotter hergestellt haben, können Sie den Elektromotor nicht nur mit der Fernbedienung und dem Fußpedal bedienen, sondern auch über den Kartenplotter.

- 1 Schalten Sie den Kartenplotter und den Elektromotor ein.
- 2 Vergewissern Sie sich, dass der Kartenplotter als Host für ein drahtloses Netzwerk dient.  
**HINWEIS:** Wenn mehrere Kartenplotter installiert sind, handelt es sich nur bei einem der Kartenplotter um den Host des drahtlosen Netzwerks. Weitere Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.
- 3 Wählen Sie auf dem Kartenplotter die Option **Einstellungen > Kommunikation > Drahtlose Geräte > Garmin-Elektro-Bootsmotor > Start**.
- 4 Drücken Sie auf der Anzeige des Elektromotors drei Mal die Taste , um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Das Symbol  auf dem Elektromotor leuchtet blau, während der Motor nach einer Verbindung mit dem Kartenplotter sucht. Wenn der Verbindungsaufbau erfolgreich war, leuchtet es grün.  
Auf dem Kartenplotter wird eine Bestätigung angezeigt, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.
- 5 Nachdem erfolgreich eine Verbindung zwischen dem Kartenplotter und dem Elektromotor hergestellt wurde, aktivieren Sie auf dem Kartenplotter die Elektromotorleiste, um den Motor zu bedienen.  
Vollständige Nutzungsanweisungen finden Sie in der aktuellen Version des Benutzerhandbuchs des Kartenplotters.

## Verbindung mit einem Garmin Wearable

Sie können den Elektromotor drahtlos mit einem kompatiblen Garmin Wearable verbinden und ihn dann über die Elektro-Bootsmotor App auf dem Wearable bedienen.

Wenn Sie den Elektromotor zum ersten Mal mit dem Wearable verbinden, müssen Sie das Wearable und den Motor miteinander koppeln. Nach der Kopplung stellt das Wearable automatisch eine Verbindung mit dem Motor her, wenn der Motor eingeschaltet und in Reichweite ist.

- 1 Stellen Sie sicher, dass der Elektromotor eingeschaltet und eine Fernbedienung damit verbunden ist.
- 2 Das kompatible Garmin Wearable muss sich in einer Entfernung von maximal 3 m (10 Fuß) zum Elektromotor befinden.
- 3 Halten Sie auf dem Wearable die Taste **MENU** gedrückt.
- 4 Wählen Sie **Sensoren und Zubehör > Neu hinzufügen > Elektro-Bootsmotor**.
- 5 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Elektromotors drei Mal , um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet blau, während der Motor nach einer Verbindung sucht. Wenn der Verbindungsaufbau erfolgreich war, leuchtet es grün.
- 6 Bestätigen Sie den Kopplungscode, der auf dem Wearable und auf der verbundenen Fernbedienung angezeigt wird.

Drücken Sie **START** und wählen Sie in der Liste der Aktivitäten und Apps die Option Elektro-Bootsmotor, um die Elektromotorsteuerungen zu öffnen.

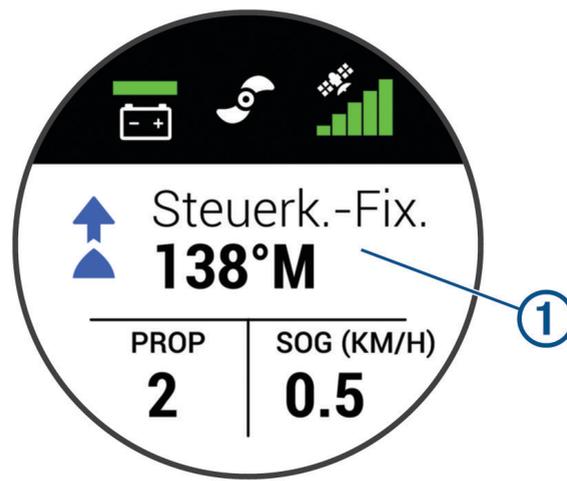
# Fernbedienung



Taste	Beschreibung
	Halten Sie die Taste gedrückt, um die Fernbedienung ein- und auszuschalten.
	<p>Drücken Sie die Taste, um den Tempomaten bei der aktuellen Geschwindigkeit über Grund (SOG) zu aktivieren und einzurichten (<i>Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 19</i>).</p> <p>Drücken Sie die Taste erneut, um den Tempomaten zu deaktivieren und zur manuellen Geschwindigkeitssteuerung zurückzukehren.</p>
	<p>Drücken Sie die Taste zweimal, um den Propeller zu aktivieren und ihn auf die maximale Geschwindigkeit einzustellen.</p> <p>Drücken Sie die Taste erneut, um zur vorherigen Geschwindigkeit und zum vorherigen Propellerzustand zurückzukehren.</p>
	<p>Drücken Sie die Taste, um die manuelle Steuerung zu übernehmen (<i>Manuelles Steuern des Trolling Motors, Seite 20</i>).</p> <p>Halten Sie die Taste gedrückt, um mit Gestensteuerungen zu steuern (<i>Steuern mit Gestensteuerungen, Seite 21</i>).</p>
	<p>Drücken Sie die Taste, um den Propeller ein- oder auszuschalten (<i>Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18</i>).</p> <p>Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln (<i>Rückwärtsschub, Seite 22</i>).</p>
	<p>Drücken Sie die Taste, um im Menü zu navigieren (<i>Navigieren des Menüs, Seite 13</i>).</p> <p>Wenn das Menü aufgerufen ist, drücken Sie , um ein Menüelement auszuwählen, und drücken Sie , um ohne Speichern zur vorherigen Ansicht zurückzukehren.</p> <p>Wenn die Ankersperre aktiviert ist, drücken Sie die Taste, um die Position der Ankersperre in Schritten von 1,5 m (5 Fuß) nach vorne, nach hinten, nach links oder nach rechts zu verschieben.</p> <p>Wenn die Steuerkurs-Fixierung oder die manuelle Steuerung aktiviert ist, drücken Sie  und , um Stufenwenden in 1-Grad-Schritten durchzuführen, oder halten Sie die Taste gedrückt, um in 5-Grad-Schritten zu steuern.</p> <p>Drücken Sie  und , um die Geschwindigkeit schrittweise zu ändern, oder halten Sie die Taste gedrückt, um die Geschwindigkeit beständig zu ändern.</p> <p>Wenn die Geschwindigkeit auf Null gesetzt ist, drücken Sie , um den Rückwärtsgang einzulegen (<i>Rückwärtsschub, Seite 22</i>).</p>
	<p>Drücken Sie die Taste, um die Steuerkurs-Fixierung zu aktivieren. Bei der Steuerkurs-Fixierung wird mithilfe des Elektromotors der aktuelle Steuerkurs beibehalten (<i>Beibehalten des Steuerkurses, Seite 20</i>).</p> <p>Drücken Sie die Taste erneut, um die Steuerkurs-Fixierung zu deaktivieren, den Propeller zu stoppen und die manuelle Steuerung wieder aufzunehmen.</p> <p>Halten Sie die Taste gedrückt, um die Steuerkurs-Fixierung festzulegen, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen (<i>Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen, Seite 21</i>).</p>
	<p>Drücken Sie die Taste, um die Ankersperre zu aktivieren. Bei der Ankersperre wird mithilfe des Elektromotors die Position beibehalten (<i>Halten der Position, Seite 21</i>).</p> <p>Drücken Sie die Taste erneut, um die Ankersperre zu deaktivieren und zum vorherigen Steuerungsmodus zurückzukehren.</p> <p>Halten Sie die Taste gedrückt, um die Position der Ankersperre zu verschieben, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen (<i>Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen, Seite 22</i>).</p>

Taste	Beschreibung
	Drücken Sie die Taste, um das Menü zu öffnen. Drücken Sie die Taste, um das Menü zu verlassen.
	Drücken Sie die Taste, um einen Wegpunkt zu markieren.
1 bis 4	Drücken Sie die Taste, um den Kurzbefehl für den Garmin Kartenplotter zu öffnen, der dieser Taste zugewiesen ist. <sup>1</sup>

## Display der Fernbedienung



<sup>1</sup> Erfordert eine Verbindung mit einem kompatiblen Garmin Kartenplotter. Anweisungen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

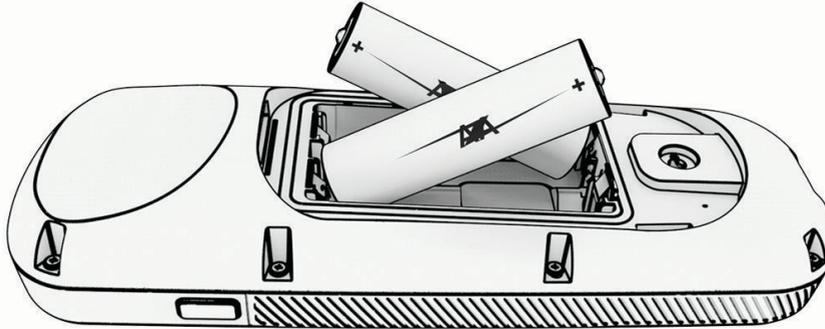
	<p>Zeigt den Betriebszustand des Elektromotors an.          Beispielsweise wird bei aktivierter manueller Steuerung die Option Manuell angezeigt und bei aktivierter Steuerkurs-Fixierung die Option Steuerkurs-Fixierung sowie der festgelegte Punkt der Steuerkurs-Fixierung in Grad.</p>
	<p>Zeigt den Batteriestatus des Elektromotors an.          Grün: Der Batteriespannungspegel des Motors ist gut.          Gelb: Der Batteriespannungspegel des Motors liegt im mittleren Bereich.          Rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist niedrig.          Blinkt rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist extrem schwach.  <b>TIPP:</b> Sie können die Darstellung des Batteriestatus des Elektromotors ändern, damit eine numerische Spannung anstelle eines Symbols angezeigt wird (<i>Elektromotoreinstellungen, Seite 28</i>).</p> <p>Zeigen Sie den Batteriestand der Fernbedienung an, indem Sie  drücken.</p>
	<p>Zeigt den Status des Propellers an.          Weiß, dreht sich: Der Propeller liefert Vorwärtsschub.          Rot, dreht sich: Der Propeller liefert Rückwärtsschub.<sup>2</sup>          Dreht sich nicht: Der Propeller ist eingeschaltet. Die Geschwindigkeit ist auf Null eingestellt.          Nicht angezeigt: Der Propeller ist aus.</p>
	<p>Zeigt die GPS-Signalstärke des Elektromotors an.</p>
<p>PROPELLER</p>	<p>Zeigt die Geschwindigkeitsstufe des Propellers an (<i>Anpassen der Geschwindigkeit des Motors, Seite 19</i>).</p> <p>Wenn der Propeller aktiv Rückwärtsschub liefert, wird die Geschwindigkeitsstufe rot angezeigt.<sup>2</sup></p> <p><b>HINWEIS:</b> Die Propellergeschwindigkeit wird nicht angezeigt, wenn der Motor den Tempomaten verwendet.</p>
<p>GESCHWINDIGKEIT ÜBER GRUND</p>	<p>Zeigt die gemessene Geschwindigkeit über Grund (SOG) an.</p>

<sup>2</sup> Der Motor ist bei Rückwärtsschub möglicherweise lauter als bei Vorwärtsschub.

## Einlegen von Batterien

Die Fernbedienung wird mit zwei AA-Batterien betrieben (nicht im Lieferumfang enthalten). Die besten Ergebnisse erzielen Sie mit Lithium-Batterien.

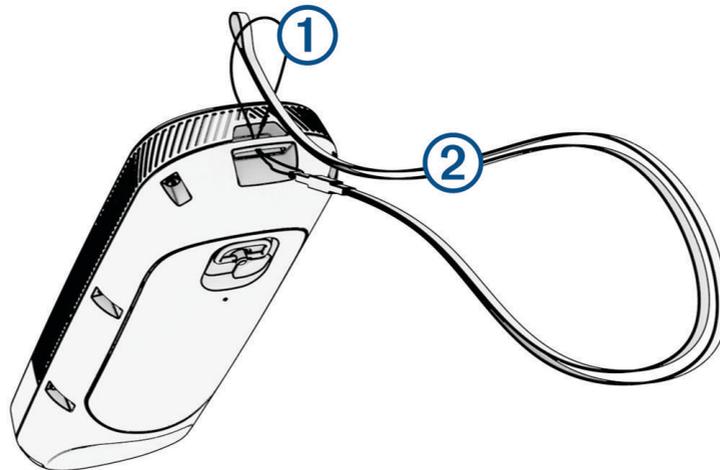
- 1 Drehen Sie den D-Ring gegen den Uhrzeigersinn, und ziehen Sie ihn nach oben, um die Abdeckung abzunehmen.
- 2 Legen Sie zwei AA-Batterien ein, und achten Sie dabei auf die korrekte Ausrichtung der Pole.



- 3 Setzen Sie die Batterieabdeckung wieder auf, und drehen Sie den D-Ring im Uhrzeigersinn.

## Anbringen der Trageschleife

- 1 Führen Sie die Schlaufe der Trageschleife ① von der Rückseite der Fernbedienung durch den Schlitz.



- 2 Führen Sie das andere Ende der Schlaufe ② durch die kleine Schlaufe, und ziehen Sie es fest.
- 3 Tragen Sie die Trageschleife bei Bedarf um den Hals oder das Handgelenk, um sie während der Nutzung festzuhalten.

## Navigieren des Menüs

Verwenden Sie das Menü und die Pfeiltasten, um im Menü auf der Fernbedienung zu navigieren.

- Drücken Sie **≡** um das Menü zu öffnen.
- Drücken Sie **▼** bzw. **▲**, um zwischen verschiedenen Menüelementen zu wechseln.
- Drücken Sie **▶**, um ein Menüelement auszuwählen.
- Drücken Sie **◀**, um zurück zu einem vorherigen Menüelement zu wechseln.
- Drücken Sie **≡** um das Menü zu verlassen, oder drücken Sie wiederholt **◀**, bis Sie zum Hauptmenü zurückgekehrt sind.

## Kalibrieren der Fernbedienung

### HINWEIS

Kalibrieren Sie den elektronischen Kompass im Freien. Erhöhen Sie die Richtungsgenauigkeit, indem Sie sich nicht in der Nähe von Gegenständen aufhalten, die Magnetfelder beeinflussen, z. B. Autos, Gebäude oder überirdische Stromleitungen.

Sie müssen den Kompass in der Fernbedienung kalibrieren, um den Motor mittels Gesten zu bedienen. Wenn die Gestensteuerungen nach der Kalibrierung nicht ordnungsgemäß funktionieren, können Sie diesen Vorgang so oft wie erforderlich wiederholen.

- 1 Wählen Sie  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Kalibrieren**.
- 2 Wählen Sie **Start**, und folgen Sie den Anweisungen auf dem Display.

## Koppeln der Fernbedienung

Die Fernbedienung ist ab Werk mit dem Trolling Motor gekoppelt. Falls die Verbindung verloren ging, müssen Sie jedoch evtl. eine erneute Kopplung durchführen.

- 1 Schalten Sie den Trolling Motor ein.
- 2 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Trolling Motors drei Mal die Taste , um den Kopplungsmodus zu aktivieren.  
Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Trolling Motors leuchtet blau, während eine Verbindung gesucht wird.
- 3 Die Fernbedienung muss sich in einer Entfernung von maximal 1 m (3 Fuß) zur Anzeige des Trolling Motors befinden.
- 4 Schalten Sie die Fernbedienung ein.
- 5 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Koppeln** > **Start**.  
Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Trolling Motors leuchtet grün, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.

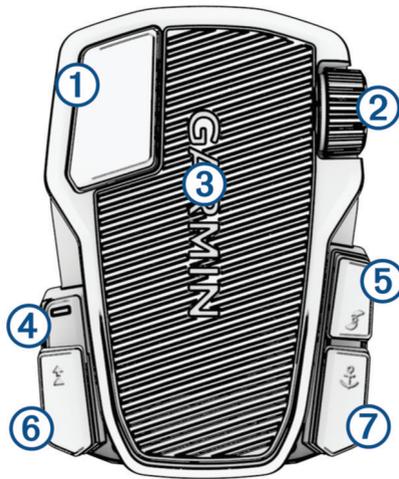
## Koppeln einer zusätzlichen Fernbedienung

Nachdem Sie die erste Fernbedienung verbunden haben, können Sie sie verwenden, um eine zweite Fernbedienung zu koppeln.

Zusätzlich zu einem Fußpedal, einem Wearable und einem Kartenplotter können bis zu zwei Fernbedienungen gleichzeitig mit dem Elektromotor verbunden sein.

- 1 Schalten Sie den Elektromotor ein.
- 2 Wählen Sie auf der bereits gekoppelten Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Zusätzliche Fernbedienung hinzufügen**.  
Das Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet blau, wenn es zum Koppeln bereit ist.
- 3 Die zusätzliche Fernbedienung muss sich in einer Entfernung von maximal 1 m (3 Fuß) zur Anzeige des Elektromotors befinden.
- 4 Schalten Sie die zusätzliche Fernbedienung ein.
- 5 Wählen Sie auf der zusätzlichen Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Koppeln** > **Start**.  
Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet grün, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde. Auf der ursprünglichen Fernbedienung wird die Meldung **Gerät gefunden** angezeigt. Auf der zusätzlichen Fernbedienung wird **Verbunden** angezeigt.

# Fußpedal

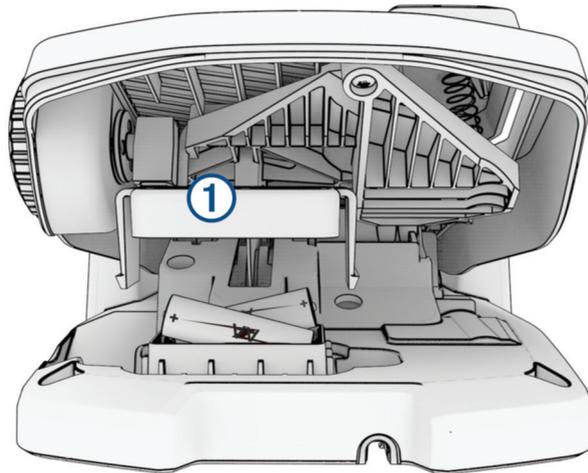


①	Vorübergehende Steuerung des Propellers	Halten Sie die Taste gedrückt, um den Propeller bei der festgelegten Geschwindigkeit einzuschalten. Lassen Sie die Taste los, um den Propeller auszuschalten.
②	Geschwindigkeitsrad	Drehen Sie das Rad nach vorne, um die Propellergeschwindigkeit oder die Geschwindigkeit des Tempomaten zu erhöhen. Drehen Sie das Rad nach hinten, um die Propellergeschwindigkeit oder die Geschwindigkeit des Tempomaten zu verringern. <b>HINWEIS:</b> Das Geschwindigkeitsrad ist inaktiv, wenn die Ankersperre aktiviert ist.
③	Steuerungspedal	Drücken Sie das Pedal mit den Zehen, um den Motor im Uhrzeigersinn zu drehen. Drücken Sie das Pedal mit der Ferse, um den Motor entgegen dem Uhrzeigersinn zu drehen. <b>HINWEIS:</b> Wenn die Ankersperre oder die Steuerkurs-Fixierung aktiviert ist oder Sie einer Route folgen, kippen Sie das Pedal oder drücken Sie eine Taste, um die manuelle Steuerung mit der vorherigen Propellergeschwindigkeit wieder aufzunehmen.
④	Status-LED	Zeigt den Status des Fußpedals an ( <i>Statusanzeige, Seite 18</i> ).
⑤	Fortlaufende Steuerung des Propellers	Drücken Sie die Taste, um den Propeller ein- oder auszuschalten ( <i>Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18</i> ). Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln ( <i>Rückwärtsschub, Seite 22</i> ).
⑥	Steuerkurs-Fixierung	Drücken Sie die Taste einmal, um den aktuellen Steuerkurs festzulegen und beizubehalten ( <i>Beibehalten des Steuerkurses, Seite 20</i> ). Drücken Sie die Taste erneut, um die Steuerkurs-Fixierung zu deaktivieren, den Propeller zu stoppen und die manuelle Steuerung wieder aufzunehmen. Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln ( <i>Rückwärtsschub, Seite 22</i> ). <b>TIPP:</b> Sie können die Taste deaktivieren, indem Sie sie sechsmal drücken. Wenn Sie sie erneut sechsmal drücken, wird sie wieder aktiviert.
⑦	Ankersperre	Drücken Sie die Taste, um die Ankersperre zu aktivieren. Bei der Ankersperre wird mithilfe des Elektromotors die Position beibehalten ( <i>Halten der Position, Seite 21</i> ). Drücken Sie die Taste erneut, um die Ankersperre zu deaktivieren und zum vorherigen Steuerungsmodus zurückzukehren. <b>TIPP:</b> Sie können die Taste deaktivieren, indem Sie sie sechsmal drücken. Wenn Sie sie erneut sechsmal drücken, wird sie wieder aktiviert.

## Einlegen von Batterien

Das Fußpedal kann mit zwei AA-Alkali-, NiMH- oder Lithium-Batterien (nicht im Lieferumfang enthalten) betrieben werden. Die besten Ergebnisse erzielen Sie mit Lithium-Batterien.

- 1 Heben Sie die Vorderseite des Pedals so weit wie möglich an.
- 2 Drücken Sie die Seiten der Batterieabdeckung ① zusammen, und ziehen Sie sie nach oben, um sie zu entfernen.



- 3 Legen Sie zwei AA-Batterien ein, und achten Sie dabei auf die korrekte Ausrichtung der Pole.
- 4 Setzen Sie die Batterieabdeckung über die Batterien, und drücken Sie sie nach unten, bis beide Seiten einrasten.

## Koppeln des Fußpedals

Das Fußpedal ist ab Werk mit dem Elektromotor gekoppelt. Falls die Verbindung verloren ging, müssen Sie jedoch evtl. eine erneute Kopplung durchführen.

- 1 Schalten Sie den Elektromotor ein.
- 2 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Elektromotors drei Mal , um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet blau, während eine Verbindung gesucht wird.
- 3 Das Fußpedal muss sich in einer Entfernung von maximal 1 m (3 Fuß) zur Anzeige des Elektromotors befinden.
- 4 Verbinden Sie das Fußpedal über das Netzkabel mit der Stromversorgung, oder legen Sie Batterien ein, um es einzuschalten.
- 5 Halten Sie innerhalb von 30 Sekunden nach dem Einschalten des Fußpedals die Taste  gedrückt, bis die Status-LED am Fußpedal blau leuchtet.
- 6 Lassen Sie  los.

Die Status-LED am Fußpedal leuchtet blau, während es nach einer Verbindung sucht. Wenn die Kopplung mit dem Elektromotor erfolgreich war, schaltet sie sich aus.

Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet grün, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.

## Statusanzeige

Die LED am Fußpedal zeigt den Status des Fußpedals an.

Leuchtet grün	Das Fußpedal schaltet sich ein.
Leuchtet und blinkt blau	Das Fußpedal wird gekoppelt. Die LED schaltet sich aus, wenn es eine Verbindung mit dem Elektromotor hergestellt hat oder das Zeitlimit der Kopplung erreicht wurde, ohne dass eine Verbindung hergestellt wurde.
Blinkt grün, wenn eine Taste gedrückt wird	Das Fußpedal ist mit dem Elektromotor verbunden und sendet einen Befehl für die Taste, die gedrückt wird.
Blinkt rot, wenn eine Taste gedrückt wird	Das Fußpedal ist nicht mit dem Elektromotor verbunden.
Aus	Die LED schaltet sich aus, wenn das Pedal mit dem Elektromotor verbunden ist und keine Befehle sendet. Auf diese Weise wird die Batterie-Laufzeit verlängert.

## Deaktivieren der Autopilot-Tasten am Fußpedal

Zum Deaktivieren oder erneuten Aktivieren der Autopilot-Tasten am Fußpedal müssen Sie zunächst sicherstellen, dass das Fußpedal mit Strom versorgt wird.

Sie können die Taste für die Steuerkurs-Fixierung (⬆️) und die Taste für die Ankersperre (⚓) am Fußpedal einzeln deaktivieren, damit diese nicht versehentlich betätigt werden.

Drücken Sie die Taste sechsmal schnell, um sie zu deaktivieren.

Die Status-LED leuchtet 1 Sekunde lang rot, um anzuzeigen, dass die Taste deaktiviert ist.

**TIPP:** Wenn Sie die Taste wieder aktivieren möchten, drücken Sie sie schnell sechsmal. Die Status-LED leuchtet 1 Sekunde lang grün, um anzuzeigen, dass die Taste aktiviert ist.

## Bedienung

Sie können die Fernbedienung, das Fußpedal, einen kompatiblen Garmin Kartenplotter, ein kompatibles Garmin Wearable oder eine Kombination dieser Geräte verwenden, um den Elektromotor zu bedienen.

Im Allgemeinen gelten die meisten Anweisungen für die Fernbedienung auch für einen verbundenen Kartenplotter. Spezifische Anweisungen für Kartenplotter finden Sie im aktuellen Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

**HINWEIS:** Einige Funktionen, die bei Verwendung der Fernbedienung und des Kartenplotters verfügbar sind, stehen bei der ausschließlichen Verwendung des Fußpedals nicht zur Verfügung.

## Ein- und Ausschalten des Propellers

### **WARNUNG**

Verwenden Sie den Motor nicht an Orten, an denen Sie selbst oder andere Personen im Wasser mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommen könnten. Dies kann zu schweren Verletzungen führen.

Lassen Sie den Motor nicht laufen, wenn sich der Propeller nicht im Wasser befindet. Wenn jemand mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommt, kann es zu schweren Verletzungen kommen.

- 1 Lassen Sie den Elektromotor bei Bedarf herunter (*Herunterlassen des Motors aus der eingeholten Position, Seite 1*).

**HINWEIS:** Der Propeller kann nicht eingeschaltet werden, wenn sich der Elektromotor in der eingeholten Position befindet.

- 2 Drücken Sie auf der Fernbedienung oder dem Fußpedal die Taste , um den Propeller einzuschalten.
- 3 Drücken Sie , um den Propeller auszuschalten.

## Anpassen der Geschwindigkeit des Motors

Passen Sie die Geschwindigkeit des Trolling Motors über die Fernbedienung oder das Fußpedal an.

- 1 Drücken Sie bei Bedarf auf der Fernbedienung die Taste  oder steuern Sie mit dem Fußpedal, um den manuellen Modus zu aktivieren.
- 2 Wählen Sie eine Option:
  - Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste  bzw. , um die Geschwindigkeit des Motors zu erhöhen bzw. zu verringern.
  - Drehen Sie auf dem Fußpedal das Geschwindigkeitsrad in die Ihnen entgegengesetzte Richtung bzw. in Ihre Richtung, um die Geschwindigkeit des Motors zu erhöhen bzw. zu verringern.Das Feld PROPELLER auf der Fernbedienung und die Balken auf der Anzeige geben die Propellergeschwindigkeit an (*Anzeige des Elektromotors, Seite 5*).
- 3 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).

Die ausgewählte Propellergeschwindigkeit wird beibehalten, wenn der Propeller ausgeschaltet wird oder wenn Sie eine andere Funktion des Motors starten, z. B. die Geschwindigkeitsregelung oder die Ankersperre.

## Wechseln zur maximalen Drehzahl

- 1 Drücken Sie auf der Fernbedienung zweimal die Taste .  
Die Propellergeschwindigkeit des Elektromotors erhöht sich schnell auf die maximale Drehzahl.
- 2 Drücken Sie , um zur vorherigen Propellerdrehzahl zurückzukehren.  
**TIPP:** Beim Fahren mit maximaler Drehzahl können Sie auf der Fernbedienung die Taste  drücken, um die Propellerdrehzahl langsam zu verringern.

## Beibehalten der Geschwindigkeit

Zum Verwenden des Tempomaten müssen Sie zunächst den Trolling Motor kalibrieren (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*).

Der Tempomat ist eine Autopilotfunktion, mit der eine bestimmte Geschwindigkeit über Grund eingestellt und beibehalten wird. Dabei werden automatisch Anpassungen bezüglich Änderungen der Strömung und des Windes vorgenommen.

**HINWEIS:** Sie können den Tempomaten nur über die Fernbedienung aktivieren. Jedoch können Sie die Geschwindigkeit und die Richtung sowohl über die Fernbedienung als auch über das Fußpedal steuern.

- 1 Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste .  
Der Tempomat wird bei der aktuellen Geschwindigkeit aktiviert.
  - 2 Passen Sie die Geschwindigkeit über die Fernbedienung oder das Fußpedal nach Bedarf an.
  - 3 Passen Sie den Steuerkurs über die Fernbedienung oder das Fußpedal nach Bedarf an.  
**TIPP:** Sie können den Tempomaten verwenden, um während der Verwendung der Steuerkurs-Fixierung (*Beibehalten des Steuerkurses, Seite 20*) oder beim Folgen einer Route (*Navigieren von Routen, Seite 24*) die Geschwindigkeit einzustellen.
- Drücken Sie , um den Tempomaten zu deaktivieren und den Propeller auszuschalten.

## Betrieb eines halb heruntergelassenen Propellers

In bestimmten Situationen ist ein Betrieb des Propellers des Trolling Motors im halb heruntergelassenen Zustand möglich, beispielsweise beim Fahren über Pflanzen oder Hindernissen unter Wasser.

- 1 Der Trolling Motor muss sich in der heruntergelassenen Position befinden. Ziehen Sie dann das Zugseil vollständig nach oben, um die Verriegelung zu lösen, und halten Sie es weiterhin fest.
- 2 Ziehen Sie das Zugseil nach oben und nach hinten, um den Motor langsam anzuheben, bis er so hoch ist, dass er nicht mit Pflanzen oder Hindernissen in Berührung kommt.  
Der Propeller dreht sich nicht mehr, und der Motor dreht sich zur Seite.
- 3 Verwenden Sie die Fernbedienung oder das Fußpedal, um den Propeller einzuschalten und den Motor bei Bedarf zu steuern.  
**HINWEIS:** Wenn Sie den Motor mehr als halbhoch ziehen, stoppt der Propeller aus Sicherheitsgründen automatisch, jedoch dreht sich der Motor nicht zur Seite.
- 4 Wenn Sie das Hindernis hinter sich gelassen haben, senken Sie den Motor langsam in die heruntergelassene Position ab, oder heben Sie ihn in die eingeholte Position.

Nachdem Sie den Motor im halb heruntergelassenen Zustand betrieben haben, müssen Sie ihn evtl. manuell auf eine Seite drehen, bevor Sie ihn in die eingeholte Position heben, damit er ordnungsgemäß auf den Schienen liegt.

## Steuerung

### Manuelles Steuern des Trolling Motors

Der manuelle Modus ist der Standardbetriebsmodus des Trolling Motors. Im manuellen Modus können Sie die Richtung und Geschwindigkeit des Trolling Motors nach Bedarf anpassen.

**HINWEIS:** Der Trolling Motor befindet sich beim Einschalten standardmäßig im manuellen Modus.

- 1 Wählen Sie bei Bedarf auf der Fernbedienung die Taste .
- 2 Wählen Sie eine Aktion:
  - Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste  bzw. , um zu steuern.  
**HINWEIS:** Sie können auch Gestensteuerungen verwenden, um das Boot mit der Fernbedienung manuell zu steuern (*Steuern mit Gestensteuerungen, Seite 21*).
  - Beim Fußpedal drücken Sie das Pedal mit den Zehen und der Ferse, um zu steuern.

### Beibehalten des Steuerkurses

Zum Verwenden der Funktion für die Steuerkurs-Fixierung müssen Sie zunächst den Elektromotor kalibrieren (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*).

Sie können die Steuerkurs-Fixierung aktivieren, damit sich das Boot weiter in dieselbe Kompassrichtung bewegt. Der Motor passt den Kurs möglicherweise automatisch an, um eine Kompensation für Drift durch Wind, Strömungen oder Ähnliches vorzunehmen.

- 1 Steuern Sie das Boot in die Richtung, in die Sie fahren möchten.
- 2 Wählen Sie auf der Fernbedienung oder dem Fußpedal die Taste   
**HINWEIS:** Passen Sie die Richtung an, indem Sie  und  drücken oder Gestensteuerungen verwenden (*Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen, Seite 21*).

Wenn Sie die Steuerkurs-Fixierung deaktivieren und zum manuellen Modus zurückkehren möchten, wählen Sie   oder betätigen Sie das Fußpedal.

## Ändern des Verhaltens für die Steuerkurs-Fixierung

Standardmäßig kann durch die Steuerkurs-Fixierung der Kurs angepasst werden, damit eine Kompensation für den Drift ausgeführt wird und sich das Boot weiterhin in dieselbe Richtung bewegt. Auf Wunsch können Sie die Steuerkurs-Fixierung so konfigurieren, dass Drift ignoriert wird und der Bug des Boots einfach weiterhin in dieselbe Richtung zeigt.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Steuerkurs-Fixierung**
- 2 Wählen Sie **Bootsausrichtung**.

Wählen Sie Gehe zu, um zurück zum Standardmodus für die Steuerkurs-Fixierung zu wechseln.

## Halten der Position

Zum Verwenden der Ankersperre müssen Sie zunächst den Trolling Motor kalibrieren (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*).

Bei der Ankersperre handelt es sich um eine Autopilotfunktion, die das GPS verwendet, um mithilfe des Trolling Motors die Position einzustellen und beizubehalten, wodurch sie wie ein physischer Anker agiert.

- 1 Steuern Sie das Boot an eine Position, an der Sie die Ankersperre setzen möchten.
- 2 Wählen Sie auf der Fernbedienung oder dem Fußpedal die Taste .  
**HINWEIS:** Passen Sie die Position der Ankersperre um 1,5 m (5 Fuß) an, indem Sie auf der Fernbedienung eine Pfeiltaste drücken oder Gestensteuerungen verwenden (*Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen, Seite 22*).

Deaktivieren Sie die Ankersperre, indem Sie erneut  drücken oder mit dem Fußpedal steuern.

## Gestensteuerungen

Sie können mit der Fernbedienung in eine Richtung zeigen oder die Fernbedienung bewegen, um mit dem Elektro-Bootsmotor zu interagieren. Sie müssen den Kompass im Elektro-Bootsmotor (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*) und den Kompass in der Fernbedienung kalibrieren (*Kalibrieren der Fernbedienung, Seite 14*), bevor Sie Gestensteuerungen verwenden.

### Steuern mit Gestensteuerungen

Sie können den Motor steuern, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen.

- 1 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).
- 2 Halten Sie  gedrückt.
- 3 Halten Sie  gedrückt, und zeigen Sie gleichzeitig mit der Fernbedienung nach links oder rechts, um nach Backbord oder Steuerbord zu steuern.
- 4 Lassen Sie  los, um nicht weiter zu steuern.

### Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen

Sie können die Fernbedienung bewegen, um die Steuerkurs-Fixierung anzupassen (*Beibehalten des Steuerkurses, Seite 20*).

- 1 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).
- 2 Halten Sie  gedrückt.
- 3 Zeigen Sie mit der Fernbedienung in die Richtung, in die Sie den Steuerkurs anpassen möchten.
- 4 Lassen Sie  los, um die Richtung des Steuerkurses einzustellen.

## Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen

Bewegen Sie die Fernbedienung, um die Position während der Verwendung der Ankersperre anzupassen (*Halten der Position, Seite 21*).

- 1 Halten Sie  gedrückt.
- 2 Zeigen Sie mit der Fernbedienung in die Richtung, in die Sie die Position verschieben möchten.  
Die Position wird um 1,5 m (5 Fuß) in die Richtung verschoben, in die Sie zeigen.
- 3 Lassen Sie  los.
- 4 Wiederholen Sie dieses Verfahren, bis Sie sich in der gewünschten Position befinden.

## Rückwärtsschub

Im manuellen Modus kann der Propeller rückwärts betrieben werden. In einigen Situationen kann es nützlich sein, den Propeller kurze Zeit rückwärts laufen zu lassen, um beispielsweise bei engen Verhältnissen zurückzusetzen und dabei weniger mit dem Motor zu steuern.

Der Propeller des Elektromotors ist vorrangig für Vorwärtsschub konzipiert und erzeugt Rückwärtsschub daher weniger effizient. Dadurch ist der Motor insbesondere bei hoher Propellerdrehzahl lauter und verursacht mehr Unterwasserturbulenzen.

### HINWEIS

Setzen Sie den Rückwärtsschub sparsam ein, um Kavitation und einen übermäßigen Verschleiß des Propellers sowie des Motors des Propellerantriebs zu minimieren.

## Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang

- Wählen Sie eine Option:
  - Drücken Sie auf der Fernbedienung zweimal die Taste .
  - Drücken Sie auf dem Fußpedal zweimal  oder .

Die Geschwindigkeitsstufe auf dem Display der Fernbedienung und die Geschwindigkeitsbalken auf dem Anzeigefeld des Elektromotors werden im Rückwärtsgang in Rot angezeigt.

**HINWEIS:** Beim Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang wird für die Propellerdrehzahl automatisch die letzte Geschwindigkeit eingestellt, die in dem entsprechenden Schubmodus verwendet wurde. Durch den Wechsel zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub wird der Propeller automatisch ausgeschaltet. Durch den Wechsel zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub in einem Autopilot-Modus wechselt der Motor automatisch wieder zum manuellen Modus.

## Wegpunkte

Wegpunkte werden zum Markieren von Positionen verwendet, damit Sie später dorthin zurückkehren können. Auf dem Elektromotor können bis zu 5.000 Wegpunkte gespeichert werden.

Wenn der Elektromotor mit einem Kartenplotter verbunden ist, werden die auf dem Elektromotor und dem Kartenplotter gespeicherten Wegpunkte automatisch synchronisiert.

**HINWEIS:** Zur Vermeidung unbeabsichtigter Datenverluste beim Löschen von Wegpunkten, Wiederherstellen der Standardeinstellungen oder Löschen von Benutzerdaten über die Elektromotor-Fernbedienung werden die Wegpunkte auf dem Kartenplotter nicht gelöscht. Wenn Sie jedoch einen Wegpunkt vom Kartenplotter löschen, wird er automatisch auf dem Elektromotor gelöscht.

## Erstellen von Wegpunkten

Sie können die aktuelle Position als Wegpunkt speichern.

- 1 Begeben Sie sich bei Bedarf an eine Position, die Sie als Wegpunkt speichern möchten.
- 2 Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste .

## Navigieren zu einem Wegpunkt

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Navigieren zu**.
- 4 Schalten Sie den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).  
Der Trolling Motor navigiert zur Wegpunktposition (*Navigation, Seite 26*).

## Anzeigen von Wegpunktdetails

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Lesen**.

## Bearbeiten von Wegpunktnamen

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Bearb..**
- 4 Geben Sie einen neuen Namen für den Wegpunkt ein.

## Löschen von Wegpunkten

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Löschen**.

## Routen

Eine Route setzt sich aus einer Reihe von Positionen zusammen, die zum Ziel führen.

Wenn Sie den Trolling Motor mit einem Kartenplotter verbinden, werden die auf dem Kartenplotter gespeicherten Routen mit den auf dem Trolling Motor gespeicherten Routen synchronisiert. Wenn Routen auf einem Gerät gelöscht oder bearbeitet werden, wirkt sich dies automatisch entsprechend auf die auf dem anderen Gerät gespeicherten Routen aus. Routen können nur auf dem Kartenplotter erstellt werden.

Sie können bis zu 100 Routen speichern.

## Navigieren von Routen

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.
- 2 Wählen Sie eine Route.
- 3 Wählen Sie **Navigieren zu**.
- 4 Wählen Sie eine Option:
  - Wenn Sie auf der Route ab dem Ausgangspunkt navigieren möchten, der beim Erstellen der Route verwendet wurde, wählen Sie **Voraus**.
  - Wenn Sie auf der Route ab dem Zielpunkt navigieren möchten, der beim Erstellen der Route verwendet wurde, wählen Sie **Rückwärts**.
  - Wählen Sie **Vom Start**, wenn Sie von der aktuellen Position zum Anfang der Route navigieren möchten.
- 5 Schalten Sie den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).  
Der Elektromotor navigiert die Route in der gewählten Richtung (*Navigation, Seite 26*).

Wenn Sie sich dem Ende der Route nähern, wechselt der Elektromotor standardmäßig zur Ankersperre und behält die Position am Ende der Route bei. Sie können dieses Verhalten in den Einstellungen ändern (*Elektromotoreinstellungen, Seite 28*).

## Anzeigen von Routendetails

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.
- 2 Wählen Sie eine Route.
- 3 Wählen Sie **Lesen**.

## Bearbeiten von Routennamen

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.
- 2 Wählen Sie eine Route.
- 3 Wählen Sie **Bearb..**
- 4 Geben Sie einen neuen Namen für die Route ein.

## Löschen von Routen

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.
- 2 Wählen Sie eine Route.
- 3 Wählen Sie **Löschen**.

## Tracks

Als Track wird die Aufzeichnung des mit dem Schiff zurückgelegten Weges bezeichnet. Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet und kann gespeichert werden. Sie können bis zu 50 Tracks speichern.

Wenn Sie den Trolling Motor mit einem Kartenplotter verbinden, werden der aktive Track und die gespeicherten Tracks auf dem Kartenplotter mit dem aktiven Track und den gespeicherten Tracks auf dem Trolling Motor synchronisiert. Wenn Routen auf einem Gerät hinzugefügt, gelöscht oder bearbeitet werden, wirkt sich dies automatisch entsprechend auf den auf dem anderen Gerät aktiven Track und die gespeicherten Tracks aus.

## Speichern des aktiven Tracks

Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet. Sie können den aktiven Track speichern und ihn später navigieren.

Sie können auf dem Trolling Motor bis zu 50 Tracks speichern.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Tracks** > **Aktiven Track speichern**.

Der aktive Track wird mit dem aktuellen Datum als Tracknamen gespeichert.

- 2 Ändern Sie den Namen des gespeicherten Tracks (optional).

## Löschen des aktiven Tracks

Wählen Sie  > **Tracks** > **Aktiven Track löschen**.

Der Trackspeicher wird gelöscht, und die Aufzeichnung des aktiven Tracks wird fortgesetzt.

## Navigieren zum Start des aktiven Tracks

Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet. Sie können entlang der zurückgelegten Strecke von der aktuellen Position zurück zum Ausgangspunkt des aktiven Tracks navigieren.

- 1 Wählen Sie  > **Tracks** > **Auf gleichem Weg zurück**.
- 2 Schalten Sie den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).

Der Trolling Motor navigiert entlang der zurückgelegten Strecke zurück zum Ausgangspunkt des aktiven Tracks (*Navigation, Seite 26*).

## Verfolgen eines gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie  > **Tracks** > **Gespeicherte Tracks**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.

- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie **Navigieren zu**.
- 4 Wählen Sie eine Option:
  - Wählen Sie **Voraus**, um den gespeicherten Track vom Anfang zum Ende zu navigieren.
  - Wählen Sie **Rückwärts**, um den gespeicherten Track vom Ende des Tracks zum Anfang zu navigieren.
- 5 Schalten Sie den Propeller ein (*Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 18*).

Der Trolling Motor steuert in der gewählten Richtung entlang des gespeicherten Tracks (*Navigation, Seite 26*).

## Anzeigen der Details von gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Tracks** > **Gespeicherte Tracks**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie Überprüfen.**Lesen**

## Bearbeiten des Namens eines gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Tracks** > **Gespeicherte Tracks**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie **Bearb..**
- 4 Geben Sie einen neuen Namen für den gespeicherten Track ein.

## Löschen eines gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Tracks** > **Gespeicherte Tracks**.  
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie **Löschen**.

## Navigation

Damit Sie navigieren können, müssen Sie zunächst den Trolling Motor kalibrieren (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*).

Der Trolling Motor nutzt das GPS, um das Boot zu einer Wegpunktposition zu steuern oder einer Route bzw. einem Track zu folgen.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung eine Option:
  - Beginnen Sie mit der Navigation zu einem gespeicherten Wegpunkt (*Navigieren zu einem Wegpunkt, Seite 23*).
  - Beginnen Sie mit der Navigation einer gespeicherten Route (*Navigieren von Routen, Seite 24*).
  - Beginnen Sie damit, einen aktiven Track erneut zu verfolgen (*Navigieren zum Start des aktiven Tracks, Seite 25*).
  - Beginnen Sie mit der Navigation eines gespeicherten Tracks (*Verfolgen eines gespeicherten Tracks, Seite 25*).

**HINWEIS:** Sie können mit dem Trolling Motor auch einer Auto Guidance-Route folgen, wenn die Navigation über einen verbundenen Kartenplotter gestartet wird. Weitere Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

Auf dem Display der Fernbedienung wird Navigieren angezeigt, und der Trolling Motor steuert das Boot automatisch zum Ziel.

- 2 Passen Sie bei Bedarf die Geschwindigkeit an.

## Anhalten und Fortsetzen der Navigation

- 1 Wählen Sie während der Navigation eine Option auf der Fernbedienung:
  - Wählen Sie  > **Standby**, um die Navigation anzuhalten, die Fahrt jedoch in derselben Richtung mit derselben Geschwindigkeit fortzusetzen.
  - Wählen Sie , um die Navigation anzuhalten und die Ankersperre zu setzen.

Die Navigation stoppt, und der Trolling Motor kehrt zum manuellen Modus zurück oder behält die Position bei aktivierter Ankersperre bei.

- 2 Wählen Sie  > **Route folgen**, oder drücken Sie , um die Navigation fortzusetzen.
- 3 Starten Sie bei Bedarf den Propeller.

## Anhalten der Navigation

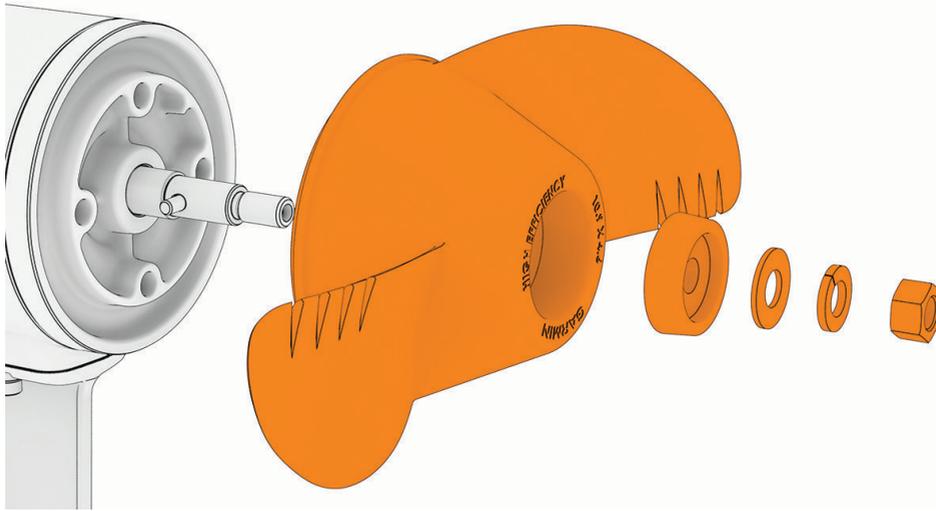
Wählen Sie  > **Navigation stoppen**.

Die Navigation stoppt, und der Trolling Motor kehrt zum manuellen Modus zurück.

## Austauschen des Propellers

Der Force Pro Trolling Motor umfasst einen Hochleistungspropeller und einen Weedless-Propeller. Folgen Sie diesen Schritten, wenn Sie die Propeller austauschen.

- 1 Entfernen Sie mit einem 15-mm-Steckschlüssel ( $\frac{9}{16}$  Zoll) die Mutter, mit der der Propeller befestigt ist.



- 2 Entfernen Sie den Propeller und legen Sie die Sicherungsscheibe, die Unterlegscheibe und die Opferanode beiseite.
- 3 Stellen Sie sicher, dass der Stift im Motorschaft des Propellers montiert ist und ersetzen Sie ihn bei Bedarf.
- 4 Installieren Sie den neuen Propeller.
- 5 Setzen Sie die Anode, die Unterlegscheibe, die Sicherungsscheibe und die Mutter wieder auf den Schaft des Propellerantriebs.
- 6 Verwenden Sie einen 15-mm-Steckschlüssel ( $\frac{9}{16}$  Zoll), um die Mutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf-ft) anzuziehen und so den Propeller zu sichern.

# Einstellungen

## Elektromotoreinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor**.

**WLAN:** Richtet die WLAN-Einstellungen für den Elektromotor ein (*Drahtlose Netzwerkeinstellungen, Seite 28*).

**Kalibrieren:** Kalibriert den Kompass des Elektromotors (*Kalibrieren des Elektromotors, Seite 7*) und richtet den Bugversatz des Elektromotors ein (*Einrichten des Bugversatzes, Seite 7*).

**Einheiten:** Richtet die Maßeinheiten ein.

**Akku:** Ändert die Darstellung der Batterieanzeige des Elektromotors, sodass kein Symbol sondern ein numerischer Wert angezeigt wird.

**Seite für eingeholten Propeller:** Legt fest, zu welcher Seite des Elektromotors sich der Propeller dreht, wenn der Elektromotor eingeholt wird. Dies ist hilfreich, wenn Sie andere Teile in der Nähe des eingeholten Propellers lagern.

**Auto ein:** Schaltet den Elektromotor ein, wenn das System mit Strom versorgt wird.

**Steuerkurs-Fixierung:** Legt das Verhalten der Steuercurs-Fixierung fest (*Ändern des Verhaltens für die Steuercurs-Fixierung, Seite 21*).

**Navigation – Ankunft:** Legt das Verhalten des Elektromotors fest, wenn Sie das Ende einer Route erreichen. Bei der Option Ankersperre behält der Elektromotor unter Verwendung der Ankersperre die Position bei, wenn das Boot das Ende der Route erreicht. Bei der Option Manuell schaltet sich der Propeller aus, wenn das Boot das Ende der Route erreicht.

### **ACHTUNG**

Wenn für die Einstellung Navigation – Ankunft die Option Manuell verwendet wird, müssen Sie bereit sein, die Steuerung des Boots zu übernehmen.

**Ankerverstärkung:** Legt die Reaktion des Elektromotors im Ankersperrmodus fest. Wenn der Elektromotor besser reagieren und sich schneller bewegen soll, erhöhen Sie den Wert. Wenn sich der Motor zu stark bewegt, verringern Sie den Wert.

**Navigationsverstärkung:** Legt die Reaktion des Elektromotors bei der Navigation fest. Wenn der Elektromotor besser reagieren und sich schneller bewegen soll, erhöhen Sie den Wert. Wenn sich der Motor zu stark bewegt, verringern Sie den Wert.

**Benutzerdaten löschen:** Löscht alle gespeicherten Wegpunkte, Routen, Tracks und den aktiven Track.

**HINWEIS:** Wenn eine Verbindung mit einem Kartenplotter besteht, werden mit dieser Option die Benutzerdaten sowohl vom Elektromotor als auch vom verbundenen Kartenplotter gelöscht.

**Werkseinstellungen:** Setzt die Einstellungen des Elektromotors auf Werksstandards zurück.

## Drahtlose Netzwerkeinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **WLAN**.

**HINWEIS:** Der aktive Wi-Fi® Modus wird oben auf der Seite angezeigt.

**Modus:** Richtet den Wi-Fi Modus ein. Sie können die Wi-Fi Technologie deaktivieren, dem Netzwerk eines Kartenplotters beitreten oder einen WLAN-Access-Point zum Verwenden der ActiveCaptain® App erstellen (*Erste Schritte mit der ActiveCaptain App, Seite 37*).

**Einrichten > Name:** Richtet den Namen des WLAN-Access-Points auf dem Trolling Motor -Bootsmotor ein (nur ActiveCaptain Modus).

**Einrichten > Kennwort:** Richtet das Kennwort des WLAN-Access-Points auf dem Trolling Motor ein (nur ActiveCaptain Modus).

## Fernbedienungseinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung**.

**Beleuchtung:** Passt die Beleuchtungseinstellungen an. (*Beleuchtungseinstellungen, Seite 29*)

**Signaltöne:** Legt fest, dass Signaltöne für Tastenbetätigungen und Alarme ausgegeben werden.

**Automatisch ausschalten:** Richtet die Zeitdauer ein, nach der sich die Fernbedienung automatisch ausschaltet.

**Kalibrieren:** Kalibriert die Fernbedienung für die Gestensteuerungsfunktionen (*Kalibrieren der Fernbedienung, Seite 14*).

**Koppeln:** Koppelt die Fernbedienung mit dem Elektromotor (*Koppeln der Fernbedienung, Seite 14*).

**Sprache:** Stellt die Sprache des auf dem Bildschirm angezeigten Texts ein.

**Werkseinstellungen:** Stellt die Werkseinstellungen der Fernbedienung wieder her. Hiermit werden auf der Fernbedienung die Werksstandards wiederhergestellt. Gespeicherte Benutzerdaten werden nicht entfernt.

## Beleuchtungseinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Beleuchtung**.

**Tasten:** Richtet die Beleuchtung so ein, dass sie beim Betätigen einer Taste eingeschaltet wird.

**Alarme:** Richtet die Beleuchtung so ein, dass sie eingeschaltet wird, wenn auf der Fernbedienung ein Alarmton ausgegeben wird.

**Zeitlimit:** Richtet die Zeitdauer ein, bevor die Displaybeleuchtung ausgeschaltet wird.

**Helligkeit:** Richtet die Helligkeitsstufe der Beleuchtung ein.

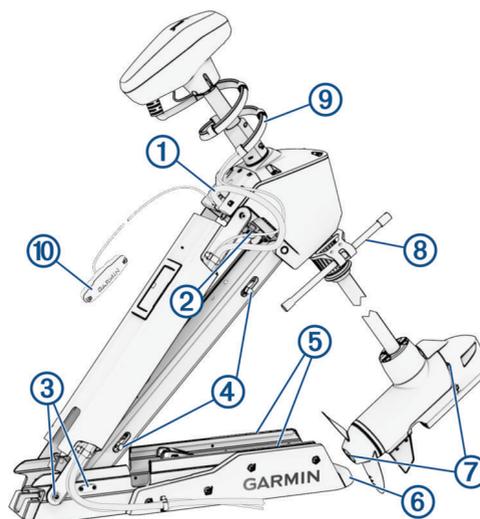
## Wartungsanforderungen und -zeitplan

### HINWEIS

Nach Verwendung des Motors in Salz- oder Brackwasser müssen Sie den gesamten Motor mit Frischwasser abspülen und mit einem weichen Tuch Silikonspray auf Wasserbasis auftragen. Sprühen Sie kein Wasser an die Schaftkappe. Dies könnte zu einem Wassereintritt führen, der zu Produktschäden führen könnte.

Zum Aufrechterhalten der Garantie müssen Sie routinemäßige Wartungsarbeiten durchführen, um den Motor zur Verwendung während der Saison vorzubereiten. Wenn Sie den Motor in trockenen und staubigen Umgebungen transportieren, beispielsweise auf Schotterstraßen oder unbefestigten Straßen, sollten Sie diese Arbeiten während der Saison nach Bedarf wiederholen.

Wartungsanweisungen und Informationen zu Ersatzteilen finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).



- Überprüfen Sie das Netzkabel  auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie es bei Bedarf.<sup>3</sup>

<sup>3</sup> Informationen zum Austausch finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).

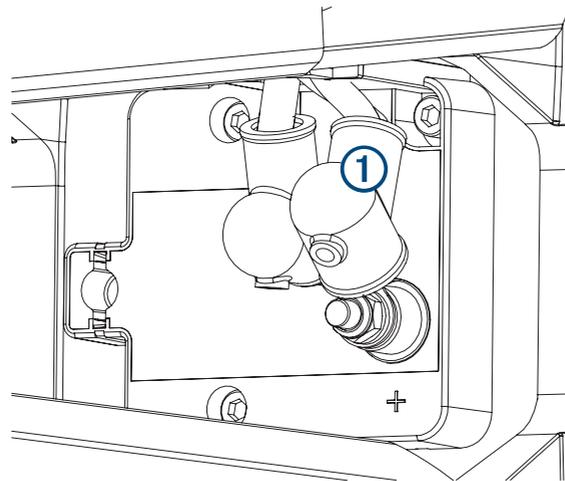
- Überprüfen und reinigen Sie die Stromanschlüsse und ziehen Sie bei Bedarf die Muttern ② an (*Überprüfen und Reinigen der Stromanschlüsse, Seite 30*).
- Schmieren Sie die Gelenke und Hülsen ③ (*Schmieren der Gelenke und Hülsen, Seite 31*).
- Reinigen und schmieren Sie den Riegelmechanismus zum Einholen und Herunterlassen ④ (*Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus, Seite 31*).
- Überprüfen Sie die Montageschienen ⑤ und ersetzen Sie sie bei Bedarf (*Überprüfen und Ersetzen der Schienen, Seite 33*).
- Prüfen Sie den Stoßfänger ⑥ und ersetzen Sie ihn bei Bedarf (*Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers, Seite 34*).
- Reinigen oder ersetzen Sie die Anoden im Motor des Propellerantriebs ⑦ (*Wartung der Anoden, Seite 34*).
- Falls montiert, müssen Sie die Gummianschläge an den Enden des Stabilisators ⑧ auf Verschleiß prüfen und bei Bedarf austauschen.
- Überprüfen Sie das Spulenkabel ⑨ auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie es bei Bedarf.<sup>4</sup>
- Überprüfen Sie das Zugseil und den Griff ⑩ auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie sie bei Bedarf (*Ersetzen des Zugseils, Seite 36*).

## Überprüfen und Reinigen der Stromanschlüsse

### ⚠ WARNUNG

Trennen Sie den Motor stets von der Batterie, bevor Sie mit dem Propeller, dem Motor des Propellerantriebs, elektrischen Verbindungen oder Elektronikgehäusen umgehen oder daran arbeiten, um schwere oder tödliche Verletzungen zu vermeiden.

- 1 Wenn sich der Motor in der ausgefahrenen Position befindet, entfernen Sie die Gummiabdeckungen von den Plus- und Minuspolen ①.

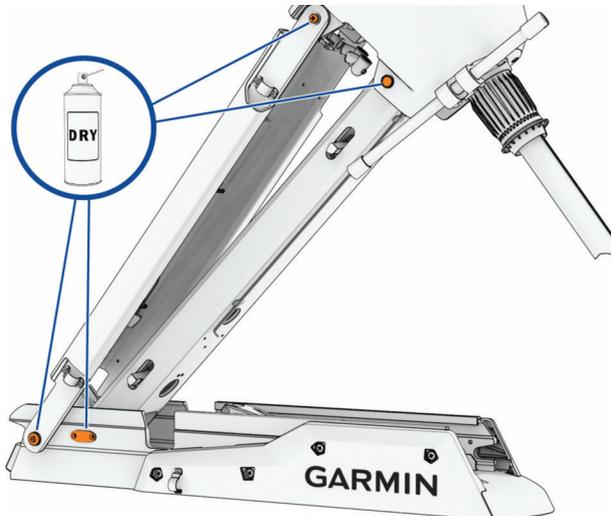


- 2 Prüfen Sie, ob die Anschlussmutter fest sitzen und sich die Ringanschlüsse nicht bewegen können.
- 3 Verwenden Sie bei Bedarf einen Drehmomentschlüssel und eine 10-mm-Stecknuss, um sicherzustellen, dass die Muttern mit einem Drehmoment von 4 Nm (36 lbf-in) angezogen sind.
- 4 Reinigen Sie bei Bedarf die Anschlüsse mit einer Drahtbürste, um Sie von Korrosion zu befreien.  
**HINWEIS:** Im Fall von starker Korrosion müssen Sie eventuell die Netzkabel entfernen, um sie gründlich zu reinigen. Detaillierte Anweisungen zum Trennen und Entfernen der Netzkabel vom Motor finden Sie im *Force Pro Trolling Motor – Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).
- 5 Tragen Sie auf die Verbindungen ein dielektrisches Fett auf.
- 6 Setzen Sie die Gummiabdeckungen wieder fest auf die Stromversorgungsklemmen.

<sup>4</sup> Informationen zum Austausch finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).

## Schmieren der Gelenke und Hülsen

- 1 Tragen Sie ein Antihaft-Trockenschmiermittel auf jeden Gelenkpunkt auf, auch im Bereich zwischen den beweglichen Teilen.



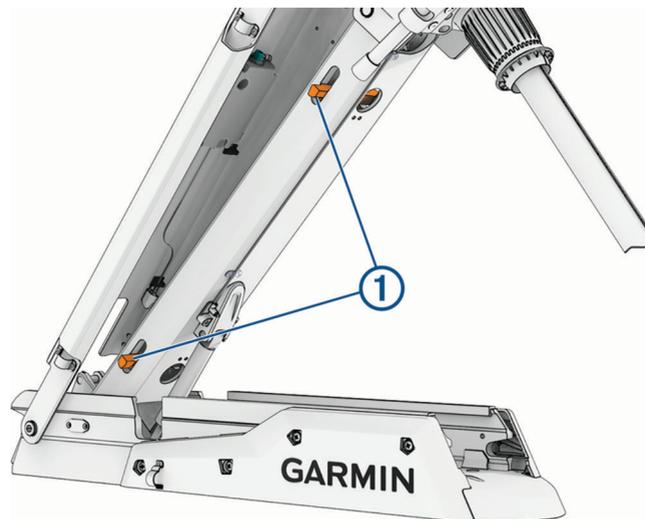
- 2 Bewegen Sie den Motor ein paarmal aus der eingefahrenen in die ausgefahrene Position und zurück, um das Schmiermittel zu verteilen.
- 3 Falls erforderlich, tragen Sie zusätzliches Schmiermittel auf und wiederholen Sie den vorherigen Schritt.
- 4 Lassen Sie das Schmiermittel gemäß den Anweisungen des Herstellers trocknen.

## Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus

### ⚠ ACHTUNG

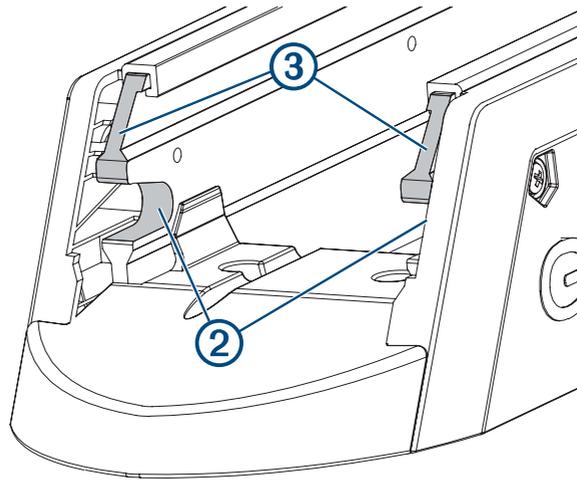
Dieses Verfahren wird am besten durchgeführt, wenn der Motor mittig zwischen der ein- und ausgefahrenen Position steht. In dieser Position ist der Motor nicht gesichert. Stützen Sie den Motor ab und gehen Sie mit äußerster Vorsicht vor, um sich Hände oder Finger nicht zu quetschen.

- 1 Platzieren Sie den Motor zwischen der eingefahrenen und der ausgefahrenen Position, sodass die Basis vertikal ausgerichtet ist und Sie Zugang zu beiden Verriegelungsmechanismen ① haben.

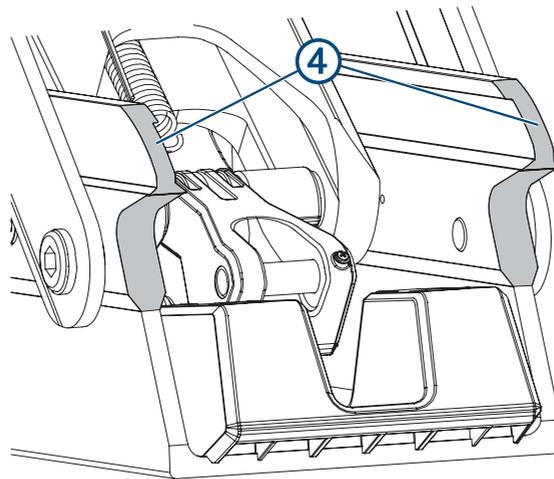


- 2 Stützen Sie das Gewicht des Motors ab, damit er nicht herunterfallen kann und Ihre Hände oder Finger nicht eingequetscht werden.
- 3 Alle Kanäle des Verriegelungsmechanismus müssen von Schmutz und Ablagerungen befreit sein.
- 4 Tragen Sie ein synthetisches oder seewassertaugliches Universalfett auf die Verriegelungsmechanismen und die Kanäle auf.

- 5 Ziehen und lösen Sie das Zugseil mehrmals, um die Mechanismen in den Kanälen zu bewegen und das Fett zu verteilen.
- 6 Tragen Sie ggf. zusätzliches Fett auf und wiederholen Sie den vorherigen Schritt.
- 7 Entfernen Sie Schmutz und Ablagerungen von den Verriegelungsaufnahmen ② an der Vorderseite der Befestigungsbasis.



- 8 Tragen Sie ein synthetisches oder seewassertaugliches Allzweckfett auf die obere Oberfläche ③ der Verriegelungsaufnahme an der Vorderseite der Befestigungsbasis auf, damit die Verriegelungsmechanismen reibungslos in die Aufnahmen gleiten.
- 9 Wiederholen Sie die beiden vorherigen Schritte für die Verriegelungsaufnahme auf der Rückseite der Befestigungsbasis ④.

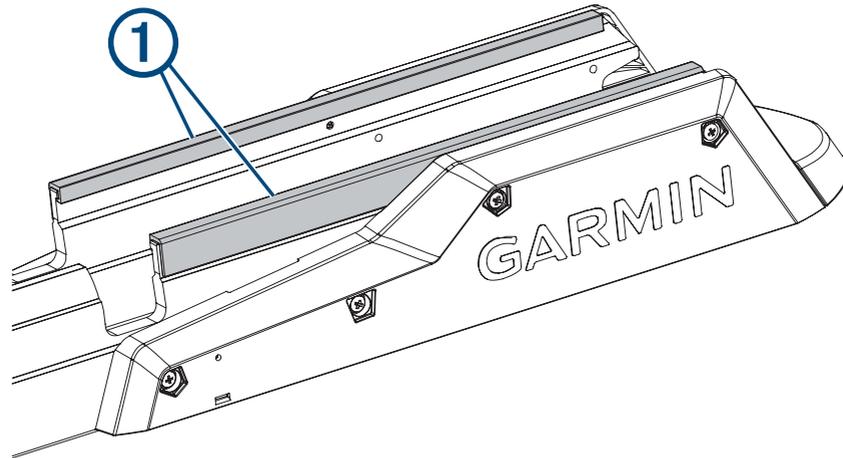


- 10 Bringen Sie den Motor wieder in die ausgefahrene oder eingefahrene Position zurück.

## Überprüfen und Ersetzen der Schienen

Die Schienen schützen den Motor des Propellerantriebs und die Halterung vor Stößen beim Einholen des Motors und können sich mit der Zeit abnutzen. Wenn die Schienen beschädigt oder verschlissen sind und die Halterungsbasis durch sie hindurch sichtbar ist, müssen Sie sie ersetzen.

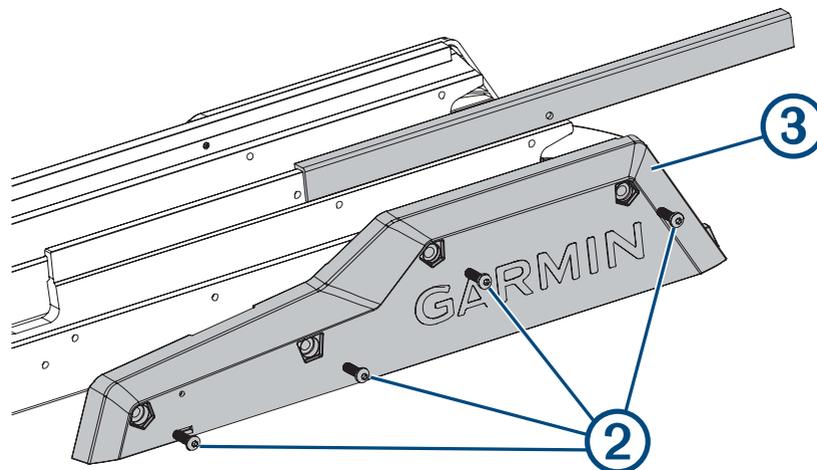
- 1 Wenn sich der Motor in der eingeholten Position befindet, prüfen Sie die Schienen ① auf Verschleiß und Beschädigungen.



- 2 Wählen Sie eine Aktion:

- Wenn die Schienen in gutem Zustand sind und Sie die Halterungsbasis aus Metall trotz abgenutzter Bereiche nicht sehen können, sind keine weiteren Maßnahmen erforderlich.
- Wenn die Schienen beschädigt sind oder wenn Sie die Halterungsbasis aus Metall durch verschlissene Bereiche in den Schienen sehen, fahren Sie mit dem nächsten Schritt fort, um sie auszutauschen.

- 3 Verwenden Sie einen 4-mm-Sechskantbohrer oder -Sechskantschlüssel, um die Schrauben ② zu entfernen, mit denen der Halterungsschutz ③ an der Halterungsbasis befestigt ist.

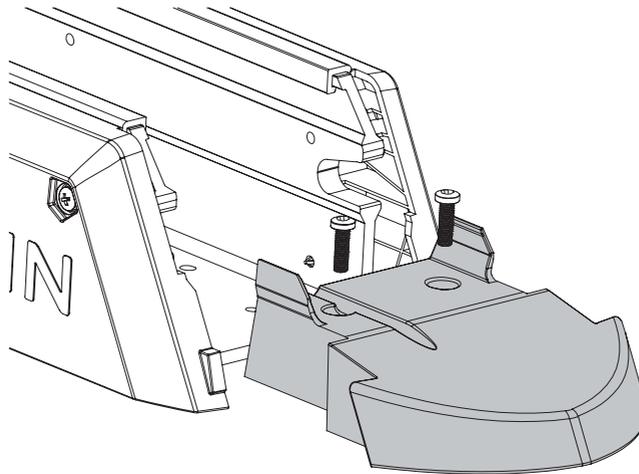


- 4 Schieben Sie die beschädigten Schienen von der Halterungsbasis herunter.
- 5 Schieben Sie die Ersatzschienen auf die Halterungsbasis.
- 6 Befestigen Sie den Halterungsschutz mit den zuvor entfernten Schrauben an der Halterungsbasis.

## Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers

Der Stoßfänger ist der Teil der Befestigungsbasis, der über den Bug des Boots ragt.

- 1 Platzieren Sie den Motor zwischen der eingeholten und der ausgefahrenen Position und überprüfen Sie den Stoßfänger auf Schäden.
- 2 Wählen Sie eine Aktion:
  - Wenn der Stoßfänger unbeschädigt ist, sind keine weiteren Maßnahmen erforderlich.
  - Wenn der Stoßfänger beschädigt ist, fahren Sie mit dem nächsten Schritt fort, um ihn zu ersetzen.
- 3 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Sechskantbohrer oder -Sechskantschlüssel die zwei Schrauben, mit denen der Stoßfänger an der Halterungsbasis befestigt ist.



- 4 Montieren Sie einen neuen Stoßfänger und befestigen Sie ihn mit den Schrauben, die dem Ersatzteil beiliegen, an der Halterungsbasis.

## Wartung der Anoden

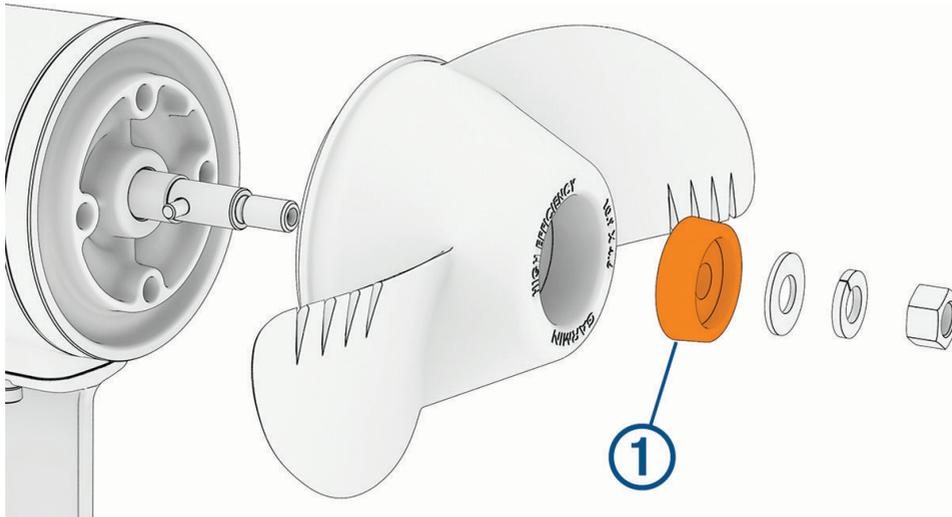
### **WARNUNG**

Trennen Sie den Motor stets von der Batterie, bevor Sie mit dem Propeller, dem Motor des Propellerantriebs, elektrischen Verbindungen oder Elektronikgehäusen umgehen oder daran arbeiten, um schwere oder tödliche Verletzungen zu vermeiden.

Die Opferanoden schützen die Motorkomponenten vor Korrosion. Sie müssen jede Saison untersucht und gereinigt oder bei Bedarf ersetzt werden. Sie können Ersatzanoden bei Ihrem Garmin Händler oder unter [garmin.com](http://garmin.com) erwerben.

## Wartung der Propelleranode

- 1 Lösen Sie mit einer 15-mm-Stecknuss ( $\frac{9}{16}$  Zoll) die Mutter am Propellerende.
- 2 Entfernen Sie den Propeller und legen Sie die Mutter, die Sicherungsscheibe und die Unterlegscheibe beiseite.
- 3 Entfernen und untersuchen Sie die Anode ①.



- 4 Wählen Sie eine Option:
  - Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe halb so groß oder größer ist, reinigen Sie die Anode mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.

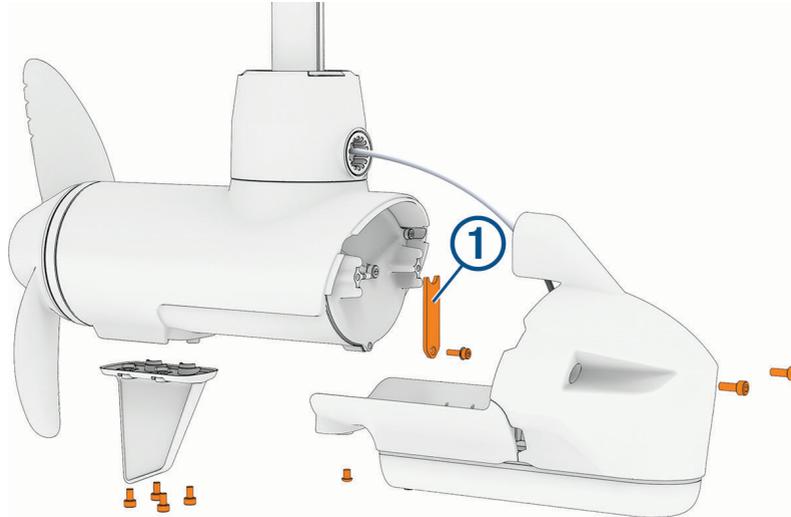
### HINWEIS

Entfernen Sie die Anode vom Motor und reinigen Sie sie dann mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier. Wenn Sie die Anode reinigen, während sie am Motor montiert ist, könnte der Motor beschädigt werden. Außerdem könnte es zu einer beschleunigten Korrosion und zu einer verkürzten Nutzungsdauer des Motors kommen.

- Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe weniger als halb so groß ist, entsorgen die Anode und erwerben Sie eine Ersatzanode.
- 5 Setzen Sie die gereinigte oder neue Anode wieder auf den Schaft des Propellerantriebs. Setzen Sie danach die Unterlegscheibe, die Sicherungsscheibe und die Mutter auf.
  - 6 Verwenden Sie einen 15-mm-Steckschlüssel ( $\frac{9}{16}$  Zoll), um die Mutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf-ft) anzuziehen und so den Propeller zu sichern.

## Wartung der Motor-Abdeckungsanode

- 1 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die vier Schrauben, mit denen das Skeg an der Unterseite des Motors befestigt ist.
- 2 Entfernen Sie mit einem 3-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die Schraube, mit der der Geber und die Motor-Abdeckung an der Unterseite des Motors befestigt sind.
- 3 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die Schrauben, um die Motor-Abdeckung von der Vorderseite des Motors zu trennen.
- 4 Entfernen Sie mit einem 3-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die Schraube, um die Anode ① an der Vorderseite des Motors zu lösen.



- 5 Untersuchen Sie die Anode, und führen Sie einen der folgenden Vorgänge durch:
  - Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe halb so groß oder größer ist, reinigen Sie sie mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.
  - Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe weniger als halb so groß ist, entsorgen Sie sie und erwerben Sie eine Ersatzanode.
- 6 Setzen Sie die gereinigte oder neue Anode auf die Schraube und befestigen Sie sie am Motor.
- 7 Befestigen Sie die Motor-Abdeckung an der Vorderseite des Motors.
- 8 Bringen Sie die Schraube an, mit der der Geber und die Motor-Abdeckung an der Unterseite des Motors befestigt sind.
- 9 Montieren Sie den Skeg auf der Unterseite des Motors.

## Ersetzen des Zugseils

Folgen Sie den Anweisungen aus dem Lieferumfang des Kits aus Zuggriff und -seil (Artikelnummer 010-13915-00) oder rufen Sie unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor) die Anweisungen für Zuggriff und -seil auf.

## Ausbessern von Lackkratzern

Im Laufe der Zeit können Teile des Motors zerkratzen. Sie können diese Bereiche mit Farbe zu kosmetischen Zwecken ausbessern.

- 1 Reinigen Sie die Bereiche, in denen die Farbe zerkratzt oder beschädigt ist, gründlich mit Isopropylalkohol.
- 2 Tragen Sie flüssigen Polyurethan-Ausbesserungslack auf die zerkratzen oder beschädigten Bereiche auf.
- 3 Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Lack und lassen Sie ihn vor der Verwendung des Motors ordnungsgemäß trocknen.

# Informationen zum Motor

## Erste Schritte mit der ActiveCaptain App

Sie können über die ActiveCaptain App ein mobiles Gerät mit dem Trolling Motor verbinden. Die App ermöglicht es Ihnen, schnell und einfach mit dem Trolling Motor zu interagieren und die Gerätesoftware zu aktualisieren.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **WLAN** > **Modus** > **ActiveCaptain** > **Einrichten**.
- 2 Geben Sie einen Namen und ein Kennwort für das Netzwerk ein.
- 3 Installieren Sie über den App-Shop des mobilen Geräts die ActiveCaptain App, und öffnen Sie sie.
- 4 Achten Sie darauf, dass sich das mobile Gerät in der Nähe des Elektro-Bootsmotors befindet.
- 5 Öffnen Sie in den Einstellungen des mobilen Geräts die Wi-Fi Verbindungsseite, und verbinden Sie den Trolling Motor. Verwenden Sie dabei die im vorherigen Schritt eingegebenen Informationen zu Name und Kennwort.

## Aktualisieren der Software mit der ActiveCaptain App

Bei der Aktualisierung des Elektromotors wird auch die Software aller verbundenen Peripheriegeräte aktualisiert, z. B. Fußpedal und Fernbedienung.

Besuchen Sie [garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/), und sehen Sie sich ein Video an, um Unterstützung beim Software-Update zu erhalten.

### HINWEIS

Im Rahmen von Software-Updates muss die App u. U. große Dateien herunterladen. Dabei finden normale Datenlimits oder Gebühren für Ihren Internetdiensteanbieter Anwendung. Wenden Sie sich an Ihren Internetdiensteanbieter, um weitere Informationen zu Datenlimits oder Gebühren zu erhalten.

Die Installation dauert einige Minuten.

**HINWEIS:** Zum Aktualisieren des Elektromotors müssen Sie das Mobilgerät über die ActiveCaptain App direkt mit einem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors verbinden.

- 1 Richten Sie den Elektromotor bei Bedarf für die Verwendung mit der ActiveCaptain App ein (*Erste Schritte mit der ActiveCaptain App, Seite 37*).
- 2 Verbinden Sie das Mobilgerät wieder mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.  
Über die Verbindung mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors erhält die App die erforderlichen Informationen zum Herunterladen der entsprechenden Update-Dateien.
- 3 Öffnen Sie die ActiveCaptain App.
- 4 Trennen Sie das Mobilgerät vom speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.
- 5 Verbinden Sie das Mobilgerät mit dem Internet.
- 6 Wählen Sie in der ActiveCaptain App die Option **Meine Marinegeräte** > **Herunterladen**.

**HINWEIS:** Die Option zum Herunterladen eines Updates wird nur angezeigt, wenn ein Software-Update für das Gerät verfügbar ist.

Die ActiveCaptain App lädt das Update auf das Mobilgerät herunter.

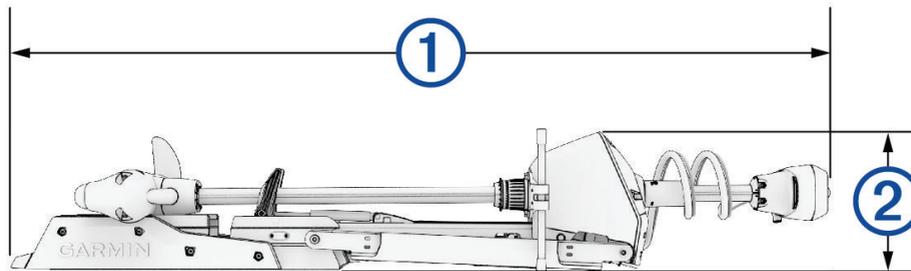
- 7 Verbinden Sie das Mobilgerät wieder mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.

Das Update wird auf den Elektromotor übertragen. Dieser Vorgang kann bis zu 30 Minuten dauern. Die Anzeigen für die Motorgeschwindigkeit auf dem Anzeigefeld des Elektromotors blinken, um anzuzeigen, dass die Software aktualisiert wird.

**HINWEIS:** Wenn die Übertragung abgeschlossen ist, aber die Leuchten am Anzeigefeld des Elektromotors nicht blinken, schalten Sie den Elektromotor aus und wieder an, um das Update auszuführen.

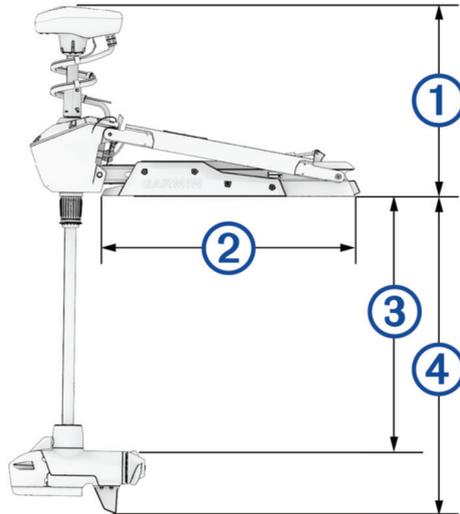
- 8 Vergewissern Sie sich, dass die Fernbedienung eingeschaltet und verbunden ist.  
 Wenn das Software-Update des Elektromotors abgeschlossen ist und falls ein Update für die Fernbedienung verfügbar ist, blinken die Geschwindigkeitsanzeigen, und auf der Fernbedienung beginnt ein Countdown. Am Ende des Countdowns wird auf der Fernbedienung das Symbol  angezeigt, während das Update abgeschlossen wird. Dieser Vorgang kann bis zu 5 Minuten dauern.
- 9 Vergewissern Sie sich, dass das Fußpedal eingeschaltet und verbunden ist.  
 Wenn das Software-Update des Elektromotors abgeschlossen und ein Update für das Fußpedal verfügbar ist, blinkt die Anzeige am Fußpedal lila, während das Update abgeschlossen wird. Wenn sich die Anzeige ausschaltet, ist das Update abgeschlossen.

## Größe im eingeholten Zustand

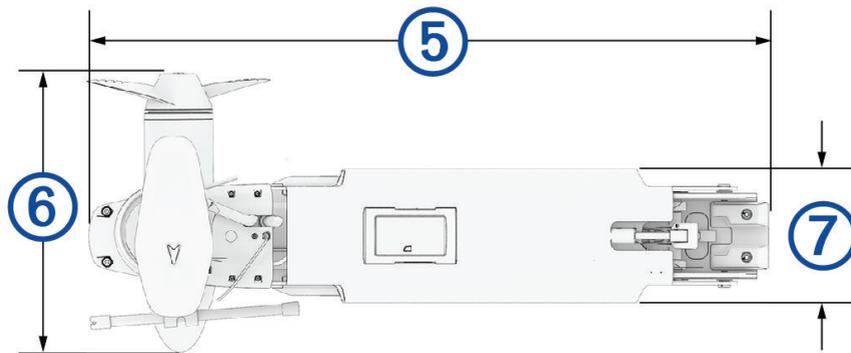


Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
①	Min. 1575 mm (62,00 Zoll) Max. 1825 mm (71,85 Zoll)	Min. 1750 mm (68,90 Zoll) Max. 2090 mm (82,28 Zoll)
②	330 mm (12,99 Zoll)	345 mm (13,58 Zoll)

## Größe im heruntergelassenen Zustand



Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
①	Min. 496 mm (19,52 Zoll) Max. 746 mm (29,37 Zoll)	Min. 496 mm (19,52 Zoll) Max. 833 mm (32,80 Zoll)
②	708 mm (27,87 Zoll)	799 mm (31,46 Zoll)
③	Min. 644 mm (25,35 Zoll) Max. 895 mm (35,24 Zoll)	Min. 730 mm (28,74 Zoll) Max. 1065 mm (41,93 Zoll)
④	Min. 835 mm (32,87 Zoll) Max. 1080 mm (42,52 Zoll)	Min. 930 mm (36,61 Zoll) Max. 1259 mm (49,57 Zoll)



Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
⑤	931 mm (36,65 Zoll)	1021 mm (40,20 Zoll)
⑥	421 mm (16,57 Zoll)	421 mm (16,57 Zoll)
⑦	203 mm (7,99 Zoll)	203 mm (7,99 Zoll)

## Registrieren des Geräts

Helfen Sie uns, unseren Service weiter zu verbessern, und füllen Sie die Online-Registrierung noch heute aus.

- Verwenden Sie für die Registrierung die ActiveCaptain App.
- Bewahren Sie die Originalquittung oder eine Kopie an einem sicheren Ort auf.

## Technische Daten

### Elektromotor

Gewicht (Motor, Halterung und Kabel)	50-Zoll-Modell: 30,25 kg (66,7 lb) 57-Zoll-Modell: 32,06 kg (70,7 lb)
Gewicht (Stabilisator)	0,54 kg (1,2 lbs)
Betriebstemperatur	-5 °C bis 40 °C (32 °F bis 104 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Material	Halterung und Motorgehäuse: Aluminium Schaftkappe, Anzeigetafel und Seitenteile: Kunststoff Motorschaft: Glasfaser
Wasserdichtigkeit	Schaftkappe: IEC 60529 IPX5 <sup>5</sup> Gehäuse des Steuerungsmotors: IEC 60529 IPX7 <sup>6</sup> Gehäuse der Anzeigetafel: IEC 60529 IPX7 Gehäuse des Motors des Propellerantriebs: IEC 60529 IPX8 <sup>7</sup>
Sicherheitsabstand zum Kompass	91 cm (3 Fuß)
Länge des Netzkabels	50-Zoll-Modell: 1,2 m (4 Fuß) 57-Zoll-Modell: 1,1 m (3,5 Fuß)
Eingangsspannung	20 bis 45 V Gleichspannung
Eingangsstromstärke	60 A Dauerstrom
Unterbrecher (nicht im Lieferumfang enthalten)	42 V Gleichspannung oder mehr, geeignet für 60 A Dauerstrom <b>HINWEIS:</b> Sie können das System schützen, indem Sie einen größeren Unterbrecher (maximal 90 A) verwenden, wenn der Betrieb bei hohen Temperaturen erfolgt oder der Stromkreis auch von anderen Geräten verwendet wird. Bevor Sie einen größeren Unterbrecher verwenden, stellen Sie sicher, dass die Verkabelung auf dem Boot den Marinestandards für Verkabelungen mit einem größeren Unterbrecher entspricht.
Hauptleistungsaufnahme bei 36 V Gleichspannung, 60 A	Aus: 72 mW Volle Leistung: 2.160 W
Funkfrequenz und Übertragungsleistung	2,4 GHz bei 19,9 dBm (maximal)

<sup>5</sup> Das Teil widersteht Strahlwasser (z. B. Regen) aus einem beliebigen Winkel.

<sup>6</sup> Das Teil widersteht bis zu einer Tiefe von 1 m bis zu 30 Minuten lang dem Eindringen von Wasser.

<sup>7</sup> Das Teil widersteht in einer Tiefe von bis zu 3 m dauerhaft dem Eindringen von Wasser.

## Informationen zu Motorschub und Stromaufnahme

In den folgenden Tabellen finden Sie Informationen zur Beziehung zwischen dem Gaspegel, der Ausgangsleistung und der Stromaufnahme des Motors. Bei diesen Werten wird davon ausgegangen, dass Sie einen offiziellen Garmin Hochleistungspropeller verwenden, sich in relativ ruhigem Wasser befinden und der Motor tief genug heruntergelassen ist, sodass es nicht zu Ventilation kommt. Außerdem betragen die Toleranzen  $\pm 7$  N (Newton) (5 lbf (Pound-force)) und  $\pm 5$  A.

### 24-V-Gleichstromquelle

Gaspegel	Schub	Stromaufnahme
10 %	25 N (6 lbf)	2 A
20 %	45 N (10 lbf)	3 A
30 %	70 N (16 lbf)	6 A
40 %	101 N (23 lbf)	9 A
50 %	140 N (31 lbf)	14 A
60 %	184 N (41 lbf)	21 A
70 %	233 N (52 lbf)	29 A
80 %	287 N (65 lbf)	40 A
90 %	345 N (78 lbf)	54 A
100 %	355 N (80 lbf)	57 A

### 36-V-Gleichstromquelle

Gaspegel	Schub	Stromaufnahme
10 %	21 N (5 lbf)	1 A
20 %	41 N (9 lbf)	2 A
30 %	69 N (16 lbf)	4 A
40 %	103 N (23 lbf)	6 A
50 %	144 N (32 lbf)	10 A
60 %	191 N (43 lbf)	15 A
70 %	246 N (55 lbf)	21 A
80 %	307 N (69 lbf)	29 A
90 %	375 N (84 lbf)	39 A
100 %	445 N (100 lbf)	54 A

## Fernbedienung

Abmessungen (B × H × T)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 1/4 Zoll)
Gewicht	109 g (3,8 Unzen) ohne Batterien
Material	Glasfaserverstärktes Nylon
Anzeigetyp	Bei Sonneneinstrahlung gut lesbares, transflektives MIP-Display (Memory in Pixel)
Displayauflösung	R240 x 240 Pixel
Displaygröße (Durchmesser)	30,2 mm (1 3/16 Zoll)
Betriebstemperatur	-15 °C bis 55 °C (5 °F bis 131 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Akkutyp	2 AA-Batterien (nicht im Lieferumfang enthalten)
Akkulaufzeit	240 Stunden bei normalem Gebrauch
Funkfrequenz	2,4 GHz bei 10 dBm (nominal)
Wasserdichtigkeit	IEC 60529 IPX7 <sup>8</sup>
Sicherheitsabstand zum Kompass	15 cm (6 Zoll)

## Fußpedal

Größe (L × B × H)	303 × 221 × 110 mm (11 15/16 × 8 11/16 × 4 5/16 Zoll)
Gewicht	1,8 kg (4 lbs)
Betriebstemperatur	-15 °C bis 55 °C (5 °F bis 131 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Wasserdichtigkeit	IEC 60529 IPX7
Material	Kunststoff
Eingangsspannung	10 bis 45 V Gleichspannung
Nenneingangsspannung	12/24/36 V Gleichspannung
Typischer Eingangsstrom	< 1 mA bei 12 V Gleichspannung
Maximaler Eingangsstrom	10 mA bei 12 V Gleichspannung
Sicherung (im Netzkabel)	2 A, Miniflachsicherung
Länge des Netzkabels	2 m (6,6 Fuß)
Akkutyp	Zwei AA-Batterien (Alkali-, NiMH- oder Lithium-Batterien. Nicht im Lieferumfang enthalten.)
Akkulaufzeit	Mindestens 1 Jahr
Funkfrequenz	2,4 GHz bei 0,72 dBm (nominal)
Sicherheitsabstand zum Kompass	60 cm (2 Fuß)

<sup>8</sup> Widersteht dem Eindringen von Wasser bis zu einer Tiefe von 1 m bis zu 30 Minuten.



