

NACHTRAG Softwareversion 20.0 für:

- **HDS Live**
- **HDS Carbon**
- **ELITE Ti²**

In diesem Nachtrag sind die neuen Funktionen dieser Softwareversion aufgeführt.

Funktion	Seite
Unterstützung für Ghost-Trollingmotor	3
Unterstützung für LiveSight ¹⁺²	11
Geräteregistrierung	11
Mobile App Lowrance ist verfügbar	11
Die Synchronisierungsfunktion	12

¹ Diese Funktion ist für ELITE Ti² nicht verfügbar.

² Diese Funktion ist in der Software HDS Carbon Version 20.0 enthalten. Sie wurde HDS Live in Softwareversion 19.1 hinzugefügt und ist auch in Version 20.0 enthalten.

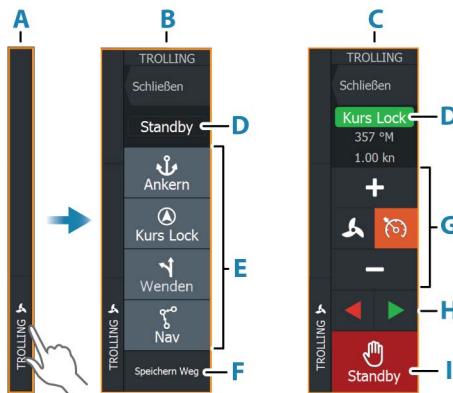
Unterstützung für Ghost-Trollingmotor

Der Ghost-Trollingmotor wird unterstützt.

Die Trollingmotor-Bedienelemente werden nachfolgend beschrieben.

Informationen zum Konfigurieren der Fußpedale für den Ghost-Trollingmotor finden Sie unter *"Konfigurieren der Pedaltasten des Ghost-Trollingmotors"* auf Seite 10.

Das Autopilot-Bedienfeld für den Trolling-Motor



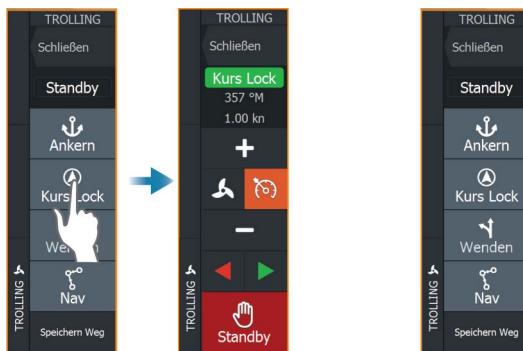
- A** Kontrollleiste
- B** Autopilot-Bedienfeld, deaktiviert
- C** Autopilot-Bedienfeld, aktiviert
- D** Modus-Anzeige
- E** Liste der verfügbaren Modi
- F** Schaltfläche Record/Save (Aufzeichnen/Speichern)
- G** Modusabhängige Informationen
- H** Modusabhängige Schaltflächen
- I** Engage-/Standby-Schaltfläche

Wenn das Autopilot-Bedienfeld das aktive Feld ist, wird es durch eine Umrandung gekennzeichnet.

Aktivieren und Deaktivieren des Autopiloten

Aktivieren des Autopiloten:

- Wählen Sie die gewünschte Modus-Schaltfläche.



Der Autopilot wird im ausgewählten Modus aktiviert und die Autopilot-Steuerung zeigt erneut die Optionen für den aktiven Modus an.

Deaktivieren des Autopiloten:

- Wählen Sie die Schaltfläche Standby.

Wenn sich der Autopilot im Standby befindet, muss das Boot manuell gesteuert werden.

Autopilot-Anzeige



Die Autopilot-Informationsleiste zeigt Autopilot-Informationen an. Die Leiste wird auf allen Seiten angezeigt, wenn sich der Autopilot in einem aktiven Modus befindet. Im Dialogfeld Autopilot-Einstellungen können Sie auswählen, dass die Leiste ausgeblendet werden soll, wenn sich der Autopilot im Standby-Modus befindet.

Anker-Modi

In diesen Modi hält der Trolling-Motor das Schiff an der ausgewählten Stelle.

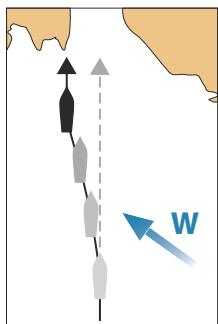
→ **Hinweis:** Im Anker-Modus kann der Kurs des Schiffes durch Wind oder Strömung beeinflusst werden.

Folgende Anker-Optionen sind verfügbar:

Positionsänderung im Anker-Modus

Verwenden Sie die Pfeilschaltflächen, um die Schiffsposition im Anker-Modus zu ändern. Mit jedem Drücken einer Schaltfläche wird die Ankerstelle um 1,5 m (5 Fuß) in die gewünschte Richtung versetzt.

Modus "Kurs Lock"



In diesem Modus steuert der Autopilot das Schiff auf dem festgelegten Kurs.

Wenn der Modus aktiviert wird, wählt der Autopilot den aktuellen Kompasskurs als festgelegten Kurs aus.

→ **Hinweis:** In diesem Modus führt der Autopilot keinen Ausgleich infolge des Abdriftens durch Strömung und/oder Wind (**W**) durch.

Ändern des festgelegten Kurses

Eine unmittelbare Kursänderung findet statt. Der Kurs wird beibehalten, bis ein neuer Kurs eingestellt wird.

NAV-Mode

⚠ **Warnung:** Der NAV-Modus darf nur in offenen Gewässern verwendet werden.

Vor dem Wechsel in den NAV-Modus müssen Sie entlang einer Route oder zu einem Wegpunkt navigieren.

Im NAV-Modus steuert der Autopilot das Schiff automatisch zu einer Wegpunktposition oder entlang einer vordefinierten Route. Mithilfe der Positionsinformationen wird der zu steuernde Kurs verändert, um das Schiff auf der Kurslinie zu halten und den Zielwegpunkt anzusteuern.

Bei Ankunft am Ziel wechselt der Autopilot in den ausgewählten Ankunftsmodus. Es ist wichtig, dass Sie einen Ankunftsmodus auswählen, der Ihren Navigationsanforderungen entspricht, bevor der NAV-Modus aktiviert wird. Weitere Informationen finden Sie unter "**Ankunftsmodus**" auf Seite 9.



Optionen im NAV-Modus

Im NAV-Modus stehen im Autopilot-Bedienfeld folgende Schaltflächen zur Verfügung:

Restart (Neustart)

Startet die Navigation ab der aktuellen Schiffsposition neu.

Skip (Überspringen)

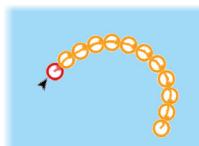
Überspringt den aktiven Wegpunkt und steuert zum nächsten Wegpunkt. Diese Option ist nur bei der Navigation einer Route mit mehr als einem Wegpunkt zwischen Schiffsposition und Ende der Route verfügbar.

Steuerung mit Wendemustern

Das System bietet verschiedene Funktionen für die automatische Steuerung von Wendemanövern.

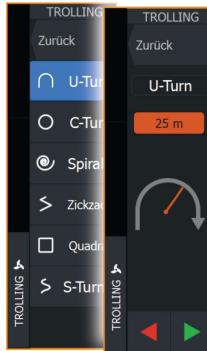
Wenn ein Wendemuster aktiviert wird, erstellt das System temporäre Wegpunkte für die Wende.

Der letzte Wegpunkt der Wende ist der finale Wendepunkt. Wenn das Schiff den finalen Wendepunkt erreicht, wechselt es in den Ankunftsmodus. Weitere Informationen finden Sie unter **"Ankunftsmodus"** auf Seite 9.



Starten einer Wende

- Wählen Sie die Backbord- oder Steuerbord-Schaltfläche.



Variablen für Wenden

Alle Wendemuster bieten Einstellungen, die Sie vor oder während einer Wende anpassen können.

U-Turn (180°-Wende)

Ändert den aktuell festgelegten Kurs um 180°.

Variable für Wende:

- Wenderadius

Kreiswende

Steuert das Schiff in einem Kreis.

Variable für Wende:

- Wenderadius
- Gradzahl für Wende

Spirale

Damit dreht sich das Schiff in einer Spirale mit einem kleiner oder größer werdenden Radius.

Variablen für Wenden:

- Anfangsradius
- Radiusänderung pro Loop (Kreis)
- Loop(Kreis)-Anzahl

Zickzack-Wende (Zigzag-Turn)

Steuert das Schiff in einem Zickzackmuster.

Variablen für Wenden:

- Kursänderung je Schenkel
- Abstand der Schenkel
- Anzahl der Schenkel

Quadrat

Steuert das Schiff in einem Quadratmuster mit Kursänderungen von 90°.

Variable für Wende:

- Abstand der Schenkel
- Anzahl der Schenkel

S-Wende

Damit giert das Schiff um den Hauptkurs (Heading).

Variablen für Wenden:

- Wenderadius
- Kursänderung
- Anzahl der Schenkel



Geschwindigkeitsregelung am Trolling-Motor

Im Modus "Kurs Lock", im NAV- Modus und im Wendemuster kann mit der Steuerung des Autopilot-Systems die Trolling-Motorgeschwindigkeit gesteuert werden.

Die eingestellte Zielgeschwindigkeit wird im Autopilot-Bedienfeld angezeigt.

Zur Steuerung der Zielgeschwindigkeit des Trolling-Motors gibt es zwei Möglichkeiten:

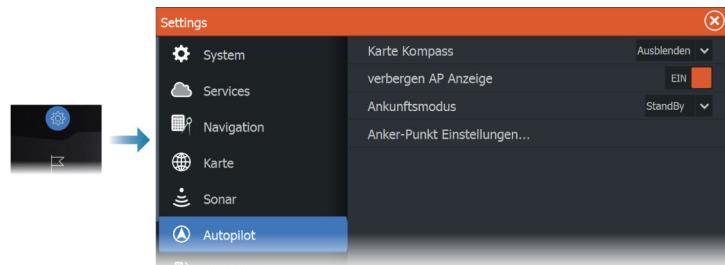
- Umdrehungsrate der Schiffsschraube, als Leistung in Prozent eingestellt (**A**)
- Geschwindigkeit für Gleitfahrt (**B**)

Durch Auswählen des Geschwindigkeitssymbols wechseln Sie zwischen Geschwindigkeitsoptionen.

Die Geschwindigkeit wird in voreingestellten Schritten durch Auswahl der Plus- und Minus-Schaltflächen erhöht/verringert. Die Geschwindigkeit kann auch manuell eingestellt werden, indem Sie das Feld Geschwindigkeit (**C**) auswählen.

Autopilot-Einstellungen

Die Optionen im Dialogfeld Autopilot-Einstellungen können variiieren.



Kartenkompass

Mit dieser Funktion können Sie auf dem Kartenfeld ein Kompass-Symbol um Ihr Boot anzeigen. Das Kompass-Symbol ist deaktiviert, wenn der Cursor sich aktiv auf dem Bildschirm befindet.

Ankunftsmodus

Der Autopilot wechselt vom Navigationsmodus zum ausgewählten Ankunftsmodus, wenn das Schiff den Bestimmungsort erreicht.

Standby

Deaktiviert den Autopiloten. Der Trolling-Motor wird über die Fernbedienung oder das Fußpedal gesteuert.

Heading Lock

Der aktuelle Steuerkurs des Schiffes wird gesperrt und beibehalten.

Anker

Verankert das Schiff am Bestimmungsort.

Anker-Punkt Einstellungen

Der Trolling-Motor kann eine Anzahl von Ankerpunkten speichern, die mit dem Präfix MTG gekennzeichnet sind. Die Ankerpunkte im Trolling-Motor werden im Dialogfeld Ankerpunkt angezeigt.

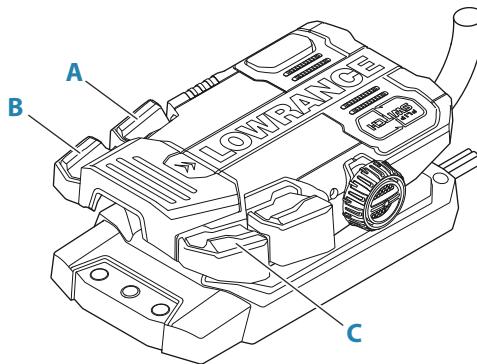
Diese MTG-Ankerpunkte können im MFD-System als ein Wegpunkt gespeichert werden. Die Position eines MTG-Ankerpunkts kann neu

definiert werden, damit sie mit einem vorhandenen Wegpunkt oder der aktuellen Schiffsposition identisch ist.

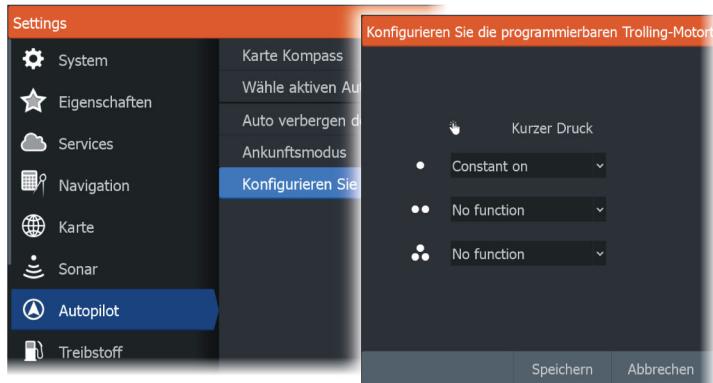


Konfigurieren der Pedaltasten des Ghost-Trollingmotors

Drei der Aktionstasten (**A**, **B** und **C**) auf dem Pedal des Trolling-Motors der Ghost-Serie sind konfigurierbar.



Wählen Sie zu jeder einzelnen Taste, die Sie konfigurieren möchten, eine Aktion aus der Dropdown-Liste.



Unterstützung für LiveSight

LiveSight Forward- und LiveSight Down-Ansichten werden unterstützt. Wenn Sie einen LiveSight-Schwinger an Ihr System anschließen und die Einrichtung des Schwingers konfigurieren, wird die entsprechende LiveSight-App-Schaltfläche auf der Startseite angezeigt.

→ **Hinweis:** HDS Carbon benötigt zur Aktivierung der LiveSight-Unterstützung ein PSI-1-Modul und einen LiveSight-Schwinger. HDS Live erfordert nur einen LiveSight-Schwinger.

Geräteregistrierung

Während des Systemstarts werden Sie aufgefordert, Ihr Gerät zu registrieren. Sie können das Gerät auch anhand der folgenden Anleitung registrieren, indem Sie die Option Registrierung im Dialogfeld Systemeinstellungen oder im Dialogfeld Systemsteuerung auswählen.

Mobile App Lowrance ist verfügbar

Die mobile App Lowrance kann jetzt im Apple Store und Google Play Store heruntergeladen werden.

Besuchen Sie die Seite der App im App Store, um zu sehen, welche Versionen des Betriebssystems unterstützt werden.

Sie können die mobile App Lowrance für Folgendes verwenden:

- Registrieren Sie Ihr Gerät
- Unterstützung für Ihr Gerät erhalten
- Aktuelle Diagramme und Offline-Karten beziehen
- Zugriff auf Handbücher, Anleitungen und mehr
- Laden Sie Software-Aktualisierungen herunter
- Cloud-Synchronisieren aller Wegpunkte, Routen und Tracks

Die Synchronisierungsfunktion

Die Schaltfläche C-MAP Embark im Dialogfeld „Systemkontrolle“ wird durch die Schaltfläche „Meine Daten synchronisieren“ ersetzt. Die Option C-MAP Embark im Dialogfeld „Service-Einstellungen“ wird ebenfalls durch die Option „Meine Daten synchronisieren“ ersetzt.

Beispiel für die Schaltfläche „Meine Daten synchronisieren“ im Dialogfeld „Systemkontrolle“:



Verwenden der Synchronisierungsfunktion

Sie können sich über einen Browser unter www.letsembark.io oder über Ihr Mobilgerät bzw. Ihr Tablet bei Ihrem Lowrance-App-Konto anmelden, um Folgendes zu verwalten (neu erstellen, ändern, verschieben und löschen):

- Wegpunkte
- Routen
- Trails

Verwenden Sie zum Synchronisieren der MFD-Daten und der Lowrance-App-Kontodaten die MFD-Option „Meine Daten synchronisieren“.

Bedarf

- Ein Konto bei der mobilen App Lowrance
- ➔ **Hinweis:** Die Anmeldedaten für Ihr C-MAP Embark- oder C-MAP-App-Konto können für die Anmeldung bei der mobilen App verwendet werden. Sie müssen kein separates Konto für die mobile App erstellen.
- Zum Synchronisieren muss das Gerät mit dem Internet verbunden sein. Informationen zum Verbinden des Geräts mit dem Internet finden Sie in der Bedienungsanleitung.

Synchronisieren

Rufen Sie zum Synchronisieren der MFD-Daten und der Lowrance-App-Kontodaten (einschließlich Ihrer Daten unter www.letsembark.io) die Funktion „Meine Daten synchronisieren“ im Dialogfeld „Systemkontrolle“ oder im Dialogfeld „Service-Einstellungen“ auf.

Nach der Anmeldung im System zeigt dieses den Zeitpunkt der letzten Synchronisierung an und die folgenden Optionen werden verfügbar:

- Bearbeiten – zum Ändern der Anmeldeinformationen verwenden
- Automatische Synchronisation – die Synchronisierung erfolgt in regelmäßigen Abständen im Hintergrund, wenn eine Verbindung zum Internet besteht
- Jetzt synchronisieren – die Synchronisierung erfolgt sofort

