

Scannen, um eine Kopie zu speichern.

Installationsanleitung

Active Imaging™ 3-in-1-Bugkonus-Schwinger

⚠️ WARENUNG: Dieses Produkt ist entsprechend der dem Produkt beiliegenden Anleitung zu installieren. Bei Nichtbeachtung können Verletzungen, Schäden am Boot und/oder mangelhaftem Betriebsverhalten des Produkts die Folge sein.

⚠️ WARENUNG: Die Durchführung von Service- oder Wartungsarbeiten ohne vorheriges Trennen der Batterie kann zu Schäden am Produkt und/oder zu schweren oder gar tödlichen Verletzungen durch Brand, Explosion, Stromschlag oder unerwartetes Anlaufen des Motors führen. Trennen Sie immer die Batteriekabel von der Batterie, bevor Sie Wartungs-, Service- oder Installationsarbeiten an Motorkomponenten durchführen.

Im Lieferumfang enthalten

- Active Imaging™ 3-in-1-Bugkonus-Schwinger
- 1x O-Ring für Bugkonus-Schraube
- 1x O-Ring für Bugkonus
- 2x O-Ring für Unterwassereinheit
- 1x Bugkonus-Kappe

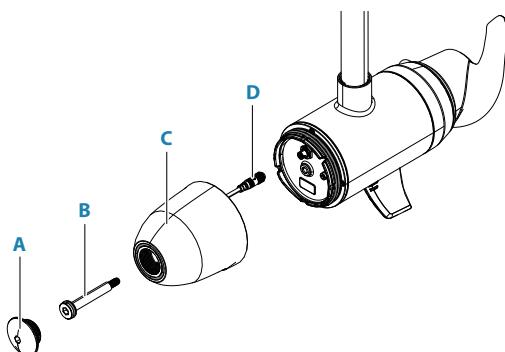
Benötigte Werkzeuge

- 8-mm-Inbusschlüssel

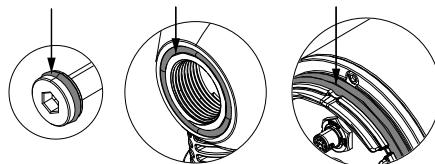
Installation

Wenn ein Bugkonus oder ein Bugkonus-Schwinger bereits am Trollingmotor installiert ist, entfernen Sie ihn:

- 1 Ziehen Sie das Stromkabel des Trollingmotors von der Batterie bzw. das Netzwerkkabel vom Stecker und der Steckdose ab.
- 2 Schrauben Sie die Bugkonus-Kappe (**A**) und dann die Bugkonus-Schraube (**B**) ab.
- 3 Entfernen Sie vorsichtig den Bugkonus (**C**) von der Unterwassereinheit.
- 4 Drehen Sie die Anschlussmutter am Sonarkabel gegen den Uhrzeigersinn, um das Kabel zu entriegeln und zu lösen (**D**).
- **Hinweis:** Achten Sie darauf, dass Sie nicht die Kunststoffmutter hinter dem 9-poligen Anschluss an der Unterwassereinheit lösen.

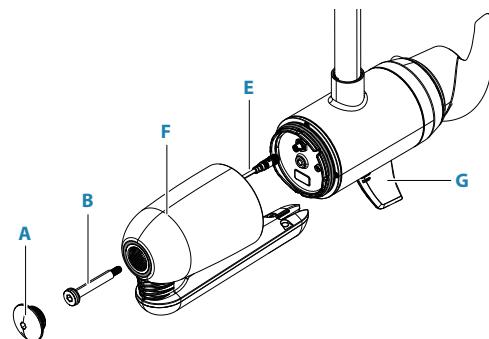


- 5 Prüfen Sie die O-Ringe an der Bugkonus-Schraube, am Active Imaging™ 3-in-1-Bugkonus und an der Unterwassereinheit des Trollingmotors, um sicherzustellen, dass sie sich in einem nutzbaren Zustand befinden und ordnungsgemäß montiert sind. Wenn Schäden (z. B. Risse, rauhe Kanten, Hohlräume oder Verfärbungen) festgestellt werden, sollten diese Teile entsorgt und durch die mitgelieferten O-Ringe ersetzt werden.



So montieren Sie den Active Imaging™ 3-in-1-Bugkonus-Schwinger an Ihren Ghost®-Trollingmotor:

- 6 Richten Sie den Pfeil am Sonarkabelanschluss (**E**) mit der Markierung an der Buchse aus. Schließen Sie das Sonarkabel an, und drehen Sie die Anschlussmutter, bis sie einrastet (eine Vierteldrehung).
- 7 Befestigen Sie den Bugkonus (**F**) an der Unterwassereinheit, sodass die Unterseite mit dem Skeg (**G**) ausgerichtet ist.
- 8 Setzen Sie die Bugkonus-Schraube (**B**) ein, und ziehen Sie die Schraube auf 7,5 Nm (5,5 lb-ft) fest.
- 9 Schrauben Sie die Bugkonus-Kappe (**A**) an, und ziehen Sie die Kappe auf 3,5 Nm (2,5 lb-ft) fest. Sollte die vorhandene Bugkonus-Kappe beschädigt sein, verwenden Sie die mitgelieferte Bugkonus-Kappe.



Umgebung

Betriebstemperatur	-15 °C bis 55 °C (+5 °F bis 131 °F)
Lagertemperatur	-30 °C bis 70 °C (-22 °F bis 158 °F)
Sonar	
Ausgang	Traditionell, SideScan-Bilder, DownScan-Bilder und Temperatur
Frequenz	
Traditionell	200 kHz High Chirp 83 kHz Medium Chirp
DownScan/SideScan	455 kHz/ 800 kHz
Maximale Tiefe*	
Traditionell	305 m (1.000 ft) bei 200 kHz/ High CHIRP und 83 kHz/ Medium CHIRP
DownScan	91 m (300 Fuß)
SideScan	91 m (300 Fuß) bei 455 kHz 46 m (150 Fuß) Bereich zur Seite bei 800 kHz

* Die maximale Tiefe kann, abhängig von der Ausgangsleistung des Geräts, an das der Schwinger angeschlossen ist, variieren.