

Scannen, um eine Kopie zu speichern.

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

⚠️ WARNUNG: Dieses Produkt ist entsprechend der dem Produkt beiliegenden Anleitung zu installieren. Bei Nichtbeachtung kann es zu Verletzungen, Schäden am Boot und/oder mangelhaftem Betriebsverhalten des Produkts kommen.

⚠️ WARNUNG: 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

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

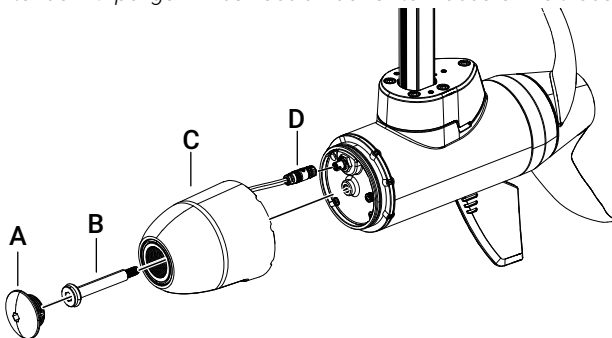
Benötigte Werkzeuge

- 8-mm-Inbusschlüssel

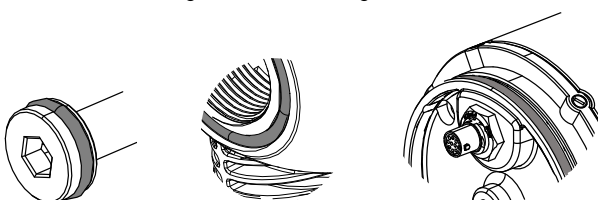
Installation

So entfernen Sie den vorhandenen Bugkonus von Ihrem Recon™ Trollingmotor:

- 1 Trennen Sie die Stromkabel von der Batterie.
 - 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.

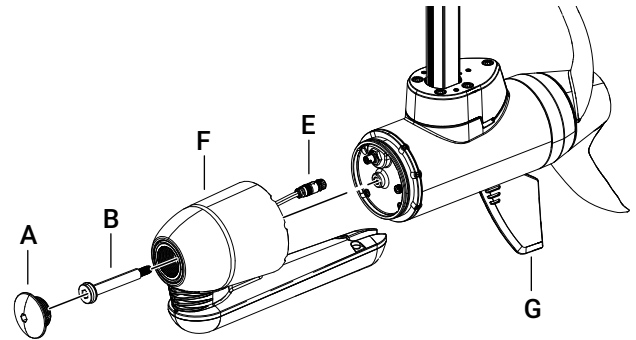


- 5 Prüfen Sie die O-Ringe an der Bugkonusschraube, am Recon™ Active Imaging 3-in-1 Bugkonus und an der Unterwassereinheit des Recon™, um sicherzustellen, dass sie sich in einem nutzbaren Zustand befinden und ordnungsgemäß montiert sind. Wenn Schäden (z. B. Risse, raue Kanten, Hohlräume oder Verfärbungen)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



So montieren Sie den Recon™ Active Imaging 3-in-1 Bugkonus-Schwinger an Ihren Recon™ 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.



Umwelt

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 ft)

SideScan 91 m (300 ft) bei 455 kHz
46 m (150 ft) Bereich zur Seite bei 800 kHz

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

Dokumentversion: 001

© 2024 Navico Group. Alle Rechte vorbehalten. Navico Group ist ein Geschäftsbereich der Brunswick Corporation.

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off und ™ Common-Law-Zeichen. Weitere Informationen zu den globalen Markenrechten finden Sie auf www.navico.com/intellectual-property.