

LOWRANCE®

SIMRAD®

Recon™

Betriebsanleitung

Deutsch



Zum Speichern
scannen

lowrance.com
simrad-yachting.com

Copyright

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

Warenzeichen

® Reg. U.S. Pat. & Tm. Off und ™ Common-Law-Zeichen. Nähere Informationen zu den globalen Markenrechten und Akkreditierungen der Navico Group und anderer Unternehmen finden Sie unter www.navico.com/intellectual-property.

- Navico® ist eine Marke der Navico Group.
- Lowrance® ist eine Marke der Navico Group.
- Simrad® ist eine Marke der Kongsberg Maritime AS, lizenziert für Navico.
- Active Target® ist eine Marke der Navico Group.
- FreeSteer™ ist eine Marke der Navico Group.
- Ghost® ist eine Marke der Navico Group.
- Recon™ ist eine Marke der Navico Group.
- FlipSwitch™ ist eine Marke der Navico Group.
- HDS® ist eine Marke der Navico Group.
- NSO™ ist eine Marke der Navico Group.
- NSS® ist eine Marke der Navico Group.
- NSX® ist eine Marke der Navico Group.
- SmartCraft® ist eine Marke der Brunswick Corporation.
- Bluetooth® ist eine Marke der Bluetooth SIG, Inc.
- SD® und microSD® sind Marken der SD-3C, LLC.
- NMEA® und NMEA 2000® sind Marken der National Marine Electronics Association.
- Power-Pole® ist eine Marke der JL Marine Systems, Inc.
- QR Code® ist eine Marke der Denso Wave Incorporated.

Garantie

Die Garantie für dieses Produkt wird als separates Dokument bereitgestellt.

Sicherheit, Haftungsausschluss und Konformität

Die Sicherheits-, Haftungsausschluss- und Konformitätserklärungen dieses Produkts werden als separates Dokument bereitgestellt.

Weitere Informationen

Dokumentversion: 001

Dieses Dokument wurde auf Basis der Softwareversion 1.0 erstellt.

Die in diesem Handbuch beschriebenen und dargestellten Funktionen können aufgrund der kontinuierlichen Weiterentwicklung der Software von den Funktionen Ihres Gerätes abweichen.

Die neueste Version dieses Dokuments in den unterstützten Sprachen und weitere zugehörige Dokumentationen finden Sie unter: www.lowrance.com/downloads/recon bzw. unter www.simrad-yachting.com/downloads/recon.

Kontaktieren Sie uns

Informationen über Support und Service zu Produkten finden Sie unter www.lowrance.com/contact-us bzw. unter www.simrad-yachting.com/contact-us.

INHALT

4 Einleitung	
4 Systemkomponenten	
4 Recon Trollingmotor (bereitgestellt)	
5 FreeSteer Joystick-Fernbedienung	
5 Kabelloses Advanced Pedal	
6 Multifunktionsdisplay	
6 Mobil-App	
7 Notieren der Seriennummer	
7 Registrieren des Produkts	
8 Sicherheit - vor Handhabung und Betrieb lesen	
8 Verantwortlichkeiten des Bootsführers	
8 Schutz von Menschen im Wasser	
9 Einschalten und Herstellen einer Verbindung	
9 Einschalten des Trollingmotors	
10 Einschalten der Fernbedienung	
11 Einschalten des Pedals	
12 Koppeln von Geräten	
14 LEDs und Signaltöne zur Statusanzeige	
17 Bereitstellen und Verstauen	
17 Bereitstellen des Trollingmotors	
18 Einstellen der Tiefe des Motors	
19 Verstauen des Trollingmotors	
20 Wechseln der Öffnungsseite der Manschette (optional)	
22 Einstellungen	
22 Zugreifen auf Einstellungen über Fernbedienung	
22 Zugreifen auf die Einstellungen über die Mobil-App	
22 Bootsgöße	
22 Ankunftsmodus	
23 Verstaurichtung	
23 Autopilot	
24 Prop Auto Ein	
24 Batterie-Spannung	
24 Akustische Signale	
24 Motor-LED	
25 Kalibrierung	
25 Kalibrieren des Bug-Offsets	
27 Kalibrieren des Kompasses	
29 FreeSteer Joystick-Fernbedienung	
29 FreeSteer	
30 Herkömmliche Lenkung	
30 Anpassen der Geschwindigkeit	
31 Tasten auf der Fernbedienung	
32 Navigation im Menü	
32 Einstellungen an der FreeSteer Fernbedienung	
33 LC-Display und Statusleiste	
34 Softkey	
35 Sperren der Fernbedienung	
35 Entsperren der Fernbedienung	
36 Bedienen des Trollingmotors	
36 GPS	
37 Modus "Manuell"	
37 Ein-/Auskuppeln des Propellers mittels Fernbedienung	
37 FreeSteer mittels Fernbedienung	
37 Herkömmliches Steuern mittels Fernbedienung	
37 Einstellen der Geschwindigkeit mittels Fernbedienung	
38 Ein-/Auskuppeln des Propellers mittels Pedal	
38 Proportionales Steuern mittels Pedal	
38 Einstellen der Geschwindigkeit mittels Pedal	
39 Unteres Tastenmodul am Pedal	
40 Modi und Aktionen	
40 Modus "Anker sperren"	
40 Aktivieren des Modus "Anker sperren"	
41 Anpassen der Position im Modus "Anker sperren"	
42 Anhalten des Propellers im Modus "Anker sperren"	
43 Stoppen des Modus "Anker sperren"	
44 Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren")	
45 Aktivieren eines Autopilot-Modus	
45 Anpassen der Richtung in einem Autopilot-Modus	
46 Anhalten des Propellers in einem Autopilot-Modus	
46 Deaktivieren/Beenden der Autopilot-Modi	
47 Tempomat-Modus	
47 Aktivieren/Deaktivieren/Einstellen des Tempomat-Modus	
49 Navigation	
49 Konfigurieren des MFD auf das Erhalten von Wegpunkten	
49 Erstellen von Wegpunkten	
50 Zu einem Wegpunkt fahren	
50 Löschen eines Wegpunktes	
50 Aufzeichnen eines Trails	
51 Folgen eines aufgezeichneten Trails (einer Route)	
51 Löschen eines aufgezeichneten Trails (einer Route)	
52 Beenden der Navigation	
52 Weitere Möglichkeiten zur Navigation	
53 Konfigurierbare Tasten	
53 Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten	
55 Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung	
57 Software	
57 Software-Update über MFD	
57 Software-Update über Mobilgerät	
57 Anzeigen von Softwareversion und Seriennummer	
58 Werkseinstellung	
58 Zurücksetzen des Trollingmotors auf Werkseinstellungen	
58 Wiederherstellen der Werkseinstellungen	
59 Fehlercodes	
59 Tabelle der Fehlercodes	
60 Wartung	
60 Vor jeder Verwendung	
60 Nach jeder Verwendung	
62 Inspizieren der Batterien	
62 Vor dem Einlagern	

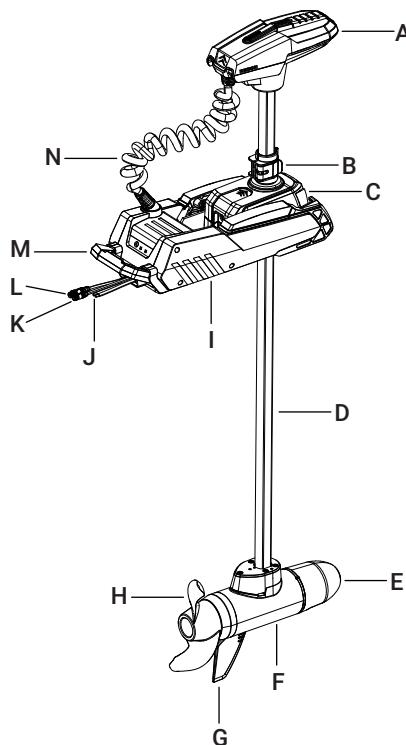
EINLEITUNG

Dieses Handbuch dient als Anleitung zum Betreiben des Recon Trollingmotors.

Informationen zum Installieren des Trollingmotors finden Sie im Recon Installationshandbuch.

SYSTEMKOMPONENTEN

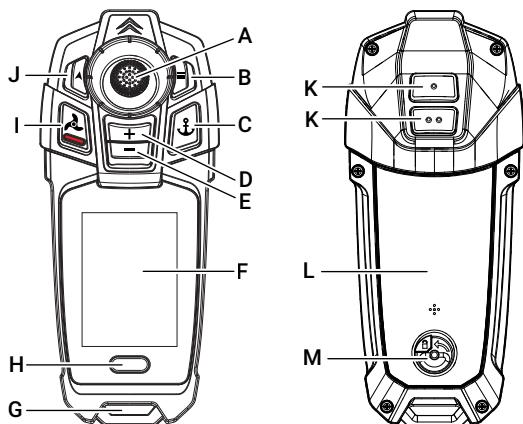
Recon Trollingmotor (bereitgestellt)



- A** Kopf
- B** Fixiermanschette zur Tiefenarretierung
- C** Lenkgetriebe
- D** Säule
- E** Bugkonus
- F** Unterwassereinheit
- G** Skeg
- H** Propeller
- I** Halterung
- J** Stromkabel
- K** Sonarkabel
- L** NMEA 2000® Kabel
- M** Entriegelungshebel für Verstauen/Betriebsposition
- N** Wendekabel

FreeSteer Joystick-Fernbedienung

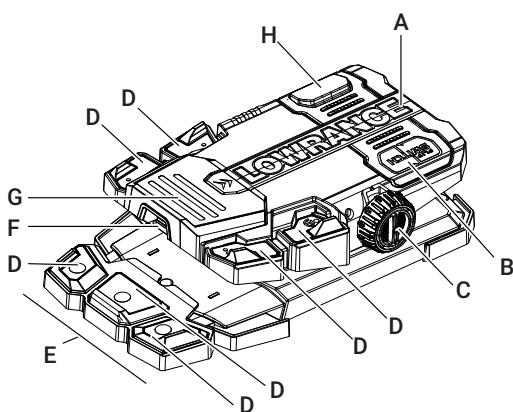
Der Trollingmotor kann anhand der FreeSteer Joystick-Fernbedienung konfiguriert, kalibriert und betrieben werden.



- A** Joystick
- B** EIN/AUS-Schalter / Menü
- C** Ankersperre EIN/AUS
- D** Propellerdrehzahl erhöhen
- E** Propellerdrehzahl verringern
- F** LC-Display
- G** Trageband-Befestigung
- H** Softkey In-Modus
- I** Propeller EIN/AUS / Beende alle
- J** Autopilot EIN/AUS
- K** Programmierbare Tasten
- L** Batterieabdeckung
- M** Verriegelung Batterieabdeckung

Kabelloses Advanced Pedal

Der Trollingmotor kann anhand des kabellosen Advanced Pedals kalibriert und bedient werden.



- A** Vorderes Ende
- B** Batteriefach
- C** Geschwindigkeitseinstellknopf
- D** Modus- / Aktionstasten
- E** Abnehmbares unteres Tastenmodul
- F** EIN/AUS-Schalter
- G** Hintere Ende
- H** Taster

Multifunktionsdisplay

Der Trollingmotor kann anhand eines Multifunktionsdisplays (MFD) eingerichtet und betrieben werden.

Kompatible MFDs sind:

- Lowrance HDS Pro, HDS Live, HDS Carbon oder Elite FS mit der neuesten Software
- Simrad® NSX, NSSevo3S oder NSOevo3S mit der neuesten Software

Benutzeroberflächen sind vom konkreten Modell abhängig. Halten Sie Ihre MFD-Software stets auf dem neuesten Stand, und überprüfen Sie online, ob Aktualisierungen zur Dokumentation Ihres MFDs vorliegen.

Beachten Sie, dass Folgendes nur mit einem MFD möglich ist:

- Anzeigen und Bedienen des Trollingmotor-Sonars
- Bedienen bestimmten Zubehörs, z. B. Power-Pole® Anker
- Zugriff auf erweiterte Navigationsfunktionen
- Übertragen von Software-Updates auf den Trollingmotor bei niedrigem Ladezustand des Akkus des Mobilgerätes

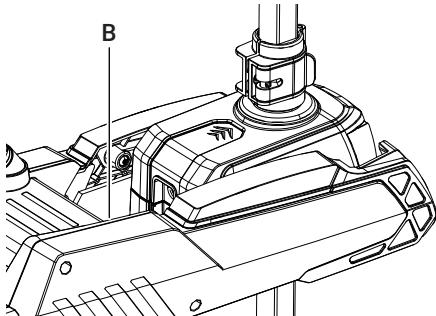
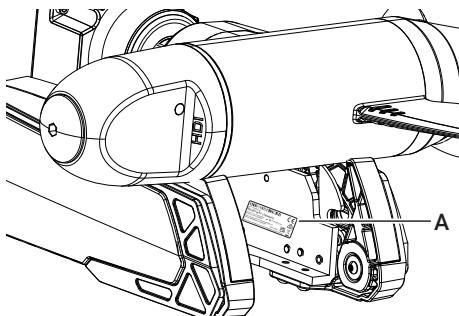
Mobil-App

Der Trollingmotor kann über ein Mobilgerät mit der Lowrance App oder der Simrad® App konfiguriert und kalibriert werden, nachdem Sie den Trollingmotor in Ihrem Profil registriert haben.

Notieren der Seriennummer

Wichtig ist, die Serien- und Modellnummer zur späteren Bezugnahme zu notieren.

Ihr Trollingmotor wird mit zwei Aufklebern geliefert, die seine Seriennummer angeben: einer (**A**) auf der Innenseite der Halterung, leicht zugänglich, wenn der Trollingmotor verstaut ist, und der andere (**B**) in der Aussparung hinter dem Lenkgetriebe, leicht zugänglich mit dem Trollingmotor in Betriebsposition.



Registrieren des Produkts

Scannen Sie den entsprechenden QR-Code® zu Ihrer Marke des Recon Trollingmotors, und registrieren Sie Ihren Trollingmotor mithilfe Ihrer Lowrance App bzw. Simrad® App.



Lowrance



Simrad®

Wenn Sie noch nicht über die Lowrance App bzw. die Simrad® App verfügen, werden Sie über den QR-Code® zum App Store Ihres Gerätes weitergeleitet. Dort können Sie die App mit einem Klick installieren, ein Konto erstellen und mit der Registrierung Ihres Trollingmotors beginnen.

Nachdem Ihr Trollingmotor später installiert, eingeschaltet und im Kopplungsmodus ist (Anleitungen hierzu finden Sie in der Recon-Betriebsanleitung), stellt Ihre Mobil-App automatisch eine Verbindung über Bluetooth® zu Ihrem Trollingmotor her und nimmt den Registrierungsprozess durch Speichern der Seriennummer Ihres Trollingmotors vor.

Mit der Lowrance® App bzw. der Simrad® App können Sie auf die Einstellungen Ihres Trollingmotors zugreifen und den Status Ihres Trollingmotors und Diagnosefehlercodes und Beschreibungen anzeigen.

→ **Hinweis:** Ihr Trollingmotor kann nur bei einem einzigen Mobil-App-Konto registriert werden.

Alternativ können Sie Ihren Trollingmotor registrieren, indem Sie das Formular unter www.lowrance.com/mfdreg bzw. www.simrad-yachting.com/mfdreg ausfüllen.

SICHERHEIT – VOR HANDHABUNG UND BETRIEB LESEN

Verantwortlichkeiten des Bootsführers

Der Bootsführer (Fahrer) ist für den korrekten und sicheren Betrieb des Bootes sowie für die Sicherheit der Personen auf dem Boot und für die Sicherheit der Allgemeinheit verantwortlich. Dringend empfohlen wird, dass jeder Bootsführer (Fahrer) und jeder vom Bootsführer beauftragte Bediener vor Handhabung und/oder Bedienung des Trollingmotors das Handbuch vollständig gelesen und verstanden hat.

Stellen Sie sicher, dass mindestens eine weitere Person an Bord in die grundlegende Bedienung des Trollingmotors eingewiesen ist, für den Fall, dass der Bootsführer nicht mehr in der Lage ist, das Boot zu führen.

Der Bootsführer und alle anderen Personen auf dem Boot müssen Schwimmhilfen gemäß den geltenden Gesetzen und Bestimmungen tragen (oder anlegen).

Bootsführer sind verpflichtet, Bootsunfälle an die für die Schifffahrt zuständige örtliche Strafverfolgungsbehörde zu melden.

Schutz von Menschen im Wasser

Beim Trolling

Für eine Person im Wasser ist es schwierig, einem sich nähernenden Wasserfahrzeug auszuweichen, selbst dann, wenn das Wasserfahrzeug nur mit niedriger Geschwindigkeit fährt. Fahren Sie daher stets nicht zu schnell, und seien Sie extrem vorsichtig, wenn Sie in einem Gebiet fahren, in dem sich Personen im Wasser befinden könnten.

Bei ruhendem Boot

 **WARNUNG:** Ein sich drehender Propeller, ein sich bewegendes Boot oder ein robustes, am Boot befestigtes Objekt kann Personen im Wasser schwer oder gar tödlich verletzen. Stoppen Sie den Trollingmotor sofort, wenn sich Personen in der Nähe Ihres Bootes im Wasser befinden.

Trennen Sie den Trollingmotor von der Stromversorgung, bevor Sie Personen das Schwimmen oder den Aufenthalt in der Nähe des Propellers des Trollingmotors gestatten.

Beobachten Sie beim Boot in Bewegung die Positionen aller Personen auf dem Boot. Eine plötzliche Verringerung der Geschwindigkeit des Bootes, z. B. bei einer scharfen Änderung der Fahrtrichtung des Bootes, können Personen vom Boot geschleudert werden.

Der Bootsführer bzw. Fahrer muss freie Sicht haben, insbesondere nach vorn. Personen auf dem Boot, Ladung oder Angelsitze dürfen die Sicht des Bootsführers bzw. Fahrers beim Fahren des Bootes nicht behindern.

Fahren Sie nicht zu schnell, und gehen Sie beim Befahren von Flachwassern besonders vorsichtig vor.

EINSCHALTEN UND HERSTELLEN EINER VERBINDUNG

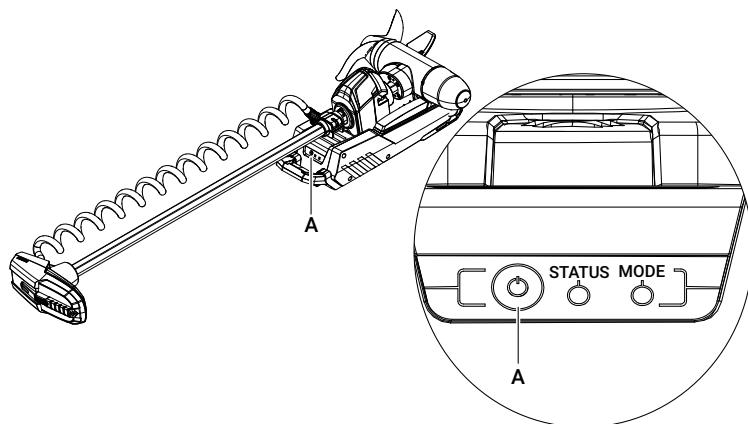
Bei diesen Verfahren wird davon ausgegangen, dass der Trollingmotor bereits gemäß den Anleitungen im Recon Installationshandbuch installiert und verkabelt wurde.

Einschalten des Trollingmotors

Der Trollingmotor schaltet sich automatisch ein, sobald die Stromversorgung angelegt wird. Der Trollingmotor gibt schnell nacheinander drei Töne ab, und alle LEDs leuchten beim Einschalten blau auf.

Zum Einschalten des ausgeschalteten Trollingmotors drücken Sie kurz die EIN/AUS-Taste (**A**) an der Rückseite der Halterung.

Zum Ausschalten des Trollingmotors drücken Sie erneut kurz die EIN/AUS-Taste (**A**).



→ **Hinweis:** Andere Geräte des Systems, wie Fernbedienungen, Pedale und Displaygeräte müssen gesondert eingeschaltet werden.

Betriebsbereitschaft

Wenn der Trollingmotor betriebsbereit ist:

- Die **STATUS**-LED (links) wechselt von Blau zu einer Farbe, die den Status der Stromversorgung des Trollingmotors anzeigt, und
 - Die **MODE**-LED (Modus, rechts) wechselt von Blau zu einer Farbe, die den GPS-Status des Trollingmotors anzeigt (Rot = kein GPS-Signal, Grün = GPS-Signal).
- **Hinweis:** Es kann einige Sekunden dauern, bis der Trollingmotor ein GPS-Signal erfasst. Die Modi "Manuell" und "Steuerkurs sperren" können ohne GPS genutzt werden. Weitere Informationen finden Sie unter **GPS** auf Seite 36.

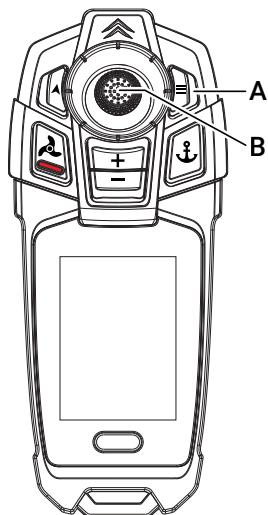
Weitere Informationen über die LED-Anzeigen und die Signaltöne des Trollingmotors finden Sie auf Seite 14.

Einschalten der Fernbedienung

Zum Einschalten der FreeSteer Fernbedienung drücken und halten Sie die Menü-Taste **A** oben rechts auf der Fernbedienung.

→ **Hinweis:** Durch kurzes Drücken dieser Taste rufen Sie das Hauptmenü auf.

Zum Ausschalten der Fernbedienung drücken Sie erneut kurz die Menü-Taste **(A)**.



A EIN/AUS- und Menü-Taste

B Joystick

Betriebsbereitschaft

Wurde die Fernbedienung zuvor mit dem Trollingmotor gekoppelt und ist der Trollingmotor eingeschaltet und in Reichweite, stellt die Fernbedienung automatisch über Bluetooth® eine Verbindung zum Trollingmotor her. Weitere Informationen zum Herstellen einer Verbindung finden Sie unter **Koppeln von Geräten** auf Seite 12.

Ist die FreeSteer Fernbedienung betriebsbereit, wird auf dem LC-Display Folgendes angezeigt:

- **Verstaut:** Der Trollingmotor wird mit Strom versorgt und ist verstaut, oder
- **Manuell:** Der Trollingmotor wird mit Strom versorgt und ist bereitgestellt (Propeller noch nicht einkuppelt).

Navigieren durch die Menüs

- 1 Drücken Sie auf der Fernbedienung kurz die Menü-Taste **A**, siehe oben). Das Hauptmenü wird angezeigt.
- 2 Wählen Sie Menüoptionen aus, indem Sie den Joystick **B**, siehe oben) vor- und zurückbewegen.
- 3 Zum Aufrufen bzw. Aktivieren der ausgewählten Option drücken Sie den Joystick senkrecht nach unten.

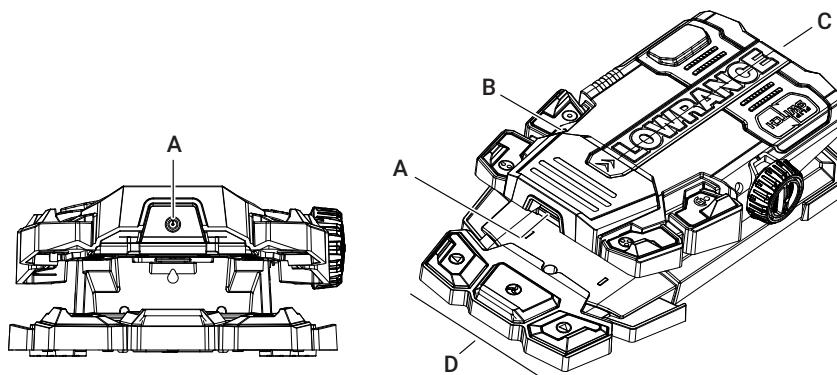
Informationen zu allen Tasten der FreeSteer Fernbedienung finden Sie auf Seite 31.

Einschalten des Pedals

Ein an eine 12 V-Stromversorgung angeschlossenes Pedal schaltet sich automatisch ein, wenn die Stromversorgung eingeschaltet wird.

Zum Einschalten eines mit AA-Batterien mit Strom versorgten Pedals drücken Sie kurz die EIN/AUS-Taste (**A**) unter dem hinteren Ende des Pedals.

Zum Ausschalten des Pedals drücken Sie erneut kurz die EIN/AUS-Taste (**A**).



- A** EIN/AUS-Taste am Pedal
- B** Status- und Batterieanzeige des Pedals
- C** Stromkabel 12 V (optionale Installation)
- D** Unteres Tastenmodul (abnehmbar)

Eingeschaltet und betriebsbereit

Während des Einschaltvorgangs leuchtet die LED (**B**, siehe oben) am Pedal blau.

Anschließend ändert sich die Farbe der LED und zeigt den Batteriezustand und dann den Bluetooth® Verbindungsstatus an.

Weitere Informationen über die Anzeige-LED des Pedals finden Sie auf Seite **16**.

Koppeln von Geräten

⚠️ WARNUNG: Bei Verwendung von nicht zugelassenem Zubehör zum Steuern des Motors können Schäden, unerwartetes Einschalten des Motors und/oder Verletzungen die Folge sein. Verwenden Sie ausschließlich zugelassene Bauteile und zugelassenes Zubehör, auch Bedien- und Steuergeräte wie Fernbedienungen, auf sichere Weise und ausschließlich wie in den Anleitungen vorgegeben. Andernfalls können versehentliches oder unerwartetes Einschalten des Motors die Folge sein.

Fernbedienungen, Pedale und Mobilgeräte-App kommunizieren mit dem Trollingmotor über Bluetooth®.

Als Bluetooth®-Kopplung wird der Vorgang bezeichnet, bei dem Geräte Informationen austauschen und speichern, die es ihnen ermöglichen, sich gegenseitig zu erkennen und in Zukunft Daten zu senden und zu empfangen (sich zu verbinden). Nachdem ein Gerät zum ersten Mal mit dem Trollingmotor gekoppelt wurde, stellt dieses Gerät automatisch eine Verbindung zum Trollingmotor her, sobald der Trollingmotor und das Gerät eingeschaltet sind und sich in Reichweite zueinander befinden.

- **Hinweis:** Die Verbindung der Geräte hat unter idealen Bedingungen und bei hindernisfreier Sicht auf den Trollingmotor eine erwartete Reichweite von maximal 25 m (80 ft) zum Trollingmotor.
- **Hinweis:** Bis zu fünf Geräte können gleichzeitig mit dem Trollingmotor verbunden sein.
- **Hinweis:** Damit das Multifunktionsdisplay (MFD) des Bootes für den Trollingmotor genutzt werden kann, müssen sowohl das MFD als auch der Trollingmotor mit ein und demselben NMEA 2000® Netzwerk verbunden sein. Informationen über NMEA 2000® Netzwerke finden Sie im Installationshandbuch Ihres MFD.

Mit dem Trollingmotor geliefertes Zubehör ist bereits mit dem Trollingmotor gekoppelt.

Zubehör, das separat vom Trollingmotor gekauft wurde, oder Zubehör, das auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt wurde, muss jedoch bei erstmaligem Herstellen der Verbindung erst mit dem Trollingmotor gekoppelt werden.

Voraussetzungen zum Koppeln von Gerät und Trollingmotor:

- Sowohl Gerät als auch Trollingmotor eingeschaltet
- Weniger als 4 m (13 ft) voneinander entfernt
- Sowohl Gerät als auch Trollingmotor im Bluetooth® Kopplungsmodus

Trollingmotor

Zum Versetzen des Trollingmotors in den Bluetooth® Kopplungsmodus halten Sie die EIN/AUS-Taste an der Rückseite der Halterung gedrückt.

Wenn sich der Trollingmotor im Kopplungsmodus befindet, blinken die LEDs auf der Halterung und die Anzeige am Kopf des Trollingmotors blau.

Fernbedienung

- **Hinweis:** Wurde die FreeSteer Joystick-Fernbedienung im selben Versandkarton wie der Trollingmotor geliefert, wurde die Fernbedienung bereits werkseitig mit dem Trollingmotor gekoppelt. Ein erneutes Koppeln ist nicht erforderlich.

Muss die FreeSteer Joystick-Fernbedienung mit dem Trollingmotor erst noch gekoppelt werden, gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
 - 2 Navigieren Sie mit dem Joystick durch die Menüoptionen. Zum Aufrufen bzw. Aktivieren der ausgewählten Option drücken Sie den Joystick senkrecht nach unten. Navigieren Sie zu **Einstellungen > Fernbedienung > Bluetooth > Gerät koppeln**.
 - 3 Befolgen Sie die Anleitungen auf dem Bildschirm, um den Trollingmotor in den Bluetooth® Kopplungsmodus zu versetzen und die Fernbedienung mit dem Trollingmotor zu koppeln.
- **Hinweis:** Eine FreeSteer Fernbedienung kann jeweils nur mit einem einzigen Trollingmotor gekoppelt werden. Das bedeutet, dass eine FreeSteer Fernbedienung nur zu demjenigen Trollingmotor eine Verbindung aufbaut, mit dem die Fernbedienung zuletzt gekoppelt wurde. Ein Trollingmotor hingegen kann mit mehreren FreeSteer Fernbedienungen gekoppelt werden.

Fußpedal

→ **Hinweis:** Wurde das kabellose Advanced Pedal im selben Versandkarton wie der Trollingmotor geliefert, wurde das Pedal bereits werkseitig mit dem Trollingmotor gekoppelt. Ein erneutes Koppeln ist nicht erforderlich.

Muss das kabellose Advanced Pedal mit dem Trollingmotor erst noch gekoppelt werden, gehen Sie wie folgt vor:

1 Zum Versetzen des Trollingmotors in den Bluetooth® Kopplungsmodus halten Sie die EIN/AUS-Taste an der Rückseite der Halterung gedrückt.

2 Zum Versetzen des Pedals in den Bluetooth® Kopplungsmodus halten Sie die EIN/AUS-Taste an der Rückseite des Pedals gedrückt.

Befindet sich das Pedal im Kopplungsmodus, blinkt die Status-LED am Pedal schnell in Blau. Nach erfolgreicher Kopplung leuchtet die LED kurz durchgehend blau. Anschließend zeigt ein langsames blaues Blinken an, dass das Pedal mit dem Trollingmotor verbunden ist.

→ **Hinweis:** Ein kabelloses Advanced Pedal kann jeweils nur mit einem einzigen Trollingmotor gekoppelt werden. Das bedeutet, dass das Pedal nur zu demjenigen Trollingmotor eine Verbindung aufbaut, mit dem das Pedal zuletzt gekoppelt wurde. Ein Trollingmotor hingegen kann mit mehreren kabellosen Advanced Pedalen gekoppelt werden.

Mobilgerät

Zum Koppeln eines Mobilgerätes, auf dem die Lowrance App oder die Simrad® App ausgeführt wird, mit dem Trollingmotor rufen Sie die App auf, und befolgen Sie die Anleitungen auf dem Bildschirm.

→ **Hinweis:** Die Kopplung erfolgt in der App und nicht über die Bluetooth® Einstellungen des Mobilgerätes.

Entkoppeln von Geräten vom Trollingmotor

Mit dem Trollingmotor können bis zu acht Geräte gekoppelt sein.

Informationen über das Entkoppeln **aller** mit einem Trollingmotor gekoppelten Geräte finden Sie unter **Zurücksetzen des Trollingmotors auf Werkseinstellungen** auf Seite 58.

Fernbedienung

Informationen über das Entkoppeln einer FreeSteer Joystick-Fernbedienung vom Trollingmotor finden Sie unter **Wiederherstellen der Werkseinstellungen** auf Seite 58.

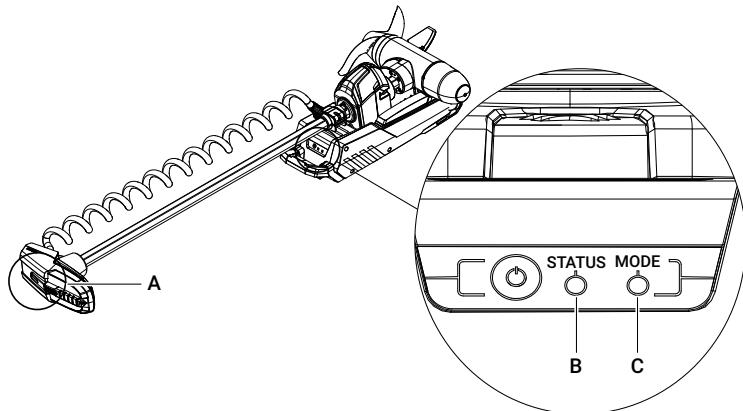
Fußpedal

Informationen über das Entkoppeln eines kabellosen Advanced Pedals vom Trollingmotor finden Sie unter **Wiederherstellen der Werkseinstellungen** auf Seite 58.

LEDs und Signaltöne zur Statusanzeige

Der Trollingmotor zeigt seinen derzeitigen Status anhand einer Reihe von Signaltönen und Anzeigeleuchten an.

LEDs und Signaltöne am Trollingmotor



A Anzeige-LED am Kopf des Trollingmotors

B STATUS-LED

C MODE-LED (Modus)

Signaltöne	blaue Anzeigeleuchte am Kopf	STATUS-LED (links) an Halterung	MODE-LED (rechts) an Halterung	Bedeutung
Drei Töne (aufsteigend)	Blinkt einmal lang und dann zweimal kurz	Beide leuchten durchgehend blau		Trollingmotor im Einschaltvorgang
Einzelner kurzer Ton	Leuchtet durchgehend blau	Keine	Leuchtet durchgehend blau	Propeller eingekuppelt oder Autopilot oder Ankersperre aktiviert
Keine	Blinkt langsam blau	Keine	Leuchtet durchgehend blau	Propeller pausiert im Modus "Anker sperren" oder im Modus "Autopilot"
Zwei kurze Töne, gleiche Tonhöhe	Blaues Leuchten erlischt	Keine	Wechselt von Blau (zu Grün oder Rot, zeigt GPS-Status an)	Propeller ausgekuppelt oder Autopilot oder Ankersperre deaktiviert
Zwei kurze Töne (aufsteigend)	Keine	Keine	Leuchtet durchgehend grün	GPS verbunden
Zwei kurze Töne (absteigend)	Keine	Keine	Leuchtet durchgehend rot	Kein GPS-Empfang
Keine	Blinkt schnell blau	Beide blau blinkend, abwechselnd zwischen links/rechts		Trollingmotor im Bluetooth® Kopplungsmodus

Akustische Signale	Blaue Anzeigeleuchte am Kopf	STATUS-LED (links) an Halterung	MODE-LED (rechts) an Halterung	Bedeutung
Zwei kurze Töne (absteigend)	Keine	Keine	Keine	Angeforderte Aktion abgelehnt
Einzelner langer Ton	Keine	Beide rot blinkend, abwechselnd zwischen links/rechts		Störung
Keine	Blinkt langsam blau	Beide weiß blinkend, abwechselnd zwischen links/rechts		Software-Update läuft
Keine	Keine	Cyan (blaugrün)	Keine	Stromversorgung 24 V Trollingmotor OK (über 40 %)
Keine	Keine	Grün	Keine	Stromversorgung 36 V Trollingmotor OK (über 40 %)
Keine	Keine	Orange	Keine	Stromversorgung Trollingmotor überwachen (liegt zwischen 20 % und 40 %)
Keine	Keine	Rot	Keine	Stromversorgung Trollingmotor unter 20 %
Keine	Keine	Blinkt rot	Keine	Stromversorgung Trollingmotor kritisch niedrig

→ **Hinweis:** Normal ist, dass der verstaute Trollingmotor keine GPS-Fixierung hat.

→ **Hinweis:** Der Trollingmotor ist auf 24 V voreingestellt.

Während der Kalibrierung

Akustische Signale	Blaue Anzeigeleuchte am Kopf	STATUS-LED (links) an Halterung	MODE-LED (rechts) an Halterung	Bedeutung
Keine	Keine	Beide blinken blau		Trollingmotor im Modus "Benutzerkonfiguration": mit Kalibrierung fortfahren
Zwei kurze Töne (aufsteigend)	Keine	Beide blinken einige Sekunden lang grün, abwechselnd zwischen links/rechts		Kalibrierung erfolgreich
Zwei kurze Töne (absteigend)	Keine	Beide blinken einige Sekunden lang rot, abwechselnd zwischen links/rechts		Kalibrierung fehlgeschlagen
Keine	Keine	Farbe zeigt Batteriestatus an	Grün oder Rot, zeigt GPS-Status an	Trollingmotor hat den Modus "Benutzerkonfiguration" verlassen und ist in den Modus "Manuell" zurückgekehrt

LED am Pedal

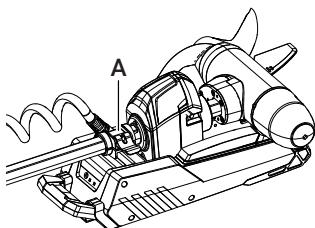
Links oben auf dem Pedal befindet sich eine Status-LED.

Pedal-LED		Bedeutung
Sequenz beim Einschaltvorgang des Pedals	Blinkt zweimal schnell blau	Pedal schaltet sich ein
	Grün oder orange oder rot	Stromversorgung Pedal: Grün: Stromversorgung Pedal OK (über 40 %) Orange: Unter 40 % Rot: Unter 20 %
	Langsames rotes Blinken	Bluetooth® Verbindung: Suche
	Leuchtet durchgehend blau, dann AUS	Bluetooth® Verbindung: Verbunden
Betrieb	Langsames blaues Blinken	Pedal hat Bluetooth® Verbindung zum Trollingmotor
	Schnelles blaues Blinken	Pedal ist im Bluetooth® Kopplungsmodus
	Langsames weißes Blinken	Software-Update läuft
	Langsames rotes Blinken	Störung

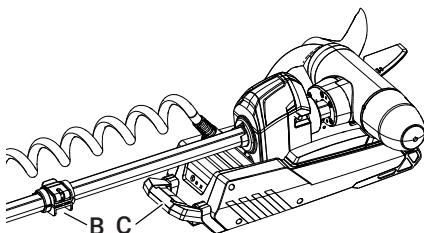
BEREITSTELLEN UND VERSTAUEN

Bereitstellen des Trollingmotors

- 1 Entriegeln Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung, indem Sie den Verriegelungshebel (A) zurückklappen.



- 2 Schieben Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung vom Lenkgetriebe weg, und arretieren Sie sie weiter oben an der Säule (B).



- 3 Erfassen Sie den Trollingmotor unterhalb des Kopfes an der Säule, und drücken Sie den Entriegelungshebel zum Verstauen/Bereitstellen (C, siehe oben) nach unten.
- 4 Schieben Sie den Trollingmotor bei gedrücktem Entriegelungshebel zum Verstauen/Bereitstellen nach vorn und aus seiner Halterung heraus. Durch das Gewicht der Unterwassereinheit drehen sich Trollingmotor und Lenkgetriebe nach unten.

⚠️ WARNUNG: Achten Sie beim Bereitstellen des Motors und beim Einstellen der Motortiefe auf plötzliche Gewichtsverlagerungen. Verletzungsgefahr! Erfassen Sie den Trollingmotor beim Anheben oder Absenken fest an seiner Säule, bevor Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung öffnen. Zudem befindet sich an der Unterseite des Kopfes des Trollingmotors eine Aussparung, an der Sie den Trollingmotor erfassen und stützen können.

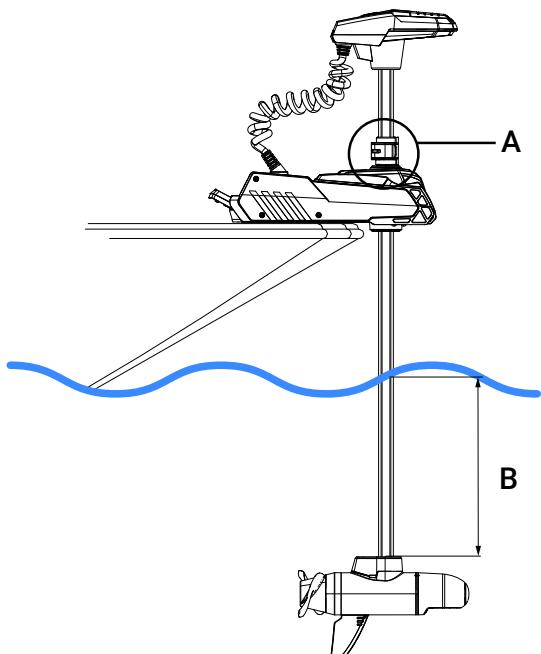
⚠️ WARNUNG: Verwenden Sie niemals das Wendekabel als Griff zum Anheben oder Absenken des Motors.

- 5 Lassen Sie den Entriegelungshebel zum Verstauen/Bereitstellen wieder in seine neutrale Position gleiten.
- 6 Beim senkrechtstehenden Trollingmotor verhindert die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung an der Säule, dass der Motor weiter nach unten absinkt. Ziehen Sie die Säule zurück, um sicherzustellen, dass sie in der bereitgestellten Position sicher arretiert ist.

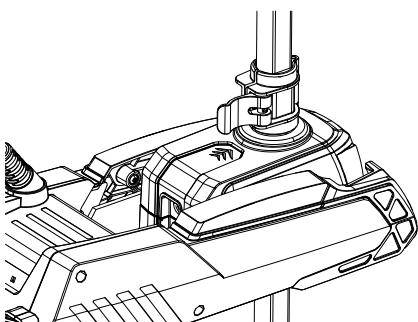
⚠️ WARNUNG: Wurde der Bug-Offset kalibriert, dreht sich der Trollingmotor bei Bereitstellung immer automatisch in seine mit dem Kiel ausgerichtete Position.

Einstellen der Tiefe des Motors

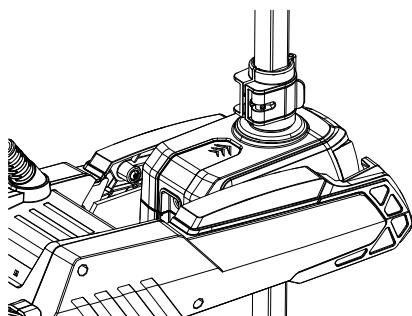
Die Tiefe des Trollingmotors wird anhand der Fixiermanschette zur Tiefenarretierung (**A**) an der Säule des Motors eingestellt. Die optimale Tiefe der Unterwassereinheit ist vom Bootstyp, von den Gegebenheiten des Gewässers und vom Unterwasserterrain abhängig. Wenn Sie hören, dass die Propellerblätter gegen die Wasseroberfläche spritzen oder kavitieren, senken Sie die Unterwassereinheit weiter ab. Achten Sie beim Einstellen der Motortiefe darauf, dass die Unterwassereinheit vollständig eingetaucht ist und sich mindestens 300 mm (12 Zoll) (**B**) unter der Wasseroberfläche befindet.



- 1 Stellen Sie sicher, dass sich der Propeller erst dreht, nachdem Sie die Tiefe des Motors eingestellt haben.
- 2 Stützen Sie den Trollingmotor ab, indem Sie den Trollingmotor fest an der Säule oder an der Aussparung an der Unterseite des Kopfes des Trollingmotors erfassen.
- 3 Öffnen Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung. Beachten Sie, dass sich der Trollingmotor jetzt unter dem Gewicht der Unterwassereinheit nach unten bewegen kann.



- 4 Heben bzw. senken Sie den Trollingmotor auf die gewünschte Tiefe.
- 5 Schieben Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung bis zum Anliegen gegen das Getriebe (erfassen Sie die Manschette an ihrem Körper, nicht am Verriegelungshebel). Sichern Sie die Unterwassereinheit in der gewünschten Tiefe durch Schließen der Fixiermanschette zur Tiefenarretierung.



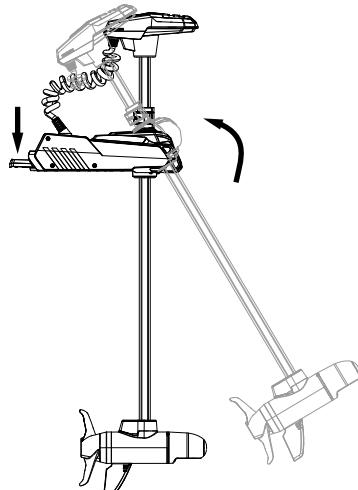
Verstauen des Trollingmotors

⚠️ WARNUNG: Der Trollingmotor darf erst verstaut werden, nachdem der Propeller zum Stillstand gekommen ist. Der Motor darf nur mit tief genug in das Wasser eingetauchtem Propeller gestartet und betrieben werden.

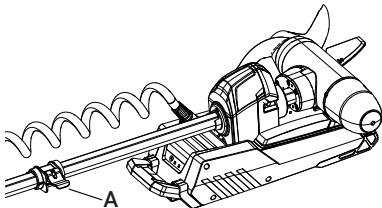
⚠️ WARNUNG: Bewegliche Teile wie Scharniere und Drehpunkte können schwere Verletzungen verursachen. Halten Sie beim Verstauen, Bereitstellen oder Kippen des Motors Abstand zu beweglichen Teilen.

Stellen Sie sicher, dass sich der Propeller nicht dreht, und stellen Sie sicher, dass um den Trollingmotor herum ausreichend Freiraum vorhanden ist, bevor Sie den Motor in die verstaute Position anheben.

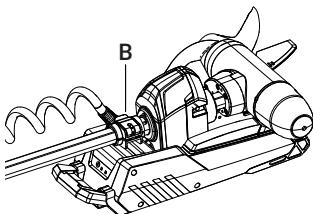
- 1 Drücken Sie den Entriegelungshebel für Verstaufen/Betriebsposition nach unten. Der Trollingmotor ist so eingestellt, dass er sich in eine Verstauposition **Prop außen** von 90° dreht. Weitere Informationen über das Ändern der Selbtausrichtung in Verstauposition finden Sie unter **Verstaaurichtung** auf Seite 23.
- 2 Erfassen Sie den Trollingmotor an den Aussparungen an der Unterseite des Kopfes.
- 3 Ziehen Sie bei nach unten gedrücktem Entriegelungshebel den Trollingmotor nach oben, und kippen Sie den Trollingmotor nach hinten in Richtung der Halterung. Die Säule bewegt sich durch das Gewicht des Lenkgetriebes nach oben.



- Während sich die Säule des Trollingmotors der Halterung nähert, lassen Sie den Entriegelungshebel zum Verstauen/Bereitstellen los. Dadurch wird die Unterwassereinheit in ihrer Halterung verriegelt.
- Nachdem der Trollingmotor parallel zum Bootsdeck verstaut wurde, entriegeln Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung (A).



- Führen Sie die entriegelte Fixiermanschette zur Tiefenarretierung an der Säule nach unten, und arretieren Sie sie am Getriebe (B).

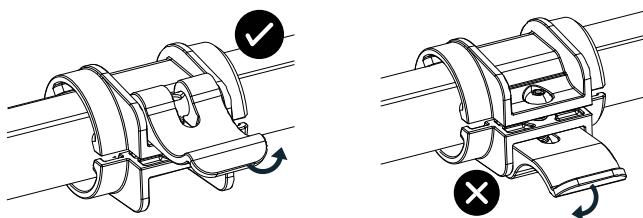


⚠️ WARNUNG: Wir empfehlen, die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung fest am Getriebe zu verriegeln, wenn das Boot unterwegs ist oder auf dem Anhänger steht.

→ **Hinweis:** Normal ist, dass der verstauten Trollingmotor sein GPS-Signal verliert.

Wechseln der Öffnungsseite der Manschette (optional)

Die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung an der Trollingmotorsäule sollte sich von der Oberseite der Säule aus öffnen und schließen lassen, wenn der Motor verstaut ist.

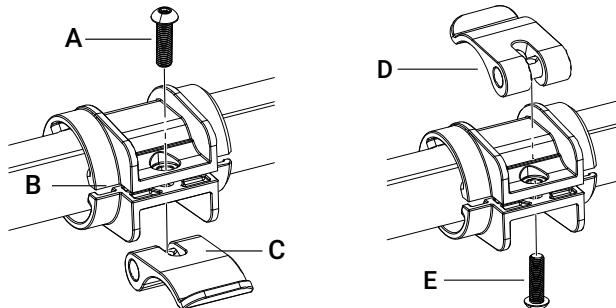


Wenn sich die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung von der Unterseite der Säule her öffnet, gehen Sie wie folgt vor, um die Manschette anzupassen:

→ **Hinweis:** Für diesen Vorgang muss der Trollingmotor verstaut sein.

- Legen Sie ein Handtuch unter die Trollingmotorsäule, um zu verhindern, dass herunterfallende Teile verloren gehen.

- 2 Entfernen Sie mit einem Inbusschlüssel 5/32" (4 mm) die Schraube (**A**) der Tiefenarretierung, mit der die Manschette (**B**) befestigt ist.
- 3 Trennen Sie den Sperrhebel (**C**) von der Manschette. Achten Sie darauf, dass der sich im Arretierhebel frei bewegende Metallzylinder nicht verloren geht.



- 4 Drehen Sie den Arretierhebel um 180°, und positionieren Sie ihn (mit dem Metallzylinder darin) oben auf der Säule (**D**).
 - 5 Setzen Sie die Schraube von der Unterseite der Manschette (**E**) ein, und ziehen Sie sie auf 1,7 Nm (1,3 lb·ft) fest.
 - 6 Testen Sie vor der weiteren Verwendung, ob sich die Manschette sicher an der Trollingmotorsäule arretieren lässt.
- **Hinweis:** Die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung sollte sich nicht verschieben lassen, wenn der Hebel geschlossen ist, und sie sollte sich frei bewegen lassen, wenn der Hebel vollständig geöffnet ist. Erfassen Sie die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung zum Verschieben an der Manschette und nicht am geöffneten Verriegelungshebel.
- 7 Zum Einstellen der Festigkeit der Manschette schließen Sie den Arretierhebel, und ziehen Sie die Schraube der Tiefenarretierung jeweils um eine Vierteldrehung an bzw. lösen Sie die Schraube. Überprüfen Sie nach jeder Änderung die Einstellung.

EINSTELLUNGEN

Die Grundeinstellungen des Trollingmotors können Sie mithilfe eines der folgenden Geräte konfigurieren:

- FreeSteer Joystick-Fernbedienung
 - Mobilgerät mit installierter Lowrance App bzw. Simrad® App
 - Kompatibles Multifunktionsdisplay (MFD)
- **Hinweis:** Halten Sie die Software Ihres MFD auf dem neuesten Stand. Weitere Informationen finden Sie in der Dokumentation des MFD.

Das zum Konfigurieren der Einstellungen genutzte Gerät muss eingeschaltet und mit dem Trollingmotor verbunden sein.

Zugreifen auf Einstellungen über Fernbedienung

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und die Fernbedienung eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 3 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Trollingmotor**.

Zugreifen auf die Einstellungen über die Mobil-App

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und das Mobilgerät eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Öffnen Sie auf dem Mobilgerät die Lowrance App bzw. die Simrad® App, und navigieren Sie zu **My devices** (Meine Geräte).
- 3 Wählen Sie aus der Liste der für Ihr Profil gespeicherten Geräte den Trollingmotor aus.
- 4 Nachdem der Startbildschirm des Trollingmotors angezeigt wird, navigieren Sie zu **Settings > Trolling motor** (Einstellungen > Trollingmotor).

Bootsgröße

Die Einstellung der Bootsgröße ändert die Intensität der Korrekturen des Trollingmotors beim Beibehalten von Position oder Geschwindigkeit mithilfe von GPS.

Die Bootsgröße ist in der Voreinstellung auf 0 (neutral) eingestellt.

- Durch Einstellen **negativer Werte** wird die Reaktion des Trollingmotors sanfter, geeignet für kleinere und leichtere Boote.
- Durch Einstellen **positiver Werte** wird die Reaktion des Trollingmotors aggressiver, geeignet für größere und schwerere Boote.

Stellen Sie in Abhängigkeit von der Größe Ihres Bootes und von den Umgebungsbedingungen einen Wert von -5 bis +5 ein.

Ankunftsmodus

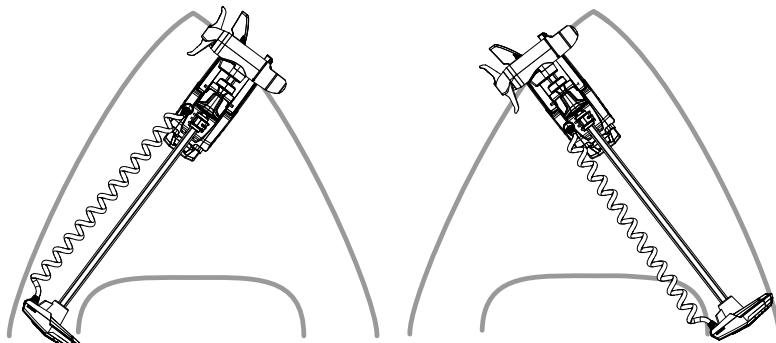
Die Einstellung **Ankunftsmodus** legt das Verhalten des Trollingmotor beim Ausführen einer Fahrsequenz fest, z. B. beim Anfahren eines Wegpunktes.

- **Standby:** Die Voreinstellung für den Ankunftsmodus ist "Standby". Hat das Boot den Endpunkt der Fahrt erreicht, wird der Propeller ausgeschaltet und der Trollingmotor wechselt in den Standby-Modus.
- **Anker:** Hat das Boot den Endpunkt der Fahrt erreicht, wechselt der Trollingmotor in den Modus "Anker sperren". Weitere Informationen finden Sie unter **Modus "Anker sperren"** auf Seite 40.
- **Kurs:** Hat das Boot den Endpunkt der Fahrt erreicht, wechselt der Trollingmotor in den Modus "Kurs sperren" (und fährt mit der derzeitigen Propellerdrehzahl oder der eingestellten Speed über Grund auf dem momentanen Kurs weiter). Weitere Informationen finden Sie unter **Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren")** auf Seite 44.
- **Steuerkurs:** Hat das Boot den Endpunkt der Fahrt erreicht, wechselt der Trollingmotor in den Modus "Steuerkurs sperren" (und fährt mit der derzeitigen Propellerdrehzahl oder der eingestellten Speed über Grund auf dem momentanen Steuerkurs weiter). Weitere Informationen finden Sie unter **Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren")** auf Seite 44.

Verstaurichtung

Beim Drücken des Entriegelungshebels für Verstauen/Betriebsposition dreht sich der bereitgestellte Trollingmotor in die für die Unterwassereinheit konfigurierte Verstaurichtung.

- **Prop außen:** Bei verstauem Trollingmotor befindet sich der Propeller auf der Backbordseite der Halterung.
 - **Prop innen:** Bei verstauem Trollingmotor befindet sich der Propeller auf der Steuerbordseite der Halterung.
 - **Aus:** Der Trollingmotor muss zum bündigen Verstauen gegen die Halterung manuell gedreht werden, entweder in Position **Prop außen** oder in Position **Prop innen**.
- **Hinweis:** Die Bezeichnungen **Prop außen** und **Prop innen** beziehen sich auf einen backbordseitig montierten Trollingmotor. Sie können den Trollingmotor jedoch an jeden beliebigen Ort installieren, der die im Recon Installationshandbuch aufgeführten Vorgaben erfüllt.



Trollingmotoren, verstaut mit **Prop außen**

⚠️ WARNUNG: Wenn Zubehör wie Schwinger installiert sind, stellen Sie die Verstaurichtung in den Systemeinstellungen so ein, dass das Zubehör nicht gegen die Halterung des Trollingmotors stößt.

- **Hinweis:** Wenn Ihre bevorzugte Verstaurichtung dazu führt, dass die Fixiermanschette zur Tiefenarretierung von der Unterseite der Säule des Trollingmotors aus geöffnet werden muss, informieren Sie sich unter **Wechseln der Öffnungsseite der Manschette (optional)** auf Seite 20.

Autopilot

Die beiden Autopilot-Funktionen sind der Modus "Kurs sperren" und der Modus "Steuerkurs sperren". Der zugewiesene Autopilot-Modus wird anhand der Autopilot-Taste ▲ auf der FreeSteer Fernbedienung gestartet und gestoppt.

In der Voreinstellung für den Modus "Kurs sperren" ist das automatische Einschalten des Propellers deaktiviert.

Fernbedienung

Zum Ändern des voreingestellten Autopilot-Modus in den Modus "Steuerkurs sperren" navigieren Sie zu Menü > Einstellungen > Trollingmotor. Wählen Sie **Autopilot > Steuerkurs**.

Mobil-App

Zum Ändern des voreingestellten Autopilot-Modus in den Modus "Steuerkurs sperren" navigieren Sie zu **My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor** (Meine Geräte > Trollingmotor > Einstellungen > Trollingmotor). Wählen Sie **Autopilot > Heading** (Autopilot > Steuerkurs).

Prop Auto Ein

Diese Funktion kuppelt den Propeller beim Wechseln des Autopilot-Modus automatisch ein. In der Voreinstellung ist diese Funktion deaktiviert.

- **Prop Auto Ein** aktiviert: Ist der Propeller bei Aufrufen eines Autopilot-Modus nicht eingekuppelt, wird der Propeller automatisch eingekuppelt. Ist der Propeller beim Aufrufen eines Autopilot-Modus bereits eingekuppelt, bleibt der Propeller eingekuppelt.
- **Prop Auto Ein** deaktiviert: Ist der Propeller beim Aufrufen eines Autopilot-Modus nicht eingekuppelt, muss der Propeller manuell eingekuppelt werden. Ist der Propeller beim Aufrufen eines Autopilot-Modus bereits eingekuppelt, bleibt der Propeller eingekuppelt.

Fernbedienung

Navigieren Sie zu **Menü > Einstellungen > Trollingmotor > Autopilot**, und wählen Sie **Prop Auto Ein**.

Mobil-App

Navigieren Sie zu **My devices > Trolling motor > Settings > Trolling motor > Autopilot Prop Auto** (Meine Geräte > Trollingmotor > Einstellungen > Trollingmotor > Autopilot Prop Auto), und wählen Sie **On** (Ein).

Batterie-Spannung

Wählen Sie aus, ob der Trollingmotor über eine Spannungsquelle 24 V oder 36 V versorgt wird. Die Voreinstellung ist 24 V.

Akustische Signale

Mit dieser Einstellung wird festgelegt, wie oft der Kopf des Trollingmotors Signaltöne abgibt.

- **Aus**
- **Beschränkt**
- **Standard**
- **Voll**

Motor-LED

Mit diesen Einstellungen wird festgelegt, wann die LED-Anzeige am Kopf des Trollingmotors aufleuchtet. Bei Prop Ein ist diese Einstellung standardmäßig auf Ein.

- **Immer ein:** Leuchtet immer, solange der Trollingmotor mit Strom versorgt wird. In diesem Fall können Sie die Richtung der Unterwassereinheit überprüfen.
- **Ein, wenn Prop ein:** Die LED-Anzeige leuchtet immer, wenn der Propeller eingekuppelt ist und wenn sich der Trollingmotor in einem aktiven Modus befindet.
- **Immer aus:** Die Anzeige-LED leuchtet nie.

Mit **Dimm-Einstellungen** können Sie die Helligkeit der **STATUS**-LED und der **MODE**-LED an der Halterung des Trollingmotors sowie der Anzeige-LED am Kopf des Trollingmotors steuern.

- **Niedrig**
- **Hoch**
- **Sync mit MFD-Beleuchtung**

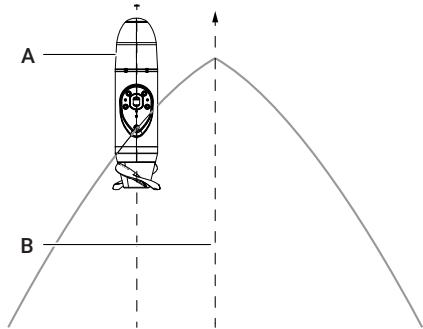
KALIBRIERUNG

Vor dem erstmaligen Betrieb des Trollingmotors müssen Sie unbedingt einige Kalibrierungen vornehmen. Wird diese Grundkalibrierung nicht vorgenommen, verhalten sich Trollingmotor und Lenkung möglicherweise nicht wie vorgesehen.

⚠️ WARNUNG: Betreiben Sie den Propeller des Trollingmotors nur, wenn sich der Propeller im Wasser befindet. Während der Kalibrierung führt die Unterwassereinheit Bewegungen aus.

Kalibrieren des Bug-Offsets

Mit der Kalibrierung des Bug-Offsets wird die Geradeausrichtung für den Trollingmotor eingerichtet, damit auch ein in einem Winkel zum Bug montierter Trollingmotor geradeausfährt. Während der Kalibrierung des Bug-Offsets drehen Sie den bereitgestellten Trollingmotor so, dass die Unterwassereinheit (**A**) nach vorn weist und parallel zur Kiel-/Mittellinie (**B**) des Bootes steht.



Eine Kalibrierung des Bug-Offsets ist erforderlich:

- bevor der Trollingmotor nach der Installation erstmalig verwendet wird
- nachdem der Trollingmotor auf eine andere Befestigungsposition umgesetzt wurde (auch nach Umsetzen von Zubehör an der Halterung mit Schnelllösefunktion)
- nachdem der Trollingmotor auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt wurde

Der Trollingmotor muss eingeschaltet und (über Bluetooth®) mit dem für die Kalibrierung verwendeten Gerät verbunden sein.

Vor Beginn dieses Verfahrens muss der Trollingmotor vollständig in Betriebsposition gebracht werden.

Diese Kalibrierung muss nicht unbedingt auf dem Wasser vorgenommen werden. Kann die Unterwassereinheit problemlos um 360° rotieren, dann kann die Kalibrierung auch vorgenommen werden, wenn sich das Boot auf dem Anhänger befindet. Bei Kalibrierung auf dem Wasser stellen Sie sicher, dass das Boot an einer Anlegestelle befestigt ist, an der es nicht durch Wind oder Strömung bewegt werden kann, und dass genügend Platz vorhanden ist, sodass sich die Unterwassereinheit frei bewegen kann.

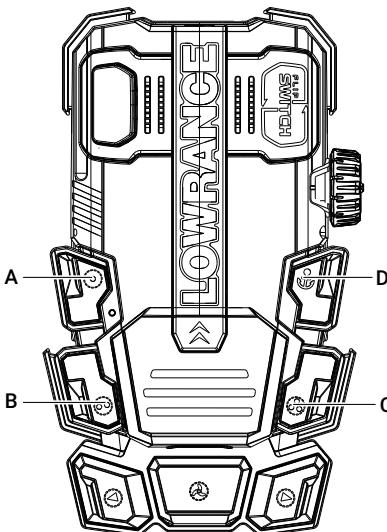
→ **Hinweis:** Im Verlauf der Kalibrierung muss die Unterwassereinheit bewegt werden. Nach erfolgreicher Kalibrierung dreht sich der Trollingmotor in seine Mittellinienposition.

Fernbedienung

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und die Fernbedienung eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
 - 2 Drücken Sie die Menü-Taste auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
 - 3 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Trollingmotor > Bug-Offset**.
 - 4 Führen Sie die auf der Fernbedienung angezeigten Schritte aus.
- **Hinweis:** Beim erstmaligen Einschalten der FreeSteer Fernbedienung wird eine Onboarding-Sequenz gestartet. Diese Sequenz enthält u. a. Optionen zum Ausführen der Kompass-Kalibrierung und der Bug-Offset-Kalibrierung am Trollingmotor.

Fußpedal

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und das Pedal eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Rufen Sie am Pedal den Modus zur Benutzerkonfiguration auf, indem Sie gleichzeitig die Tasten **••** und **••** (B und C) drücken und gedrückt halten.
Die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung des Trollingmotors blinken blau und zeigen dadurch an, dass sich der Trollingmotor im Modus für die Benutzerkonfiguration befindet.



- 3 Drehen Sie durch Betätigen des Pedals die Unterwassereinheit so, dass die Unterwassereinheit parallel zur Mittellinie (Kiellinie) des Bootes steht.
- 4 Ist die Unterwassereinheit korrekt ausgerichtet, drücken Sie am Pedal die Taste für Ankern **⚓** (D), um den Bug-Offset zu übernehmen.
Zwei (aufsteigende) Signaltöne ertönen, und die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung blinken einige Sekunden lang abwechselnd grün, und bestätigen so die erfolgreiche Kalibrierung.
→ **Hinweis:** Beim Fehlschlagen der Kalibrierung ertönen zwei (absteigende) Signaltöne, und die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung blinken einige Sekunden lang abwechselnd rot und dann gleichzeitig blau. Der Trollingmotor verbleibt im Modus der Benutzerkonfiguration. Versuchen Sie die Kalibrierung erneut, indem Sie nochmals die Schritte (3) und (4) ausführen.
- 5 Nach einer erfolgreichen Kalibrierung verlässt der Trollingmotor automatisch den Modus zur Benutzerkonfiguration und kehrt in den Standby-Modus zurück.
Die **STATUS-LED** wechselt von Blinken in Blau zu dauerhaftem Leuchten in einer Farbe, die dem Batteriestatus des Trollingmotors entspricht. Die **MODE-LED** wechselt von Blinken in Blau zu dauerhaftem Leuchten in Grün, wenn der Motor ein GPS-Signal erfasst hat (bzw. in Rot, wenn der Motor kein GPS-Signal erfasst hat).

Mobil-App

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und das Mobilgerät eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Öffnen Sie auf dem Mobilgerät die Lowrance App bzw. die Simrad® App, und navigieren Sie zu **My devices** (Meine Geräte).
- 3 Wählen Sie aus der Liste der für Ihr Profil gespeicherten Geräte den Trollingmotor aus.
- 4 Wird der Startbildschirm des Trollingmotors angezeigt, rufen Sie das Menü **Settings** (Einstellungen) auf, und navigieren Sie zu **Kalibrierung** (Calibration).
- 5 Führen Sie die von der App angezeigten Schritte aus.

Kalibrieren des Kompasses

Der Kompass des Trollingmotors befindet sich im Kopf des Trollingmotors.

Eine Kalibrierung des Kompasses ist erforderlich:

- bevor der Trollingmotor nach der Installation erstmalig verwendet wird
- nachdem das Boot an einen weiter entfernten Standort verbracht wurde (z. B. in ein anderes Land), da die magnetische Ablenkung an verschiedenen Orten der Erde unterschiedlich ist
- nachdem der Trollingmotor auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt wurde

Der Trollingmotor muss eingeschaltet und (über Bluetooth®) mit dem für die Kalibrierung verwendeten Gerät verbunden sein.

Vor Beginn dieses Verfahrens muss der Trollingmotor in Betriebsposition gebracht werden.

Diese Kalibrierung muss nicht unbedingt auf dem Wasser vorgenommen werden. Kann die Unterwassereinheit problemlos um 360° rotieren, dann kann die Kalibrierung auch vorgenommen werden (wenn sich das Boot auf dem Anhänger im Freien befindet). Bei Kalibrierung auf dem Wasser stellen Sie sicher, dass das Boot an einer Anlegestelle befestigt ist, an der es nicht durch Wind oder Strömung bewegt werden kann, und dass genügend Platz vorhanden ist, sodass sich die Unterwassereinheit frei bewegen kann. Stellen Sie außerdem sicher, dass sich der Trollingmotor nicht in der Nähe von großen Metallobjekten oder stromführenden Geräten und Leitungen befindet, da deren Magnetfelder zu einer falschen Kalibrierung des Kompasses führen können.

- **Hinweis:** Während der Kalibrierung dreht sich der in Betriebsposition gebrachte Trollingmotor (Unterwassereinheit, Säule und Kopfeinheit) automatisch um 400° (ca. eine und eine Achteldrehung).

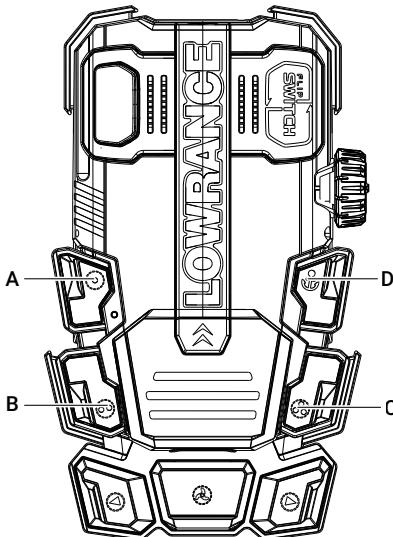
Nach erfolgreicher Kalibrierung dreht sich der Trollingmotor automatisch wieder in seine Mittellinienposition.

Fernbedienung

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und die Fernbedienung eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
 - 2 Drücken Sie die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
 - 3 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Trollingmotor > Kompass-Kalibrierung**.
 - 4 Führen Sie die auf der Fernbedienung angezeigten Schritte aus.
- **Hinweis:** Beim erstmaligen Einschalten der FreeSteer Fernbedienung wird eine Onboarding-Sequenz gestartet. Diese Sequenz enthält u. a. Optionen zum Ausführen der Kompass-Kalibrierung und der Bug-Offset-Kalibrierung am Trollingmotor.

Fußpedal

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und das Pedal eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Rufen Sie am Pedal den Modus zur Benutzerkonfiguration auf, indem Sie gleichzeitig die Tasten **••** und **••** (**B** und **C**) drücken und gedrückt halten.
Die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung des Trollingmotors blinken blau und zeigen dadurch an, dass sich der Trollingmotor im Modus für die Benutzerkonfiguration befindet.



- 3 Drücken Sie kurz die Taste **••** (**C**). Der sich in Betriebsposition befindende Trollingmotor bewegt sich automatisch einige Sekunden lang und dreht sich dabei um ca. 400°.
Am Ende der Kompass-Kalibrierung ertönt ein langer Signalton.
Zwei (aufsteigende) Signaltöne ertönen, und die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung blinken einige Sekunden lang abwechselnd grün, und bestätigen so die erfolgreiche Kalibrierung.
- **Hinweis:** Beim Fehlschlagen der Kalibrierung ertönen zwei (absteigende) Signaltöne, und die **STATUS-LED** und die **MODE-LED** an der Halterung blinken einige Sekunden lang abwechselnd rot und dann gleichzeitig blau. Der Trollingmotor verbleibt im Modus der Benutzerkonfiguration. Versuchen Sie die Kalibrierung erneut, indem Sie nochmals Schritt (3) ausführen.
- 4 Nach einer erfolgreichen Kalibrierung verlässt der Trollingmotor automatisch den Modus "Benutzerkonfiguration".
Der Trollingmotor dreht sich in seine Mittelliniensposition und wechselt in den Standby-Modus.
Die **STATUS-LED** wechselt von Blinken in Blau zu dauerhaftem Leuchten in einer Farbe, die dem Batteriestatus des Trollingmotors entspricht. Die **MODE-LED** wechselt von Blinken in Blau zu dauerhaftem Leuchten in Grün, wenn der Motor ein GPS-Signal erfasst hat (bzw. in Rot, wenn der Motor kein GPS-Signal erfasst hat).

Mobil-App

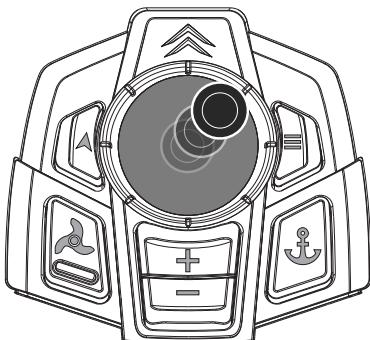
- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor und das Mobilgerät eingeschaltet und miteinander verbunden sind.
- 2 Öffnen Sie auf dem Mobilgerät die Lowrance App bzw. die Simrad® App, und navigieren Sie zu **My devices** (Meine Geräte).
- 3 Wählen Sie aus der Liste der für Ihr Profil gespeicherten Geräte den Trollingmotor aus.
- 4 Wird der Startbildschirm des Trollingmotors angezeigt, rufen Sie das Menü **Settings** (Einstellungen) auf, und navigieren Sie zu **Calibration** (Kalibrierung). Führen Sie die von der App angezeigten Schritte zum Kalibrieren des Kompasses aus.

FREESTEER JOYSTICK-FERNBEDIENUNG

Der Joystick ermöglicht sowohl eine herkömmliche Lenkung über das Tastenfeld als auch eine proportionale 360°-Lenkung (**FreeSteer**).

FreeSteer

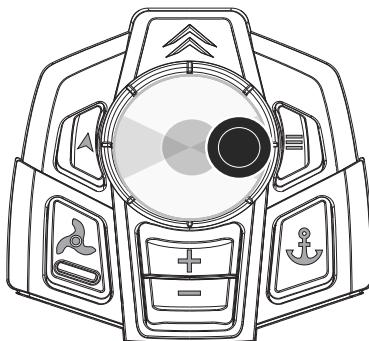
- 1 Zum Aufrufen von FreeSteer halten Sie den Joystick in einem beliebigen Modus des Trollingmotors gedrückt.
- 2 Bei FreeSteer ist die vom Joystick ausgelöste Bewegung nicht auf vorwärts / rückwärts / links / rechts beschränkt. Zum Anpassen der Richtung halten Sie den Joystick einfach an einer beliebigen Stelle am 360°-Horizont des Joysticks gedrückt. Die Unterwassereinheit des Trollingmotors dreht sich genau in die Richtung des Joysticks.
- 3 Zum Beenden von FreeSteer lassen Sie den Joystick los. Daraufhin wird automatisch wieder der zuvor eingestellte Modus aktiviert, die neue Richtung wird jedoch beibehalten.



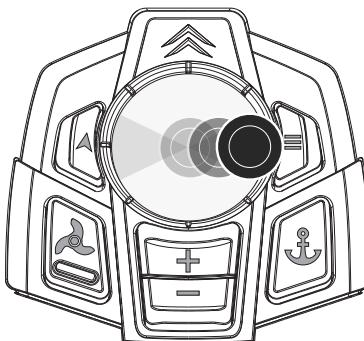
FreeSteer (360°-Lenkung)

Herkömmliche Lenkung

- 1 Tippen Sie den Joystick kurz horizontal nach links bzw. rechts. Dadurch wird die Richtung der Unterwassereinheit in kleinen Schritten geändert.
- 2 Zum kontinuierlichen Drehen der Unterwassereinheit halten Sie den Joystick horizontal nach links bzw. rechts gedrückt.
Die Einheit dreht sich weiter, bis die Einheit den maximalen Steuerwinkel erreicht hat.



Herkömmliche Lenkung:
antippen und loslassen



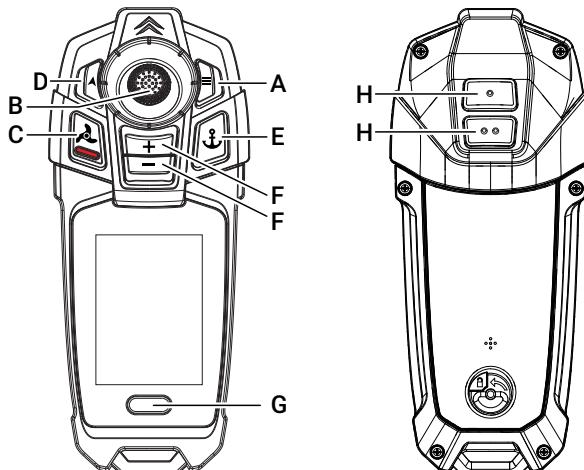
Herkömmliche Lenkung: nach links bzw.
rechts bewegen und halten

Anpassen der Geschwindigkeit

Sowohl bei FreeSteer als auch bei herkömmlicher Lenkung können Sie anhand der Geschwindigkeitstasten **+**, **-** auf der Fernbedienung den Prozentsatz der Propellerschubkraft erhöhen bzw. verringern.

- 1 Zum schrittweisen Erhöhen der Propellerdrehzahl drücken Sie kurz die Taste **+**. Zum schnellen Beschleunigen auf maximale Geschwindigkeit halten Sie die Taste gedrückt.
- 2 Zum schrittweisen Verringern der Propellerdrehzahl drücken Sie kurz die Taste **-**. Zum schnellen Verzögern auf die Geschwindigkeit von 0 halten Sie die Taste gedrückt.
- 3 Zum Beibehalten der derzeitigen Geschwindigkeit des Bootes über Grund aktivieren Sie den Autopiloten mit Tempomat (siehe Seite **47**).

Tasten auf der Fernbedienung



A ON/OFF (EIN/AUS) und Menu (Menü)

- Zum Ein- bzw. Ausschalten der Fernbedienung halten Sie die Taste gedrückt.
- Zum Aufrufen des Hauptmenüs drücken Sie die Taste kurz.

B Joystick

- Mit dem Joystick ändern Sie die Richtung in FreeSteer (360°-Lenkung) und auch bei herkömmlicher Lenkung (links-rechts).
- **Navigieren in Menüs:** Bei angezeigtem Menü wählen Sie durch Vor- bzw. Zurückbewegen des Joysticks die Optionen im Menü aus. Zum Aufrufen bzw. Aktivieren der ausgewählten Option drücken Sie den Joystick senkrecht nach unten.

C Propeller EIN/AUS / Beende alle

- Drücken Sie diese Taste kurz, um den Propeller ein- bzw. auszukuppeln.
- Beim Gedrückthalten in einem beliebigen Modus werden alle Funktionen gestoppt, der Propeller wird ausgekuppelt und der Modus beendet.

D Autopilot

- Drücken Sie die Taste kurz, um den konfigurierten Autopilotenmodus zu starten bzw. zu stoppen.

→ **Hinweis:** Die Voreinstellung ist der Modus "Kurs sperren", mit "Propeller Auto Ein" deaktiviert

E Anker sperren

- Drücken Sie die Taste kurz, um den Modus "Anker sperren" zu starten bzw. zu stoppen.

F Drehzahlregelung

- Durch kurzes Drücken bzw. Gedrückthalten dieser Tasten stellen Sie den Prozentwert der Propellerschubkraft ein.
- Im Modus "Tempomat" wird durch kurzes Drücken bzw. Gedrückthalten dieser Tasten die (konstante) Reisegeschwindigkeit eingestellt.

G Softkey In-Modus

- Durch Gedrückthalten des Softkeys wird die durch das Symbol auf dem Display angezeigte Funktion aktiviert.

H Konfigurierbare Tasten

- Rufen Sie das Einstellungsmenü auf, und weisen Sie diesen Tasten eine oder mehrere Funktionen zu.

Navigation im Menü

Bei angezeigtem Menü:

- Wählen Sie Menüoptionen aus, indem Sie den Joystick vor- und zurückbewegen. Zum Aufrufen bzw. Aktivieren der ausgewählten Option drücken Sie den Joystick senkrecht nach unten.
 - Zum Ausblenden des Menüs und Zurückkehren des Hauptdisplays mit der Statusanzeige drücken Sie wieder kurz die Menü-Taste .
- **Hinweis:** Bei angezeigtem Menü können Sie durch kurzes Drücken und Loslassen einer der Tasten Propeller, Anker oder Autopilot das Menü ausblenden und die gewohnte Start/Stopp-Funktion der Taste ausführen.

Einstellungen an der FreeSteer Fernbedienung

Onboarding

Beim erstmaligen Einschalten der FreeSteer Joystick-Fernbedienung und nach einem Zurücksetzen der Fernbedienung auf die Werkseinstellungen wird die Onboarding-Sequenz automatisch aufgerufen.

- **Hinweis:** Wenn Sie das Onboarding in dieser Phase ablehnen, bleiben alle Einstellungen auf den Werkseinstellungen eingestellt.
- **Hinweis:** Besteht keine Verbindung zwischen Fernbedienung und Trollingmotor wird als Status "Nicht verbunden" angezeigt. Auch wenn keine Verbindung besteht, können Sie auf das Menü und die Einstellungen der Fernbedienung zugreifen. Sie können jedoch den Trollingmotor nicht kalibrieren.

So nehmen Sie das Onboarding zu einem anderen Zeitpunkt vor:

- 1 Schalten Sie die Fernbedienung ein, indem Sie auf der Fernbedienung die Menü-Taste  drücken und halten.
- 2 Drücken Sie kurz die Menü-Taste . Das Menü wird angezeigt.
- 3 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Onboarding**.

Sollte diese Fernbedienung noch nicht mit dem Trollingmotor gekoppelt sein, werden auf dem Display Anleitungen zum Koppeln der Fernbedienung angezeigt.

Informationen über das Koppeln der Fernbedienung zu einem anderen Zeitpunkt finden Sie unter **Koppeln von Geräten** auf Seite 12.

Wenn Sie gefragt werden, **Wollen Sie die vorherigen Einstellungen der Fernbedienung wiederherstellen?**:

- Beim Auswählen von **Wiederherstellen** werden die zuvor vorhandenen Einstellungen der Fernbedienung beibehalten, das Onboarding wird abgebrochen, und das Status-Display wird angezeigt.
- Beim Auswählen von **Überspringen** wird zum Konfigurieren der Einstellungen der Fernbedienung gewechselt.

Kalibrierung

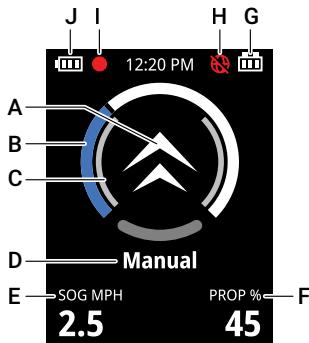
Die Kalibrierung bezieht sich auf das Kalibrieren des Trollingmotors. Dazu muss der Trollingmotor installiert und in Betriebsposition sein (Informationen über das Kalibrieren des Trollingmotors finden Sie in Abschnitt **Kalibrierung** auf Seite 25). Wenn Sie jetzt keine Kalibrierung vornehmen möchten, wählen Sie **Überspringen**.

Einstellungen an der Fernbedienung

So nehmen Sie Einstellungen an der FreeSteer Fernbedienung vor:

- 1 Schalten Sie die Fernbedienung ein, indem Sie auf der Fernbedienung die Menü-Taste  drücken und halten.
- **Hinweis:** Besteht keine Verbindung zwischen Fernbedienung und Trollingmotor wird als Status **Nicht verbunden** angezeigt. Auch wenn keine Verbindung besteht, können Sie auf das Menü und die Einstellungen der Fernbedienung zugreifen. Sie können jedoch den Trollingmotor nicht kalibrieren.
- 2 Drücken Sie kurz die Menü-Taste . Das Menü wird angezeigt.
- 3 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Fernbedienung**.
 - **Display:** Legen Sie die gewünschten Einstellungen für das LC-Display der Fernbedienung fest. Durch Deaktivieren der Hintergrundbeleuchtung, Verringern der Helligkeit und Reduzieren der Zeit bis zum Ausschalten verlängert sich die Lebensdauer der Batterien der Fernbedienung.
 - **Tasten:** Legen Sie die gewünschten Einstellungen für die Tasten der Fernbedienung fest. Das umfasst auch das Zuweisen von Funktionen zu den konfigurierbaren Tasten (weitere Information finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung** auf Seite 55). Durch Deaktivieren der Tasten-Hintergrundbeleuchtung und Reduzieren der Zeit bis zum Ausschalten der Tasten-Hintergrundbeleuchtung verlängert sich die Lebensdauer der Batterien der Fernbedienung.
 - **Sprache:** Stellen Sie die gewünschte Sprache ein.
 - **Einheiten:** Stellen Sie die Maßeinheiten für Entfernungen und Geschwindigkeiten ein.
 - **Zeit:** Stellen Sie die auf dem LC-Display angezeigte Uhrzeit ein.
 - **Über:** Zeigt die zurzeit auf dem Trollingmotorsystem installierte Softwareversion an (einschließlich der Fernbedienung).

LC-Display und Statusleiste

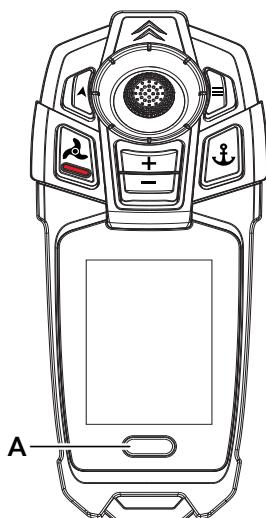


- A Symbol in der Mitte zeigt derzeitigen Modus
- B Blaue Skala füllt sich im Uhrzeigersinn und zeigt so den Prozentsatz des Propellerschubs an
- C Innerer Ring animiert, wenn Propeller eingekuppelt ist
- D Modus/Status des Trollingmotors
- E Derzeitige Geschwindigkeit über Grund
- F Derzeitiger Propellerschub in Prozent
- G Status der Batterie des Trollingmotors
- H Warnung: Keine GPS-Positionsbestimmung
- I Trail-Aufnahme aktiv
- J Status der Batterie der FreeSteer Fernbedienung

Softkey

Der Softkey (A) unter dem LC-Display ermöglicht einen Schnellzugriff auf In-Modus-Funktionen.

Die konkrete Aktion der Softtaste ist vom jeweiligen Modus abhängig. Die derzeitig durch den Softkey ausgelöste Aktion wird durch ein Wort oder ein Symbol auf dem LC-Display über dem Softkey angezeigt.



Symbol	Funktion des Softkeys	Hinweis
	Drücken und Halten sperrt sämtliche Tasten außer die Menü-Taste. Siehe Sperren der Fernbedienung auf Seite 35.	Symbol wird bei Trollingmotor im Modus "Manuell" angezeigt.
	Gelb bedeutet, dass die Tasten der Fernbedienung gesperrt sind. Zum Entsperrnen der Tasten Softkey gedrückt halten.	Symbol wird bei Trollingmotor im Modus "Manuell" und gesperrter Fernbedienung angezeigt.
	Kurzes Drücken erstellt einen Wegpunkt an der derzeitigen Position. Siehe Erstellen von Wegpunkten auf Seite 49.	Symbol wird bei Trollingmotor im Modus "Anker sperren" angezeigt.
	Kurzes Drücken aktiviert den Modus "Tempomat", und die eingestellte Speed über Grund wird beibehalten. Siehe Tempomat-Modus auf Seite 47.	Symbol wird bei Trollingmotor im Modus "Navigation" oder in einem Autopilot-Modus angezeigt.
	Grün bedeutet, dass der Modus "Tempomat" aktiv ist. Durch kurzes Drücken der Softtaste wird der Tempomat angehalten und zum Einstellen des prozentualen Propellerschubs zurückgekehrt.	Symbol wird bei aktiviertem Modus "Tempomat" angezeigt.

Sperren der Fernbedienung

Befindet sich der Trollingmotor im Modus "Manuell", können Sie die Tasten auf der Fernbedienung sperren, um ein versehentliches Betätigen zu verhindern. Bei gesperrten Fernbedienungstasten:

- Die Menü-Taste  funktioniert weiterhin, und Sie können mit dem Joystick wie gewohnt durch die Menüs navigieren.
- Die Fahrtrichtung kann mit dem Joystick nicht geändert werden.
- Sie können den Trollingmotor wie gewohnt mit dem Pedal oder über ein verbundenes MFD bedienen.

Wird ein offenes Vorhängeschloss angezeigt, wird die Fernbedienung durch Gedrückthalten des Softkeys gesperrt.

 **WARNUNG:** Bei gesperrter Fernbedienung kann der Trollingmotor nicht anhand der Tasten auf der Fernbedienung bedient werden.

Entsperren der Fernbedienung

Wird ein geschlossenes Vorhängeschloss (gelb) angezeigt, wird die Fernbedienung durch Gedrückthalten des Softkeys entsperrt.

Halten Sie den Softkey so lange gedrückt, bis auf dem LC-Display **Fernbedienung entsperrt** angezeigt wird.

BEDIENEN DES TROLLINGMOTORS

Zum Bedienen des Trollingmotors muss sich der Trollingmotor in Betriebsposition befinden.

Der Trollingmotor kann anhand folgender Geräte bedient werden:

- FreeSteer Joystick-Fernbedienung
- Kabelloses Advanced Pedal
- Ein kompatibles Multifunktionsdisplay (MFD) in ein und demselben NMEA 2000® Netzwerk wie der Trollingmotor (siehe Dokumentation zum MFD)

 **WARNUNG:** Überzeugen Sie sich davon, dass der Trollingmotor in seiner bereitgestellten Position verriegelt ist, bevor Sie den Propeller zuschalten.

 **WARNUNG:** Sich drehende Propeller können schwere oder gar tödliche Verletzungen verursachen. Betreiben Sie den Propeller des Trollingmotors nur, wenn sich der Propeller im Wasser befindet. Gehen Sie bei Nutzung des Trollingmotors äußerst vorsichtig vor, wenn die Möglichkeit besteht, dass sich Personen im Wasser befinden. Stoppen Sie den Trollingmotor sofort, wenn sich Personen in der Nähe Ihres Bootes im Wasser befinden.

 **WARNUNG:** Der Trollingmotor setzt eine einmal ausgelöste Aktion auch dann fort, wenn die Stromversorgung des Steuergerätes (Fernbedienung, Pedal oder MFD) ausfällt. Aktivierte Modi von Propeller, Autopilot und Navigationsanlage bleiben nach Ausschalten des Steuergerätes weiterhin aktiv. Machen Sie sich unbedingt mit den Verfahren zum Ausschalten des Trollingmotors im Notfall vertraut. Dazu gehören das Drücken der EIN/AUS-Taste des Trollingmotors und das Trennen des Trollingmotors von der Stromversorgung.

Machen Sie sich unbedingt mit den Verfahren zum Einschalten und Ausschalten des Trollingmotors anhand der Bedien- und Steuergeräte Ihrer Wahl vertraut.

Seien Sie stets auf unerwartete Bewegungen des Motors vorbereitet, z. B. ein sich drehender Propeller, auch wenn ein oder mehrere Steuergeräte ausgeschaltet sind.

 **WARNUNG:** Der Kompass im Kopf des Trollingmotors kann durch von Magneten oder großen eisenhaltigen Metallobjekten in der Nähe des Trollingmotors ausgehenden bzw. beeinflussten Magnetfeldern beeinträchtigt werden. Dies kann zu Abweichungen des Kompasses und dadurch zur Lenkung auf einen falschen Kurs führen. Zum Wiedererlangen einer normalen Lenkung müssen magnetische Objekte und große Metallobjekte einen ausreichenden Abstand zum Trollingmotor aufweisen.

GPS

Der GPS-Empfänger des Trollingmotors befindet sich im Inneren des Kopfes des Trollingmotors. Es ist normal, dass der Trollingmotor die GPS-Signale verliert, wenn der Trollingmotor verstaut ist oder sich im Inneren eines Gebäudes befindet. Damit der Trollingmotor GPS-Positionen bestimmten kann, muss sich der Trollingmotor im Freien befinden und freie Sicht auf den Himmel haben. Kann die GPS-Position bestimmt werden, leuchtet die MODE-LED grün.

→ **Hinweis:** Für die Modi "Kurs sperren", "Anker sperren" und "Tempomat" sowie für Navigationsfunktionen muss der Trollingmotor selbst GPS-Positionen ermitteln.

Der Modus "Manuell" und der Modus "Steuerkurs sperren" funktionieren auch, wenn der Trollingmotor keine GPS-Positionen ermittelt.

Auswählen der GPS-Quelle für ein MFD

Wählen Sie bei Verwendung eines MFD eine für Ihren Bedarf geeignete GPS-Datenquelle aus.

Wenn Sie den Trollingmotor für die Navigation nutzen, kann die Position des Bootes auf einem MFD von den zurzeit genutzten Wegpunkten oder Routen abweichen. Für ein besseres Verhalten rufen Sie am MFD das Menü Datenquellen auf, und wählen Sie den Trollingmotor als GPS-Quelle für das MFD aus.

→ **Hinweis:** Die Verwendung des Trollingmotors als GPS-Quelle kann dazu führen, dass auf dem MFD keine Angaben zu Speed über Grund und Kurs verfügbar sind, wenn der Trollingmotor verstaut oder ausgeschaltet ist oder keine GPS-Signale empfangen kann.

MODUS "MANUELL"

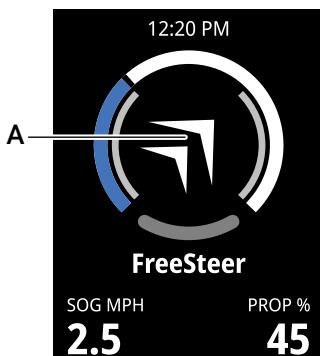
Im Modus "Manuell" bedienen Sie den Trollingmotor so, dass das Boot die gewünschte Richtung und die gewünschte Geschwindigkeit einnimmt.

Ein-/Auskuppeln des Propellers mittels Fernbedienung

- 1 Zum Einkuppeln des Propellers drücken Sie kurz die Propeller-Taste 
- 2 Zum Auskuppeln des Propellers drücken Sie nochmals kurz die Propeller-Taste 

FreeSteer mittels Fernbedienung

- 1 Zum Aktivieren von FreeSteer halten Sie den Joystick in einer beliebigen Richtung gedrückt. Die Unterwassereinheit beginnt, sich in die angeforderte Richtung zu drehen. Hat die Unterwassereinheit die angeforderte Richtung erreicht, stoppt die Unterwassereinheit die Drehung. Das Symbol (A) auf dem LC-Display bewegt sich und zeigt so stets die derzeitige Richtung der Unterwassereinheit an.



Herkömmliches Steuern mittels Fernbedienung

- 1 Soll sich die Unterwassereinheit nach links drehen, drücken Sie den Joystick kurz **horizontal nach links**.
- 2 Soll sich die Unterwassereinheit nach rechts drehen, drücken Sie den Joystick kurz **horizontal nach rechts**.
- 3 Soll sich die Unterwassereinheit kontinuierlich nach links bzw. rechts drehen, halten Sie den Joystick horizontal nach links (bzw. horizontal nach rechts) gedrückt.
Die Unterwassereinheit stoppt die Drehung, wenn Sie den Joystick loslassen.
Die Einheit dreht sich so lange weiter, bis sie den größtmöglichen Steuerwinkel erreicht hat.

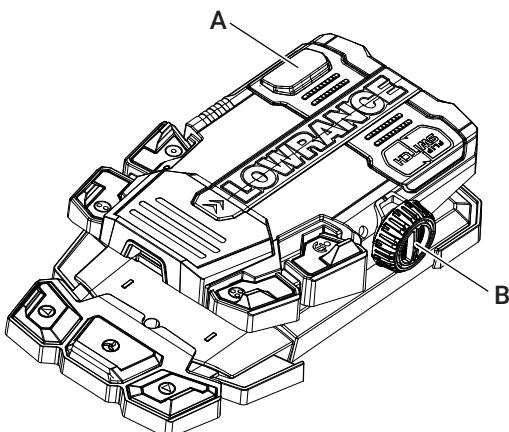
Einstellen der Geschwindigkeit mittels Fernbedienung

Wenn der Propeller in Betrieb ist:

- 1 Zum schrittweisen Erhöhen der Propellerdrehzahl drücken Sie kurz die Taste . Zum schnellen Beschleunigen auf maximale Geschwindigkeit halten Sie die Taste gedrückt.
- 2 Zum schrittweisen Verringern der Propellerdrehzahl drücken Sie kurz die Taste . Zum schnellen Verzögern auf die Geschwindigkeit von 0 halten Sie die Taste gedrückt.
- 3 Zum Beibehalten der derzeitigen Geschwindigkeit des Bootes über Grund aktivieren Sie den Tempomat (siehe **Tempomat-Modus** auf Seite 47).

Ein-/Auskuppeln des Propellers mittels Pedal

- 1 Zum Einkuppeln des Propellers drücken und halten Sie den Taster (**A**) am vorderen Ende des Pedals. Der Propeller wird so lange eingekuppelt, solange der Taster gedrückt wird (vorausgesetzt, der Geschwindigkeitsregler (**B**) steht nicht auf AUS). Beim Loslassen von Taster (**A**) hört der Propeller auf, sich zu drehen.
- **Hinweis:** Der FlipSwitch ermöglicht Ihnen, den Taster nach Ihren Wünschen auf die linke oder auf die rechte Seite des Pedals zu installieren. Eine Anleitung hierzu finden Sie im Recon Installationshandbuch.



Oder

- 1 Weisen Sie mithilfe der Fernbedienung, eines Mobilgerätes oder eines Multifunktionsdisplays einer der konfigurierbaren Tasten am Pedal die Funktion "Propeller konstant ein" zu. Eine Anleitung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten** auf Seite 53.
- 2 Zum Einkuppeln des Propellers drücken Sie kurz die auf "Propeller konstant ein" konfigurierte Taste.
- 3 Zum Auskuppeln des Propellers drücken Sie erneut kurz die auf "Propeller konstant ein" konfigurierte Taste.

Proportionales Steuern mittels Pedal

- Durch Betätigen des hinteren Endes des Pedals wendet das Boot nach Backbord (links).
- Durch Betätigen des vorderen Endes des Pedals wendet das Boot nach Steuerbord (rechts).
- Soll das Boot geradeaus fahren, lassen Sie das Pedal waagerecht.

Einstellen der Geschwindigkeit mittels Pedal

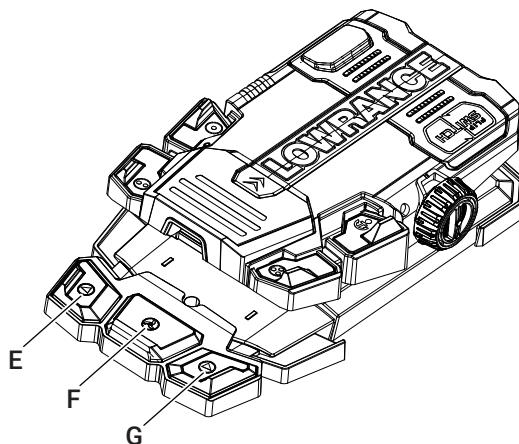
- 1 Zum Erhöhen der Drehzahl des Propellers drehen Sie den Geschwindigkeitsregler (**B**) am Pedal nach vorn (von Ihnen weg).
- 2 Zum Verringern der Drehzahl des Propellers drehen Sie den Geschwindigkeitsregler am Pedal nach hinten (auf Sie zu).

Befindet sich der Geschwindigkeitsregler am Pedal in der Stellung **OFF (AUS)**, ist der Propeller eingekuppelt, dreht sich jedoch nicht. Der Propeller dreht sich erst, wenn der Geschwindigkeitsregler aus Stellung **OFF (AUS)** gebracht wird.

Unteres Tastenmodul am Pedal

Die Tasten (E, F, G) am unteren Tastenmodul des kabellosen Advanced Pedals sind werkseitig auf Steuerungsfunktionen programmiert.

- **Hinweis:** Die drei Tasten (E, F, G) am unteren Tastenmodul können durch Umprogrammierung auf andere Funktionen geändert werden.
- **Hinweis:** Soll das Pedal an einen Ort mit wenig Platz installiert werden, kann das untere Tastenmodul auch vom Pedal abgebaut werden. (Eine Anleitung zum Abbauen des unteren Tastenmoduls finden Sie im Recon Installationshandbuch. Das vom Pedal abgebaute untere Tastenmodul hat keinerlei Verwendung.)



Ein-/Auskuppeln des Propellers mittels unterem Tastenmodul

- 1 Zum Einkuppeln des Propellers drücken Sie kurz die Propeller-Taste  (F).
- 2 Zum Auskuppeln des Propellers drücken Sie nochmals kurz die Propeller-Taste  (F).
Der Trollingmotor befindet sich in einem beliebigen Modus:
 - Durch kurzes Drücken der Propeller-Taste (F) wird der Propeller angehalten und wieder eingekuppelt, und der Trollingmotor verbleibt im derzeitigen Modus.
 - Durch Drücken und Halten der Propeller-Taste (F) verlässt der Trollingmotor den derzeitigen Modus und wechselt in den Modus "Manuell", und die Propellerdrehzahl geht auf null.

Steuern mittels Richtungstasten am unteren Tastenmodul

- 1 Zum Drehen der Unterwassereinheit nach links tippen bzw. drücken und halten Sie die Nach-Links-Taste  (E). Die Unterwassereinheit dreht sich, bis die Richtungstaste losgelassen wird oder der maximale Steuerwinkel erreicht ist. Der Leuchtbalken am Kopf des Trollingmotors zeigt die Richtung an, in welche die Unterwassereinheit weist.
- 2 Zum Drehen der Unterwassereinheit nach rechts tippen bzw. drücken und halten Sie die Nach-Rechts-Taste  (G). Die Unterwassereinheit dreht sich, bis die Richtungstaste losgelassen wird oder der maximale Steuerwinkel erreicht ist. Der Leuchtbalken am Kopf des Trollingmotors zeigt die Richtung an, in welche die Unterwassereinheit weist.

MODI UND AKTIONEN

Auf die Modi und Aktionen des Trollingmotors können Sie wie folgt zugreifen:

- Fest zugeordnete Tasten und zugewiesene Tasten auf der FreeSteer Joystick-Fernbedienung
- Fest zugeordnete Tasten und zugewiesene Tasten am kabellosen Advanced Pedal

Eine Anleitung zum Zuweisen von Modi und Aktionen zu den konfigurierbaren Tasten auf der Fernbedienung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung** auf Seite 55.

Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten Eine Anleitung zum Zuweisen von Modi und Aktionen zu den konfigurierbaren Tasten am Pedal finden Sie auf Seite 53.

Auf einige Modi und Aktionen des Trollingmotors können Sie auch über ein kompatibles MFD zugreifen. Weitere Informationen finden Sie in der Dokumentation Ihres Multifunktionsdisplays.

- **Hinweis:** Besuchen Sie www.lowrance.com bzw. www.simrad-yachting.com, und überprüfen Sie, ob Ihr MFD kompatibel und die Software auf dem neuesten Stand ist. Der Trollingmotor und das MFD müssen an dasselbe NMEA 2000®-Netzwerk angeschlossen sein.

Modus "Anker sperren"

 **WARNUNG:** Ein sich drehender Propeller, ein sich bewegendes Boot oder ein robustes, am Boot befestigtes Objekt kann Personen im Wasser schwer oder gar tödlich verletzen. Stoppen Sie den Trollingmotor sofort, wenn sich Personen in der Nähe Ihres Bootes im Wasser befinden.

 **WARNUNG:** Vermeiden Sie unbedingt Kollisionen mit anderen Booten, Auflaufen auf Grund und Auftreffen auf Objekte im Wasser. Bei derartigen Vorfällen kann es zu schweren Verletzungen kommen. Das GPS-System ist nicht in der Lage, andere Boote, Flachwasser und Objekte im Wasser zu erkennen. Achten Sie bei Betrieb in einem GPS-Modus immer auf mögliche Hindernisse auf Ihrem Trail.

Der Modus "Anker sperren" hält das Boot mithilfe des Propellers des Trollingmotors und GPS an seiner derzeitigen Position.

- **Hinweis:** Im Modus "Anker sperren" kann die Richtung des Bootes (Steuerkurs) durch Wind und/oder Strömung beeinflusst werden, das Boot bleibt jedoch genau auf seiner Position.

Im Modus "Anker sperren" haben Sie folgende Möglichkeiten:

- Schuben an eine nahe gelegene Position, ohne den Modus "Anker sperren" zu verlassen
 - Anhalten des Propellers, ohne den Modus "Anker sperren" zu verlassen.
- **Hinweis:** Beim Betätigen des Joysticks auf der Fernbedienung, während sich das Boot im Modus "Anker sperren" befindet, wird das Boot durch Aktivieren der Funktionen "Anker schuben" oder "FreeSteer" bewegt.

Aktivieren des Modus "Anker sperren"

Fernbedienung

Drücken Sie kurz die Anker-Taste  auf der Fernbedienung.

Fußpedal

Drücken Sie kurz die Anker-Taste  am Pedal.

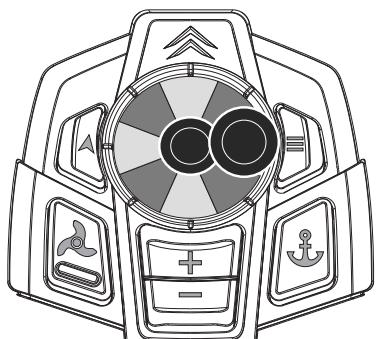
Anpassen der Position im Modus "Anker sperren"

Im Modus "Anker sperren" bewegt die Funktion "Anker schuben" an der Fernbedienung das Boot in die von Ihnen ausgewählte Richtung. An der neuen Position wird dann wieder der Modus "Anker sperren" aktiviert.

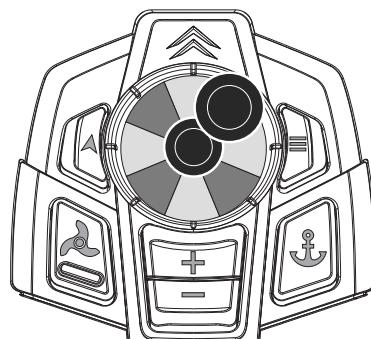
→ **Hinweis:** Die Funktion "Anker schuben" funktioniert nur, wenn sich der Trollingmotor im Modus "Anker sperren" befindet.

Fernbedienung

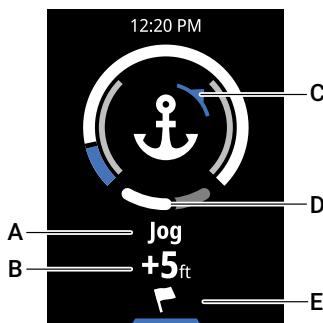
Tippen Sie kurz auf den Joystick in eine beliebige 45°-Richtung. Bei jedem Antippen wird das Boot um 1,5 m (5 ft) in diese Richtung bewegt. Nach Beendigung dieses schrittweisen Schubens des Bootes wird an der neuen Position wieder der Modus "Anker sperren" aktiviert.



Schuben in Schritten von 1,5 m (5 ft): nach links, rechts, vorn (nach oben), zurück (nach unten) tippen und loslassen



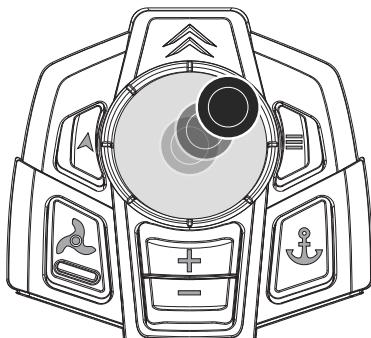
Diagonales Schuben in Schritten von 1,5 m (5 ft): in einem Winkel von 45° tippen und loslassen



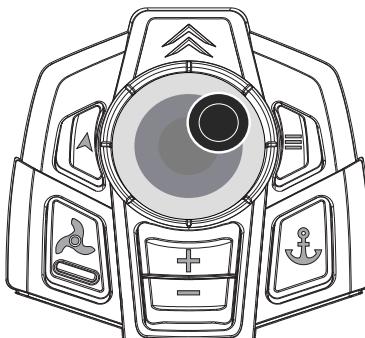
- A Schuben aktiv
- B Angeforderte Gesamtdistanz für Schuben
- C Blauer Bogen zeigt die Richtung des Schubens
- D Der weiß ausgefüllte Teil des Bogens zeigt, wie viel der Gesamtdistanz für Schuben schon absolviert wurde
- E Kurzes Drücken des Softkeys erstellt einen Wegpunkt

Anker-Schuben mit FreeSteer

- 1 Soll sich das Boot kontinuierlich in eine bestimmte Richtung bewegen, halten Sie den Joystick in der gewünschte Richtung gedrückt.
Dadurch wird das Anker-Schuben mit FreeSteer aktiviert. Die Unterwassereinheit dreht sich in die vom Joystick vorgegebene Richtung. Anschließend wird die Drehzahl des Propellers erhöht, damit sich das Boot in die gewünschte Richtung bewegt.
Beim Anker-Schuben mit FreeSteer ist der Propeller-Schub proportional zur Joystick-Position aus der Mittelstellung. Zur Verringerung der Schubkraft, damit das Boot präzise an die neue Position gebracht werden kann, betätigen Sie den Joystick nur etwas und nicht bis zum Anschlag. Um so schnell wie möglich an die neue Position zu gelangen, drücken und halten Sie den Joystick bis zum Anschlag.
- 2 Wenn Sie den Joystick an der neuen Position loslassen, wird wieder der Modus "Anker sperren" aktiviert.



Anker-Schuben mit FreeSteer:
In beliebige Richtung drücken und halten



Anker-Schuben mit FreeSteer:
proportionale Schubkraft

Pedal (Anker-Schuben nach links/rechts)

Drücken Sie im Modus "Anker sperren" am unteren Tastenmodul kurz die Nach-links-Taste bzw. die Nach-rechts-Taste . Dadurch wird das Boot um 1,5 m (5 ft) nach links bzw. rechts bewegt.

Anhalten des Propellers im Modus "Anker sperren"

Beim Trollingmotor im Modus "Anker sperren" wird der Propeller automatisch so betätigt, dass das Boot seine Position hält. Haben Sie einen Fisch am Haken oder eine Gefahr erkannt, können Sie den Propeller anhalten.

- **Hinweis:** Bei angehaltenem Propeller im Modus "Anker sperren" (oder in einem der Autopilot-Modi) zeigt die Anzeige-LED am Kopf des Trollingmotors ein langsames Blinken.
- **Hinweis:** Bei angehaltenem Propeller können Wind und Strömung das Boot aus seiner Position bringen. Nach dem erneuten Aktivieren von "Anker sperren" kehrt das Boot jedoch zu der Stelle zurück, an der Sie den Propeller angehalten haben.

Fernbedienung

- 1 Zum Anhalten des Propellers im Modus "Anker sperren" drücken Sie kurz die Propeller-Taste .
- 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers und Reaktivieren des Modus "Anker sperren" drücken Sie nochmals kurz die Propeller-Taste .

Fußpedal

- 1 Zum Anhalten des Propellers im Modus "Anker sperren" drücken Sie kurz die Propeller-Taste  (oder eine andere Taste, der Sie die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen haben).
 - 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers und Reaktivieren des Modus "Anker sperren" drücken Sie nochmals kurz die Propeller-Taste  (oder eine andere Taste, der Sie die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen haben).
- **Hinweis:** Wenn Sie das untere Tastenmodul vom Pedal entfernt haben und dem Pedal keine Taste für "Propeller konstant ein" zugewiesen haben, können Sie "Anker sperren" nicht mithilfe des Pedals pausieren.
- **Hinweis:** Weisen Sie die Funktion zum Anhalten des Propellers nicht dem Taster am Pedal zu. Die Funktion des Tasters im Modus "Anker sperren" besteht im STOPPEN von "Anker sperren".

Stoppen des Modus "Anker sperren"

Beim Stoppen des Modus "Anker sperren" wird der Propeller ausgekuppelt, und der Trollingmotor kehrt in den Modus "Manuell" zurück.

Fernbedienung

Zum Stoppen von "Anker sperren" drücken Sie kurz die Anker-Taste  auf der FreeSteer-Fernbedienung. Alternativ dazu können Sie den Modus auch beenden, indem Sie die Propeller-Taste  auf der Fernbedienung drücken und halten.

Fußpedal

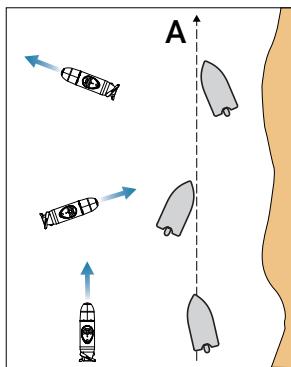
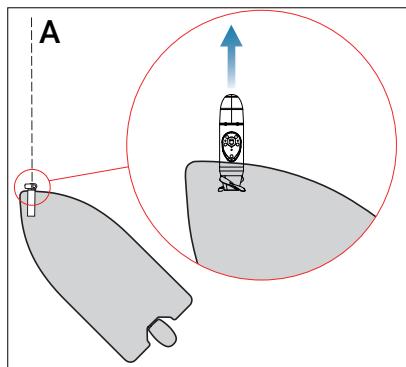
Zum Beenden von "Anker sperren" drücken Sie kurz die Anker-Taste  am Pedal. Alternativ dazu können Sie den Modus "Anker sperren" auch beenden, indem Sie kurz den Taster drücken oder das Pedal um mehr als 3 Grad in eine beliebige Richtung betätigen.

Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren")

⚠️ WARENUNG: Vermeiden Sie unbedingt Kollisionen mit anderen Booten, Auflaufen auf Grund und Auftreffen auf Objekte im Wasser. Bei derartigen Vorfällen kann es zu schweren Verletzungen kommen. Das Autopilot-System ist nicht in der Lage, andere Boote, Flachwasser und Objekte im Wasser zu erkennen. Achten Sie beim Fahren oder bei Betrieb in einem der Autopiloten-Modi immer auf mögliche Hindernisse im Trail.

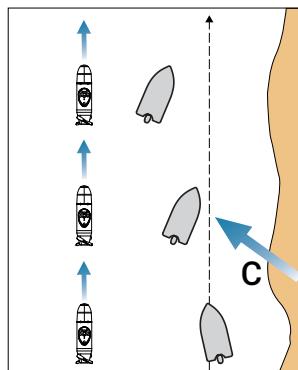
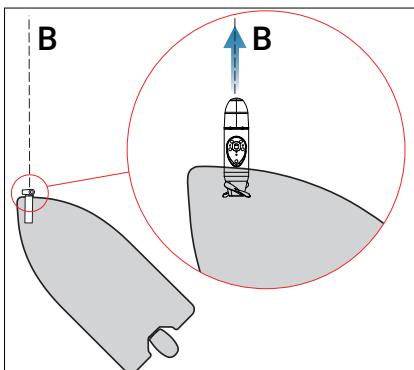
"Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren" sind Autopilot-Funktionen, die das Boot automatisch steuern. Im Modus **Kurs sperren** wird das Boot auf einen geradlinigen Kurs gebracht, und durch Strömung und/oder Wind verursachte Abdrift wird kompensiert. Beim Aktivieren des Modus "Kurs sperren" speichert der Trollingmotor einen gedachten Track (**A**) in die Richtung, in welche die Unterwassereinheit weist.

→ **Hinweis:** Im Modus "Kurs sperren" können Wind und/oder Strömung dazu führen, dass das Boot dem Kurs in einem Vorhaltewinkel folgt.



Im Modus **Steuerkurs sperren** wird das Boot auf einen geradlinigen Kurs in die Richtung gebracht, in welche die Unterwassereinheit weist. Nach Aktivieren des Modus "Steuerkurs sperren" hält der Trollingmotor die Unterwassereinheit in der Richtung, in der sie sich beim Aktivieren des Modus befand.

→ **Hinweis:** Im Modus "Steuerkurs sperren" nimmt der Trollingmotor keine Kompensation der Abdrift durch Strömung und/oder Wind (**C**) vor.



In einem Autopilot-Modus haben Sie folgende Möglichkeiten:

- Richtung einstellen und Modus beibehalten
- Geschwindigkeit erhöhen bzw. verringern und Modus beibehalten
- Umschalten zwischen Modus "Tempomat" (Speed über Grund oder Propellerschub in Prozent fest vorgegeben)
- Propeller anhalten und dabei Vorgaben zur Steuerung beibehalten

Aktivieren eines Autopilot-Modus

Beim Aktivieren eines Autopilot-Modus übernimmt der Trollingmotor die derzeitige Richtung der Unterwassereinheit und die derzeitige Geschwindigkeit.

Ist die Funktion "Prop Auto Ein" nicht aktiviert, müssen Sie den Propeller nach Aufrufen eines Autopilot-Modus manuell einkuppeln. Eine Anleitung zum Ändern der Einstellung von "Prop Auto Ein" finden Sie unter **Prop Auto Ein** auf Seite 24.

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Autopilot-Taste  auf der Fernbedienung. Daraufhin wird die der Taste zugewiesene Autopilot-Funktion aktiviert.
- **Hinweis:** In der Voreinstellung ist der Autopilot-Taste der Modus "Kurs sperren" zugewiesen. Informationen zum Ändern dieser Einstellung finden Sie unter **Autopilot** auf Seite 23.

Fußpedal

- 1 Weisen Sie mithilfe der Fernbedienung, eines Mobilgerätes oder eines Multifunktionsdisplays einer der konfigurierbaren Tasten am Pedal die Funktion "Kurs sperren" oder die Funktion "Steuerkurs sperren" zu. Eine Anleitung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten** auf Seite 53.
- 2 Nach Zuweisung einer Funktion können Sie durch kurzes Drücken der für "Kurs sperren" (oder "Steuerkurs sperren") zugewiesenen Taste die Funktion "Kurs sperren" (bzw. "Steuerkurs sperren") aktivieren.

Anpassen der Richtung in einem Autopilot-Modus

Ist der Trollingmotor in einem Autopilot-Modus, können Sie den Kurs (bzw. den Steuerkurs) des Bootes anpassen, ohne den Modus zu deaktivieren.

Fernbedienung

- 1 Halten Sie den Joystick in der gewünschten Richtung gedrückt. Das Symbol auf dem LC-Display der Fernbedienung und die Anzeige auf dem Kopf des Trollingmotors zeigen die Richtung der Unterwassereinheit an. Nach Loslassen des Joysticks setzt der Trollingmotor die Fahrt mit dem neuen Kurs (bzw. Steuerkurs) fort.

Oder

- 1 Tippen Sie den Joystick kurz horizontal nach links bzw. rechts, um den Kurs (bzw. Steuerkurs) in kleinen Schritten anzupassen.

Fußpedal

- 1 Halten Sie den Taster gedrückt, und betätigen Sie gleichzeitig das Pedal, um den Kurs (bzw. Steuerkurs) proportional zum Pedalwinkel einzustellen, wie beim normalen Lenken auch. Die Richtung der Unterwassereinheit wird durch die Leuchte auf dem Kopf des Trollingmotors angezeigt. Nach Loslassen des Tasters am Pedal setzt der Trollingmotor die Fahrt mit dem neuen Kurs (bzw. Steuerkurs) fort.

Oder

- 1 Drücken Sie die Richtungstasten am unteren Tastenmodul, um den Kurs (bzw. Steuerkurs) zu ändern. Solange Sie die Taste drücken, dreht sich die Unterwassereinheit aus der derzeitigen Position.

Anhalten des Propellers in einem Autopilot-Modus

Ist der Trollingmotor in einem Autopilot-Modus, können Sie den Propeller anhalten. Das System 'merkt sich' den zurzeit anliegenden Kurs (bzw. Steuerkurs). Diese Funktion ist hilfreich, wenn Sie einen Fisch am Haken haben oder eine Gefahr erkennen und es besser ist, den Propeller auszukuppeln.

- **Hinweis:** Bei angehaltenem Propeller im Modus "Anker sperren" (oder in einem der Autopilot-Modi) zeigt die Anzeige-LED am Kopf des Trollingmotors ein langsames Blinken.

Fernbedienung

- 1 Zum Anhalten des Propellers in einem Autopilot-Modus drücken Sie kurz die Propeller-Taste . Die Unterwassereinheit weist auch bei angehaltenem Propeller weiterhin in Richtung des eingestellten Kurses bzw. Steuerkurses. Geben Sie bei angehaltenem Propeller Richtungsänderungen vor, wird der Kurs bzw. Steuerkurs entsprechend aktualisiert.
- 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers drücken Sie erneut kurz die Propeller-Taste . Das Boot setzt die Fahrt im Autopilot-Modus und auf dem zuletzt eingestellten Kurs (bzw. Steuerkurs) fort.

Fußpedal

- 1 Zum Anhalten des Propellers in einem Autopilot-Modus drücken Sie kurz die Propeller-Taste  (bzw. die Taste, der die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen ist).
 - 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers drücken Sie erneut kurz die Propeller-Taste  (bzw. die Taste, der die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen ist). Das Boot setzt die Fahrt im Autopilot-Modus und auf dem zuletzt eingestellten Kurs (bzw. Steuerkurs) fort.
- **Hinweis:** Wurde das untere Tastenmodul vom Pedal entfernt und wurde keiner Taste am Pedal die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen, können Sie die Funktion "Kurs sperren" und die Funktion "Steuerkurs sperren" nicht pausieren.
- **Hinweis:** Weisen Sie die Funktion zum Anhalten des Propellers nicht dem Taster am Pedal zu. Die Funktion des Tasters in diesem Modus besteht im Anpassen der Richtung der Unterwassereinheit und anschließendem Fortsetzen der Fahrt mit dem neu eingestellten Kurs bzw. Steuerkurs.

Deaktivieren/Beenden der Autopilot-Modi

Beim Deaktivieren der Autopilot-Modi wird der Propeller langsamer und stoppt, und der Trollingmotor wechselt wieder in den Modus "Manuell".

Fernbedienung

Zum Beenden eines Autopilot-Modus drücken Sie kurz die Autopilot-Taste  auf der Fernbedienung. Alternativ dazu können Sie den Modus auch beenden, indem Sie die Propeller-Taste  auf der Fernbedienung drücken und halten.

Fußpedal

Drücken Sie kurz die fest eingestellte oder zugewiesene Taste für "Kurs sperren" bzw. "Steuerkurs sperren", um "Kurs sperren" (bzw. "Steuerkurs sperren") zu deaktivieren.

- **Hinweis:** Weisen Sie die Funktion zum Deaktivieren von "Kurs sperren" bzw. von "Steuerkurs sperren" nicht dem Taster am Pedal zu. Die Funktion des Tasters in diesen Modi besteht im Anpassen der Richtung des Bootes und anschließendem Fortsetzen der Fahrt mit dem Kurs bzw. Steuerkurs.

Tempomat-Modus

Im Tempomat-Modus wird die Speed über Grund des Bootes konstant gehalten. Auf diese Weise können Sie die optimale Köder-Trolling-Geschwindigkeit oder das spezielle Trollingmotor-Verhalten reproduzieren, bei dem die von Ihnen bevorzugte Fischart am erfolgreichsten angelockt wird.

Ist einer der Autopiloten-Modi aktiviert oder befindet sich das Boot auf Fahrt, können Sie "Tempomat" aktivieren. Beim Aktivieren des Modus "Tempomat" wird als Vorgabe für die Geschwindigkeit die zurzeit anliegende Speed über Grund (SOG) des Bootes übernommen. Anschließend können Sie anhand der Geschwindigkeitstasten **+** und **-** auf der Fernbedienung die eingestellte Geschwindigkeit erhöhen bzw. verringern.

- **Hinweis:** In der Voreinstellung wird die Geschwindigkeit in Meilen pro Stunde angezeigt. Zum Ändern der Maßeinheiten navigieren Sie zu **Einstellungen > Fernbedienung > Einheiten**.

Beim Deaktivieren des Modus "Tempomat" kehrt der Trollingmotor wieder zum konstanten Prozentsatz Propellerschub zurück (zuletzt anliegender Wert), und die Geschwindigkeitstasten **+** und **-** auf der Fernbedienung erhöhen bzw. verringern den Propellerschub-Prozentsatz. Die Speed über Grund des Bootes kann nun durch Wind und Strömung beeinflusst werden.

Aktivieren/Deaktivieren/Einstellen des Tempomat-Modus

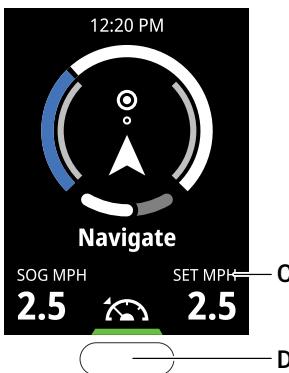
- **Hinweis:** Der Tempomat kann nur aktiviert werden, wenn sich der Trollingmotor in einem Autopilot-Modus oder im Navigationsmodus befindet.

Fernbedienung

- 1 Weisen Sie die Funktion "Tempomat" einer der konfigurierbaren Tasten auf der Fernbedienung zu. Eine Anleitung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung** auf Seite 55.
- 2 Nach Aktivieren des Modus "Tempomat" können Sie anhand der Geschwindigkeitstasten **+** und **-** auf der Fernbedienung die eingestellte Geschwindigkeit erhöhen bzw. verringern.

Oder

- 1 Befindet sich der Trollingmotor in einem Autopilot-Modus, wird unten auf dem Display das Tempomat-Symbol  angezeigt. Bei angezeigtem Tempomat-Symbol wird durch kurzes Drücken des Softkeys unter dem LC-Display der Tempomat aktiviert.
Eine grüne Linie unter dem Tempomat-Symbol zeigt an, dass der Tempomat aktiv ist und dass die Speed über Grund konstant gehalten wird.
- 2 Anhand der Geschwindigkeitstasten **+** und **-** auf der Fernbedienung können Sie die vom Tempomaten gehaltene Geschwindigkeit erhöhen bzw. verringern. Die angeforderte Geschwindigkeit wird unten rechts auf dem Display als **Eingabe (C)** angezeigt.
- 3 Zum Beenden des Tempomat-Modus drücken Sie nochmals den Softkey **(D)**.



Fußpedal

- 1 Weisen Sie mithilfe der Fernbedienung, eines Mobilgerätes oder eines Multifunktionsdisplays einer der konfigurierbaren Tasten am Pedal die Funktion "Tempomat" zu. Eine Anleitung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten** auf Seite 53.
- 2 Zum Aktivieren des Tempomaten drücken Sie kurz die für "Tempomat" konfigurierte Taste.
- 3 Bei aktiviertem Tempomat-Modus können Sie die Speed über Grund des Bootes anhand des Geschwindigkeitsreglers am Pedal anpassen.
- 4 Zum Deaktivieren des Tempomaten drücken Sie erneut kurz die für "Tempomat" konfigurierte Taste.

NAVIGATION

Der Recon Trollingmotor kann in seinem Speicher 20 Wegpunkte (GPS-Positionen) und 20 Routen (aufgezeichnete Trails) speichern.

Auf gespeicherte Wegpunkte und Routen können Sie über das Hauptmenü der FreeSteer Fernbedienung zugreifen (siehe Seite 50 und Seite 51).

⚠️ WARNUNG: Vermeiden Sie unbedingt Kollisionen mit anderen Booten, Auflaufen auf Grund und Auftreffen auf Objekte im Wasser. Bei derartigen Vorfällen kann es zu schweren Verletzungen kommen. Das Autopilot-System ist nicht in der Lage, andere Boote, Flachwasser und Objekte im Wasser zu erkennen. Achten Sie beim Fahren oder Betrieb in einem der Autopiloten-Modi immer auf mögliche Hindernisse im Trail.

Konfigurieren des MFD auf das Erhalten von Wegpunkten

Zum Erstellen von Wegpunkten auf dem MFD müssen Sie das MFD so konfigurieren, dass das MFG Wegpunkt- und Routendaten vom Trollingmotor erhalten kann. Führen Sie dazu am MFD Folgendes aus:

- Aktivieren Sie in den Einstellungen zu NMEA 2000® die Option **Erhalte Wegpunkt**, und
 - Aktivieren Sie in den erweiterten Systemeinstellungen die Option **Erlaubt doppelte Wegpunktnamen**.
- **Hinweis:** Auf dem MFD werden auch dann Wegpunkte erstellt, wenn der Wegpunktspeicher des Trollingmotors voll ist.

Erstellen von Wegpunkten

Fernbedienung

Sie können eine der konfigurierbaren Tasten auf der Fernbedienung das Erstellen von Wegpunkten zuweisen (eine Anleitung finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung** auf Seite 55).

1 Zum Speichern eines Wegpunktes drücken Sie kurz die auf Erstellen von Wegpunkten konfigurierte Taste.
Oder

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Wegpunkte > Wegpunkt hinzufügen**.
- 3 Wählen Sie **Speichern und schließen** aus.

Oder

- 1 Befindet sich der Trollingmotor im Modus "Anker sperren", drücken Sie kurz die Softtaste (B) unter dem Wegpunkt-Symbol  (A).



Fußpedal

Zum Erstellen eines Wegpunktes mit dem Pedal müssen Sie eine der konfigurierbaren Tasten am Pedal die Funktion **Wegpunkt** zuweisen (eine Anleitung dazu finden Sie unter **Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten** auf Seite 53).

- 1 Zum Speichern eines Wegpunktes drücken Sie kurz die auf Erstellen von Wegpunkten konfigurierte Taste.

Zu einem Wegpunkt fahren

Fernbedienung

Der Trollingmotor kann Ihr Boot zu Wegpunkten in einer Entfernung von bis zu 400 m (0,25 Meilen) von der derzeitigen Position des Bootes aus fahren.

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Wegpunkte**.
- 3 Gespeicherte Wegpunkte sind mit Nummern benannt. Zum Öffnen eines Wegpunktes in der Liste drücken Sie kurz den Joystick mittig. Der Abstand und die Richtung (als Peilung) werden angezeigt.
- **Hinweis:** Zum Anzeigen der Wegpunkte auf einer Karte benötigen Sie ein MFD, das auf den Empfang von Wegpunkten vom Trollingmotor konfiguriert ist.
- 4 Zum Fahren zum ausgewählten Wegpunkt mit dem Trollingmotor wählen Sie **Fahren nach** aus. Der Trollingmotor wechselt in den Modus "Navigation".
- **Hinweis:** Anhand der Fernbedienung können Sie nur Wegpunkte öffnen und anfahren, die auf dem Trollingmotor gespeichert sind. Auf Wegpunkte auf einem MFD können Sie über die Fernbedienung nicht zugreifen.

Löschen eines Wegpunktes

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Wegpunkte > Verwalten**.
- 3 Wenn alle Wegpunkte aus dem Speicher des Trollingmotors gelöscht werden sollen, wählen Sie **Alle Wegpunkte löschen** aus.
- 4 Zum Löschen einzelner Wegpunkte rufen Sie den entsprechenden Wegpunkt auf, indem Sie den Joystick kurz mittig drücken. Der Abstand und die Richtung (als Peilung) werden angezeigt.
- 5 Zum Löschen des Wegpunktes wählen Sie **Löschen** aus.

Aufzeichnen eines Trails

Fernbedienung

Sie können mithilfe des Trollingmotors Ihre Lieblings-Trails aufzeichnen, speichern und wiederholt abfahren. Wir nennen das 'einen Trail aufzeichnen'. Zum Aufzeichnen eines Trails benötigen Sie die FreeSteer Joystick-Fernbedienung.

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Trails > Trail aufzeichnen**.
Ein roter Punkt links oben auf dem LC-Display der Fernbedienung zeigt an, dass die Aufnahme läuft.
- 3 Zum Stoppen der Aufnahme und Speichern des Trails (oder zum Verwerfen) drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.

- 4 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Trails > Trail aufzeichnen > Aufzeichnung stoppen**.
 - 5 Wählen Sie nun:
 - **Speichern und schließen**, um die Aufzeichnung zu speichern,
 - **Löschen**, um die Aufzeichnung zu löschen, oder
 - **Abbrechen**, um das Menü zu schließen und die Aufzeichnung fortzusetzen.
- **Hinweis:** Vom Trollingmotor aufgezeichnete Trails werden beim Speichern als 'Routen' bezeichnet. Die Daten sind exakt identisch. Auf dem Trollingmotor können bis zu 20 Routen gespeichert werden.

Folgen eines aufgezeichneten Trails (einer Route)

Fernbedienung

- 1 Navigieren Sie auf der Fernbedienung zu **Menü > Trails**.
- **Hinweis:** Vom Trollingmotor aufgezeichnete Trails werden beim Speichern als 'Routen' bezeichnet. Die Daten sind exakt identisch.
- 2 Wählen Sie aus der Liste der Routen die gewünschte Route aus. Routen sind mit Nummern gekennzeichnet.
- 3 Zum Öffnen einer Route in der Liste drücken Sie kurz den Joystick mittig.
Das Datum der Aufzeichnung der Route, die Länge der Route und die Richtung zum **Startpunkt** der Route (als Peilung) werden angezeigt.
- 4 Wählen Sie **Fahren nach** aus, um das nächste Menü zu öffnen, oder wählen Sie **Zurück** aus, um zur Liste der Routen zurückzukehren.
 - Zum Folgen der Route vom Startpunkt bis zum Endpunkt wählen Sie **Vorwärts** aus.
 - Zum Folgen der Route in entgegengesetzter Richtung, also vom Endpunkt zum Startpunkt, wählen Sie **Rückwärts** aus.
- 5 Wählen Sie **Fortfahren** aus. Der Trollingmotor wechselt in den Modus "Navigation".

Löschen eines aufgezeichneten Tails (einer Route)

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Trails > Verwalten**.
- 3 Wenn alle Routen aus dem Speicher des Trollingmotors gelöscht werden sollen, wählen Sie **Alle Routen löschen** aus.
- 4 Zum Löschen einzelner Routen rufen Sie die entsprechende Route auf, indem Sie den Joystick kurz mittig drücken.
Das Datum der Aufzeichnung der Route, die Länge der Route und die Richtung zum **Startpunkt** der Route (als Peilung) werden angezeigt.
- 5 Zum Löschen der Route wählen Sie **Löschen** aus.

Beenden der Navigation

Fernbedienung

Wenn der Trollingmotor zurzeit zu einem Wegpunkt oder zu einer Route oder entlang einer Route navigiert, wird oben im Hauptmenü die Option **Navigation beenden** angezeigt. Mit **Navigation beenden** wird eine Anweisung zum Navigieren zu einem Wegpunkt oder zum Navigieren zu einem Trail und/oder entlang eines zuvor aufgezeichneten Trails widerrufen.

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  auf der Fernbedienung. Das Menü wird angezeigt.
- 2 Wählen Sie mit dem Joystick die Option **Navigation beenden** aus.
Der Propeller wird ausgekuppelt, und der Trollingmotor wechselt in den Modus "Manuell".
Oder
 - 1 Zum Anhalten des Propellers während der Fahrt drücken Sie kurz die Propeller-Taste .
 - 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers und Fortsetzen der Navigationssequenz drücken Sie nochmals kurz die Propeller-Taste .
 - 3 Zum Auskuppeln des Propellers und Aufrufen des Modus "Manuell" halten Sie die Propeller-Taste  gedrückt.

Fußpedal

- 1 Zum Anhalten des Propellers während der Fahrt drücken Sie kurz die Propeller-Taste  (bzw. die Taste, der die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen ist).
- 2 Zum Wiedereinkuppeln des Propellers und Fortsetzen der Navigationssequenz drücken Sie erneut kurz die Propeller-Taste  (bzw. die Taste, der die Funktion "Propeller konstant ein" zugewiesen ist).

Weitere Möglichkeiten zur Navigation

Einige Multifunktionsdisplays (MFDs) können auf erweiterte Navigationsoptionen zugreifen, z. B. das Anwisen des Trollingmotors zum Ausführen automatischer Wendemuster oder zum Folgen einer Route mit konstanter Tiefe auf einer Karte.

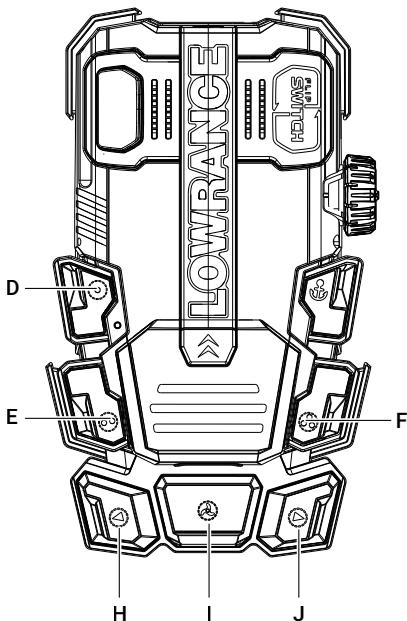
Weitere Informationen finden Sie in der Dokumentation zum entsprechenden MFD.

- **Hinweis:** Besuchen Sie www.lowrance.com bzw. www.simrad-yachting.com, und überprüfen Sie, ob Ihr MFD kompatibel und die Software auf dem neuesten Stand ist.
- **Hinweis:** Der Trollingmotor und das MFD müssen mit ein und demselben NMEA 2000® Netzwerk verbunden sein.

KONFIGURIERBARE TASTEN

Zuweisen von Funktionen an Pedaltasten

Von Ihnen bevorzugte Modi und Aktionen können Sie den Tasten (D, E, F, H, I, J) des kabellosen Advanced Pedals zuweisen.



- **Hinweis:** Durch das Konfigurieren einer Taste wird die voreingestellte Funktion dieser Taste überschrieben. Bringen nach dem Programmieren der Tasten des Pedals Klebeetiketten vom dem Pedal beiliegenden Aufkleberblatt an den Tasten an, damit alle wissen, welcher Taste welche Funktion zugewiesen wurde.

Die Tasten auf dem Pedal können mithilfe der folgenden verbundenen Geräte programmiert werden:

- FreeSteer Joystick-Fernbedienung
- Mobilgerät mit installierter Lowrance App bzw. Simrad® App
- Kompatibles Lowrance Multifunktionsdisplay (MFD) oder Simrad® Multifunktionsdisplay

Fernbedienung

- 1 Navigieren Sie auf der Fernbedienung zu **Einstellungen > Pedal > Oben {Taste 1, Taste 2, Taste 3}**.
 - 2 Rufen Sie die zu konfigurierenden Tasten einzeln auf, und weisen Sie der Taste eine Funktion aus der Dropdown-Liste zu (siehe Seite **54**).
- **Hinweis:** Taste 1, Taste 2 und Taste 3 beziehen sich auf die Tasten D, E, F in der obigen Abbildung. Diese Tasten befinden sich am oberen Teil des Pedals.
- 3 Navigieren Sie auf der Fernbedienung zu **Einstellungen > Pedal > Unten {Taste 1, Taste 2, Taste 3}**.
- **Hinweis:** Taste 1, Taste 2 und Taste 3 auf dem unteren Tastenmodul beziehen sich auf die Tasten H, I, J in der obigen Abbildung. Diese Tasten befinden sich auf dem unteren Tastenmodul. Beachten Sie, dass diesen Tasten in der Voreinstellung Lenkfunktionen zugewiesen sind.

Mobil-App

- Navigieren Sie in der App zu **My devices > Trolling motor > Settings > Foot pedal** (Meine Geräte > Trollingmotor > Einstellungen > Pedal).
 - Rufen Sie die zu konfigurierenden Tasten einzeln auf, und weisen Sie der Taste eine Funktion aus der Dropdown-Liste zu (siehe Seite 54).
- **Hinweis:** Taste 1, Taste 2 und Taste 3 beziehen sich auf die Tasten D, E, F in der obigen Abbildung. Diese Tasten befinden sich am oberen Teil des Pedals.
- Taste 4, Taste 5 und Taste 6 beziehen sich auf die Tasten H, I, J in der obigen Abbildung. Diese Tasten befinden sich auf dem unteren Tastenmodul. Beachten Sie, dass diesen Tasten in der Voreinstellung Lenkungsfunktionen zugewiesen sind.

Der Pedaltaste zugewiesene Funktion	Aktion bei jedem Drücken der zugewiesenen Taste
Keine	Keine
Wegpunkt	Speichern der aktuellen Position des Bootes als Wegpunkt auf den Trollingmotor. Sie können den Wegpunkt später aufrufen und anfahren.
Propeller konstant ein	Kuppelt den Propeller ein (bzw. aus). Nach Betätigen dieser Taste dreht sich der Propeller ständig, ohne dass ein Taster gedrückt werden muss. Diese Taste hält den Propeller in jedem beliebigen Fahrmodus an (bzw. setzt die Fahrt fort).
Kurs sperren	Aktiviert den Modus "Kurs sperren". Als Anfangseinstellungen für Geschwindigkeit und Kurs werden die derzeitige Geschwindigkeit und der derzeitige Kurs des Trollingmotors genommen. Erneutes Drücken deaktiviert den Modus "Kurs sperren". Weitere Informationen finden Sie unter Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren") auf Seite 44.
Steuerkurs sperren	Aktiviert den Modus "Steuerkurs sperren". Als Anfangseinstellungen für Geschwindigkeit und Kurs werden die derzeitige Geschwindigkeit und der derzeitige Steuerkurs des Trollingmotors genommen. Erneutes Drücken deaktiviert den Modus "Steuerkurs sperren". Weitere Informationen finden Sie unter Autopilot-Modi ("Kurs sperren" und "Steuerkurs sperren") auf Seite 44.
Tempomat	Aktiviert den Tempomat-Modus. Die derzeitige Speed über Grund wird beibehalten, und der Propellerschub wird an die Einflüsse von Wind und Strömung angepasst. Erneutes Drücken deaktiviert den Tempomat-Modus. Weitere Informationen finden Sie unter Tempomat-Modus auf Seite 47.
Power-Pole® abwärts	Ist ein Power-Pole® Anker installiert und verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Power-Pole® Anker ganz nach oben angehoben. → Hinweis: Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn der Power-Pole® Anker über Bluetooth® mit einem MFD verbunden ist.
Power-Pole® aufwärts	Ist ein Power-Pole® Anker installiert und verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Power-Pole® Anker ganz nach unten abgesenkt. → Hinweis: Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn der Power-Pole® Anker über Bluetooth® mit einem MFD verbunden ist.
Ghost 360 starten/stoppen	Sind ein Active Imaging 3-in-1-Schwinger und ein kompatibles Display verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Trollingmotor gedreht, ohne dass sich der Propeller dreht. Dadurch kann ein 360°-Sonarbild der Unterwasserumgebung erzeugt werden. Durch erneutes Drücken dieser Taste wird der 360°-Scan gestoppt.
Vorausbereich ActiveTarget +	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Vorausbereich", um die Nach-vorne-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu vergrößern.

Der Pedaltaste zugewiesene Funktion	Aktion bei jedem Drücken der zugewiesenen Taste
Vorausbereich ActiveTarget -	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Vorausbereich", um die Nach-vorne-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu verringern.
Tiefenbereich ActiveTarget +	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Tiefenbereich", um die Nach-unten-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu vergrößern.
Tiefenbereich ActiveTarget -	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Tiefenbereich", um die Nach-unten-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu verringern.
Nach links lenken	Diese Option wird nur bei der entsprechenden Taste (unten links) auf dem unteren Tastenmodul angezeigt und ermöglicht das Wiederherstellen der ursprünglichen Funktion der Taste, falls die Taste umprogrammiert wurde. "Steuern nach links" kann keiner anderen Taste auf dem Pedal zugewiesen werden.
Nach rechts lenken	Diese Option wird nur bei der entsprechenden Taste (unten rechts) auf dem unteren Tastenmodul angezeigt und ermöglicht das Wiederherstellen der ursprünglichen Funktion der Taste, falls die Taste umprogrammiert wurde. "Steuern nach rechts" kann keiner anderen Taste auf dem Pedal zugewiesen werden.

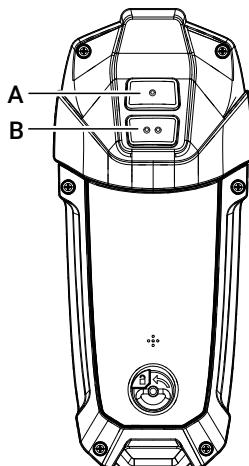
→ **Hinweis:** Im Lieferumfang des Pedals ist ein Blatt mit Aufklebern enthalten. Bringen Sie nach dem Konfigurieren einer Taste auf dem Pedal den entsprechenden Aufkleber an der Taste an, damit alle wissen, welche Taste welche Funktion zugewiesen wurde.

Zuweisen von Funktionen an Tasten der Fernbedienung

Von Ihnen bevorzugte Funktionen können Sie den Tasten mit den Bezeichnungen ● und ● ● (A, B) an der Rückseite der FreeSteer Fernbedienung zuweisen.

Jeder Taste können Sie bis zu zwei Funktionen zuweisen. Diese Funktionen können Sie durch langes Drücken (Drücken und Halten) bzw. kurzes Drücken (Drücken und Loslassen) aufrufen.

→ **Hinweis:** Die mit ● gekennzeichnete Taste befindet sich am vorderen Ende der Fernbedienung.



Die Tasten auf der Fernbedienung können mithilfe der folgenden verbundenen Geräte programmiert werden:

- FreeSteer Joystick-Fernbedienung
 - Mobilgerät mit installierter Lowrance App bzw. Simrad® App
 - Kompatibles Lowrance Multifunktionsdisplay (MFD) oder Simrad® Multifunktionsdisplay
- Eine Liste der Funktionen, die konfigurierbaren Tasten auf der Fernbedienung zugewiesen werden können, finden Sie auf Seite 56.

Fernbedienung

- 1 Navigieren Sie auf der Fernbedienung zu **Einstellungen > Fernbedienung > Tasten**.
- 2 Wählen Sie nacheinander **Trigger 1 kurz**, **Trigger 1 lang**, **Trigger 2 kurz**, **Trigger 2 lang** aus, und weisen Sie jedem Trigger eine Funktion aus der Dropdown-Liste zu.

Mobil-App

- 1 Navigieren Sie in der App zu **My devices > Trolling motor > Settings > FreeSteer Remote** (Meine Geräte > Trollingmotor > Einstellungen > FreeSteer Fernbedienung).
- 2 Wählen Sie jeweils **Button 1 > Short press (Taste 1 > Kurz drücken)**, **Button 1 > Long press (Taste 1 > Lang drücken)**, **Button 2 > Short press (Taste 2 > Kurz drücken)**, **Button 2 > Long press (Taste 2 > Lang drücken)** aus, und weisen jeder Taste eine Funktion aus der Dropdown-Liste zu.

Der Taste auf der Fernbedienung zugewiesene Funktion (langes Drücken oder kurzes Drücken)	Aktion bei jedem Drücken der zugewiesenen Taste
Keine	Keine
Wegpunkt	Speichern der aktuellen Position des Bootes als Wegpunkt auf den Trollingmotor. Sie können den Wegpunkt später aufrufen und anfahren. Weitere Informationen finden Sie unter Erstellen von Wegpunkten auf Seite 49.
Tempomat	Aktiviert den Tempomat-Modus. Die derzeitige Speed über Grund wird beibehalten, und der Propellerschub wird an die Einflüsse von Wind und Strömung angepasst. Erneutes Drücken deaktiviert den Tempomat-Modus. Weitere Informationen finden Sie unter Tempomat-Modus auf Seite 47.
Power-Pole® abwärts	Ist ein Power-Pole® Anker installiert und verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Power-Pole® Anker ganz nach oben angehoben. → Hinweis: Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn der Power-Pole® Anker über Bluetooth® mit einem MFD verbunden ist.
Power-Pole® aufwärts	Ist ein Power-Pole® Anker installiert und verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Power-Pole® Anker ganz nach unten abgesenkt. → Hinweis: Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn der Power-Pole® Anker über Bluetooth® mit einem MFD verbunden ist.
Ghost 360 starten/stoppen	Sind ein Active Imaging 3-in-1-Schwinger und ein kompatibles Display verbunden, wird beim Drücken dieser Taste der Trollingmotor gedreht (ohne dass sich der Propeller dreht). Dadurch kann ein 360°-Sonarbild der Unterwasserumgebung erzeugt werden. Durch erneutes Drücken dieser Taste wird der 360°-Scan gestoppt.
Vorausbereich ActiveTarget +	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Vorausbereich", um die Nach-vorne-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu vergrößern
Vorausbereich ActiveTarget -	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Vorausbereich", um die Nach-vorne-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu verringern
Tiefenbereich ActiveTarget +	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Tiefenbereich", um die Nach-unten-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu vergrößern.
Tiefenbereich ActiveTarget -	Geht schrittweise durch die Einträge im Menü "Tiefenbereich", um die Nach-unten-Reichweite des angeschlossenen ActiveTarget Schwingers zu verringern

SOFTWARE

Registrieren Sie Ihren Trollingmotor über die Lowrance App bzw. die Simrad® App, damit sicher gestellt ist, dass Sie Benachrichtigungen erhalten, wenn relevante Software-Updates zum Download verfügbar sind. Updates zu Trollingmotor, kabellosem Advanced Pedal und FreeSteer Joystick-Fernbedienung sind zu einem einzigen Paket gepackt.

Ein Update wird nach dem Übertragen auf den Trollingmotor automatisch installiert. Solange das Update läuft, blinken die **MODE**-LED und die **STATUS**-LED an der Halterung des Elektro-Bootsmotors abwechselnd weiß, und die Richtungsanzeige auf dem Kopf des Trollingmotors blinkt blau. Sind das Pedal und die Fernbedienung eingeschaltet und über Bluetooth® mit dem Trollingmotor verbunden, werden Software-Updates automatisch vom Trollingmotor an die entsprechenden verbundenen Geräte weitergeleitet.

- **Hinweis:** Trennen Sie den Trollingmotor nicht von der Stromversorgung, während ein Software-Update durchgeführt wird.

Software-Update über MFD

Besuchen Sie die Produktseite zu Ihrem Trollingmotor unter: www.lowrance.com/downloads/recon bzw. www.simrad-yachting.com/downloads/recon. Laden Sie die neueste Recon Software auf eine microSD® Karte mit höchstens 32 GB herunter, und stecken Sie die microSD-Karte® in das Multifunktionsdisplay (MFD). Weitere Informationen über das Installieren von Updates von einer microSD® Karte finden Sie in der Dokumentation zu Ihrem MFD.

Das MFD installiert Updates über das NMEA 2000® Netzwerk auf den Trollingmotor und anschließend auf die mit dem Trollingmotor verbundenen Geräte.

Software-Update über Mobilgerät

- 1 Verbinden Sie das Mobilgerät mit dem Internet, und wählen Sie die Software-Benachrichtigung zum Herunterladen des Trollingmotor-Updates auf das Mobilgerät.
- **Hinweis:** Falls in den Einstellungen des Mobilgerätes zugelassen, wird das Herunterladen auf das Mobilgerät automatisch gestartet. Andernfalls wird eine Benachrichtigung angezeigt, in der Sie aufgefordert werden, das Update auf das Mobilgerät herunterzuladen.
- 2 Verbinden Sie das Mobilgerät über Bluetooth® mit dem Trollingmotor, und befolgen Sie die Anleitungen in der App zum Übertragen des Software-Update-Pakets auf den Trollingmotor.
- **Hinweis:** Wurde das Mobilgerät zuvor mit dem Trollingmotor gekoppelt und in den Einstellungen des Mobilgerätes ist ein automatischer Verbindungsauflauf zugelassen, wird die Verbindung automatisch hergestellt, wenn der Trollingmotor eingeschaltet ist und sich innerhalb der Bluetooth® Reichweite befindet.

Anzeigen von Softwareversion und Seriennummer

Anhand der Fernbedienung und der Mobil-App können Sie die Seriennummer des Trollingmotors und die auf Trollingmotor, FreeSteer Fernbedienung und kabellosem Advanced Pedal installierte Softwareversion anzeigen. Geräte, zu denen Informationen angezeigt werden sollen, müssen eingeschaltet und mit dem Trollingmotor verbunden sein.

Fernbedienung

Drücken Sie kurz die Menü-Taste  Das Menü wird angezeigt. Navigieren Sie nun anhand des Joysticks zu:

- **Einstellungen > Trollingmotor > Über**, um die Seriennummer und die installierte Softwareversion des Trollingmotors anzuzeigen
- **Einstellungen > Fernbedienung > Über**, um die Seriennummer und die installierte Softwareversion der FreeSteer Joystick-Fernbedienung anzuzeigen
- **Einstellungen > Pedal > Über**, um die Seriennummer und die installierte Softwareversion des kabellosen Advanced Pedals anzuzeigen

Mobil-App

Wählen Sie aus der Liste der für Ihr Profil gespeicherten Geräte den Trollingmotor aus. Wählen Sie dann auf dem Startbildschirm zum Trollingmotor die Option **Device info** (Geräteinfo) aus. Daraufhin werden die Seriennummern und die zurzeit installierten Softwareversionen auf dem Trollingmotor und auf den mit dem Trollingmotor verbundenen Geräten angezeigt.

WERKSEINSTELLUNG

Zurücksetzen des Trollingmotors auf Werkseinstellungen

Durch Zurücksetzen des Trollingmotors auf die Werkseinstellungen werden alle Einstellungen auf die werkseitigen Voreinstellungen zurückgesetzt.

- Kalibrierungen wie Bug-Offset-Kalibrierung und Kompass-Kalibrierung werden gelöscht.
- Im Speicher des Trollingmotors gespeicherte Wegpunkte und aufgezeichneten Trails (sogenannte Routen) werden gelöscht.
- Alle über Bluetooth® mit dem Trollingmotor gekoppelten Geräte werden entkoppelt, auch das mit dem Trollingmotor gelieferte werkseitig gekoppelte Zubehör. Soll wieder eine Verbindung zu diesen Geräten hergestellt werden, ist ein erneutes Koppeln über Bluetooth® erforderlich.

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Trollingmotor > Werkseinstellungen**.

Wiederherstellen der Werkseinstellungen

Wenn Sie ein Gerät vom Trollingmotor entkoppeln möchten, ohne den Trollingmotor vollständig auf die Werkseinstellungen zurückzusetzen, setzen Sie dieses einzelne Gerät auf die Werkseinstellungen zurück.

Beim Wiederherstellen der Werkseinstellungen an der FreeSteer Joystick-Fernbedienung und am kabellosem Advanced Pedal werden sämtliche Einstellungen dieser Geräte auf die werkseitigen Voreinstellungen zurückgesetzt.

- Das entsprechende Gerät wird vom Trollingmotor getrennt und muss wieder über Bluetooth® gekoppelt werden, bevor sich das Gerät wieder mit dem Trollingmotor verbinden kann.
- Die konfigurierbaren Tasten des Gerätes werden auf die Voreinstellungen zurückgesetzt (ggf. auch auf ohne Funktion).

Entkoppeln der Fernbedienung und Wiederherstellen der Werkseinstellungen

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mithilfe des Joysticks zu **Einstellungen > Fernbedienung > Standardeinstellungen wiederherstellen**.

Entkoppeln des Pedals und Wiederherstellen der Werkseinstellungen

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  Das Menü wird angezeigt.
- 2 Navigieren Sie mit dem Joystick zu **Einstellungen > Pedal > Standardeinstellungen wiederherstellen**.

FEHLERCODES

Fehlercodes können in der Mobil-App, an der FreeSteer Joystick-Fernbedienung und an einem verbundenen Multifunktionsdisplay angezeigt werden. Diese Fehlercodes können die Diagnose von Problemen mit dem Trollingmotor unterstützen.

→ *Hinweis: Auf Details zur Ursache eines Fehlercodes und auf Vorschläge zur Abhilfe können Sie über die Lowrance Mobil-App bzw. die Simrad® Mobil-App zugreifen.*

Fernbedienung

- 1 Drücken Sie kurz die Menü-Taste  Das Menü wird angezeigt. Navigieren Sie nun anhand des Joysticks zu **Diagnose**.
- 2 Daraufhin werden gemeldete Fehlercodes auf dem LC-Display der Fernbedienung aufgeführt.

Mobil-App

- 1 Wählen Sie aus der Liste der für Ihr Profil gespeicherten Geräte den Trollingmotor aus. Wurden Fehlercodes gemeldet, wird auf dem Startbildschirm zum Trollingmotor eine Benachrichtigung angezeigt.
- 2 Öffnen Sie die Benachrichtigung, um einzelne Codes anzuzeigen.

Multifunktionsdisplay

- 1 Anleitungen zum Durchsehen von Warnmeldungen und Alarmen, die an das MFD gemeldet wurden, finden Sie in der Dokumentation zu Ihrem Multifunktionsdisplay.

Tabelle der Fehlercodes

Code	Kurze Beschreibung
A001	Service: Autopilot
A002	Service: Autopilot
B001	Service: Bluetooth®
C001	Service: Werkskalibrierung
C002	Bug-Offset kalibrieren
C003	Kompass kalibrieren
D001	Bediengerät-/Display-Platine überprüfen
H001	Service: Kopf-Platine
L001	Service: Unterwassereinheit
L002	Service: Unterwassereinheit
L003	Service: Unterwassereinheit
L004	Unterwassereinheit überprüfen
L005	Service: Unterwassereinheit
M001	Service: Basis-Platine
M003	Übertemperatur

Code	Kurze Beschreibung
M004	Überstrom Lenkung
M005	Überstrom Unterwassereinheit
P002	Taste blockiert <Gerätename>
P003	Interner Fehler <Gerätename>
P004	Kalibrierung Pedal erforderlich
S001	Service: Erkennung Bereitstellung
S002	Sensor Verstauen/Bereitstellen überprüfen
T001	Service: Getriebe
T002	Service: Getriebe
V001	Spannung niedriger als vorgegeben
V002	Spannung höher als vorgegeben
X001	Software überprüfen
X002	Service: Software
Y001	Service: Kommunikationskabel
Y002	Fehler Kommunikation N2K

WARTUNG

Zum Aufrechterhalten von optimalem Zustand und Zuverlässigkeit Ihres Trollingmotors sind regelmäßig Inspektionen und Wartungsarbeiten am Trollingmotor vorzunehmen. Halten Sie den Trollingmotor stets in einem guten Wartungszustand, damit Ihre Sicherheit und die Sicherheit Ihrer Passagiere gegeben sind. Zeichnen Sie alle ausgeführten Wartungsarbeiten auf, und bewahren Sie Wartungsaufträge und Belege auf.

⚠️ WARNUNG: Bei Vernachlässigung von Inspektion, Wartung und/oder Reparatur des Trollingmotors können Schäden am Produkt und/oder schwere oder gar tödliche Verletzungen die Folge sein. Führen Sie nur Wartungs- oder Servicearbeiten am Trollingmotor aus, wenn Ihnen die korrekten Vorgehensweisen und die entsprechenden Sicherheitsmaßnahmen vertraut sind.

⚠️ 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.

⚠️ WARNUNG: Bei Verwendung von nicht zugelassenem Zubehör zum Reparieren (oder Steuern) des Motors können Schäden, unerwartetes Einschalten des Motors und/oder Verletzungen die Folge sein. Verwenden Sie ausschließlich zugelassene Bauteile und zugelassenes Zubehör auf sichere Weise und ausschließlich wie in den Anleitungen vorgegeben. Andernfalls kann es zu einem versehentlichen oder unerwarteten Einschalten des Motors kommen. Belassen Sie alle werkseitig installierten Bauteile an ihrem Ort, auch Zubehörabdeckungen, Gehäuse und Schutzvorrichtungen.

Vor jeder Verwendung

- Prüfen Sie auf lose oder korrodierte Kabelverbindungen.
- Prüfen Sie die Batteriekabelanschlüsse auf festen Sitz. Zum Befestigen von Batteriekabeln an ihren Anschlusspolen werden Edelstahlmuttern empfohlen.
- Prüfen Sie die Propellerblätter auf Beschädigungen.
- Prüfen Sie die Propellermutter auf festen Sitz.
- Prüfen Sie eine ggf. installierte Propellerwellenanode auf festen Sitz.
- Prüfen Sie die Befestigung am Deck des Bootes auf festen Sitz.

Nach jeder Verwendung

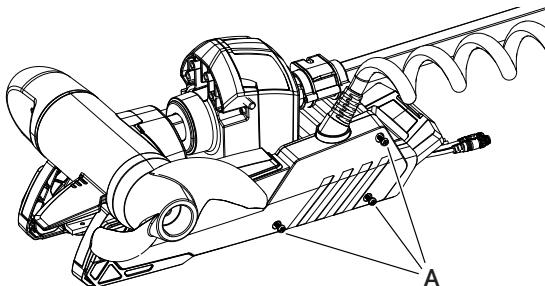
- Trennen Sie das Batteriekabel von der Stromquelle, oder ziehen Stecker des Motors vom Bordnetz, oder schalten Sie den installierten Leitungsschutzschalter aus.
- Laden Sie die Batterien des Trollingmotors (und ggf. die 12 V-Stromversorgung des Pedals) so schnell wie möglich wieder auf. Der ideale Zustand für eine Batterie ist vollständig aufgeladen.
- Prüfen Sie alle Seiten des Propellers und die Welle, und entfernen Sie Schmutz wie z. B. Unkraut. Wenn Sie Angelschnur am Propeller finden, bauen Sie den Propeller ab und entfernen Sie sämtliche Angelschnur, die sich um die Welle gewickelt hat.
- Prüfen Sie die Propellerblätter auf Beschädigungen.
- Prüfen Sie die Propellermutter auf festen Sitz.
- Prüfen Sie eine ggf. installierte Propellerwellenanode auf festen Sitz.
- Spülen Sie den Trollingmotor nach einer Nutzung in Brackwasser oder in Salzwasser mit frischem, klarem Wasser ab. Gehen Sie beim Reinigen des Trollingmotors mithilfe eines Strahl- oder Hochdruckreinigers vorsichtig vor, da sich dabei die Stifte und Stecker lösen können. Reinigen Sie Stifte und Stecker mithilfe einer trockenen Bürste.
- Waschen Sie den Trollingmotor bei Bedarf mit warmem Seifenwasser, und wischen Sie den Motor vorsichtig mit einem weichen Tuch trocken. Verwenden Sie zum Reinigen des Trollingmotors keine scheuernden Produkte und keine Produkte, die Lösungsmittel (Azeton, Terpentin), Säuren, Ammoniak oder Alkohol enthalten, da diese Produkte Schäden am Kunststoffgehäuse verursachen können.

- Prüfen Sie den Ladezustand der Batterien in der Fernbedienung. Tauschen Sie diese bei Bedarf aus. Schalten Sie die Fernbedienung aus.
- Prüfen Sie, falls vorhanden, den Ladezustand der Batterien im Pedal. Tauschen Sie diese bei Bedarf aus. Stellen Sie nach der Verwendung sicher, dass das Pedal ausgeschaltet ist.

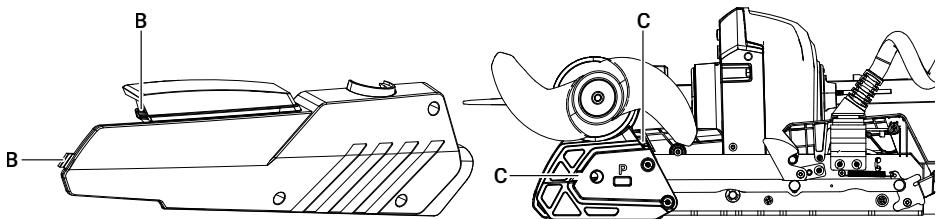
Alle 100 Betriebsstunden oder jährlich (je nachdem, was zuerst eintritt)

Schmieren Sie die Mechanismen an der Halterung des Trollingmotors mit einem marinetauglichen Schmierfett wie Quicksilver 2-4-C mit PTFE.

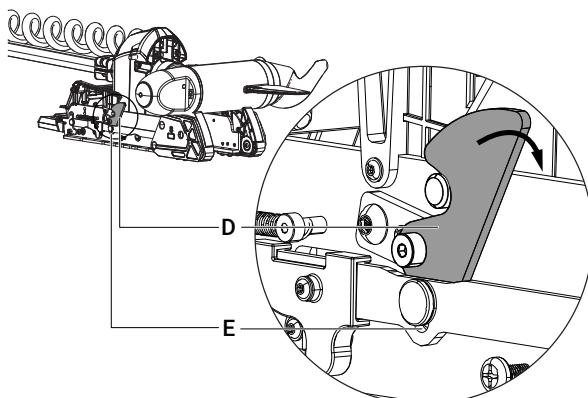
- 1 Lösen Sie die Schrauben des Seitenplattenhalters von jeder Seite des Halterungssystems (**A**). Die Schrauben werden von Unterlegscheiben gehalten.



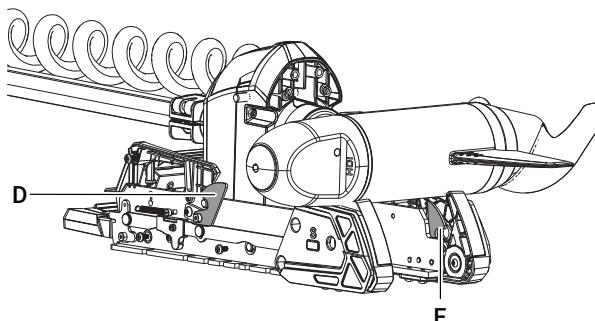
- 2 Entfernen Sie die Seitenplatten von beiden Seiten der Halterung. Achten Sie dabei darauf, die Positionierungslaschen (**B**) nicht zu beschädigen, wenn die Laschen durch die Schlitzte (**C**) gesteckt werden.



- 3 Identifizieren Sie die Verstauverriegelung (**D**) an der Halterung des Trollingmotors, und tragen Sie dann Schmierfett auf den Schlitz (**E**) im Gestänge an der Verstauverriegelung auf.
- 4 Wiederholen Sie den Vorgang für dieselbe Position auf der anderen Seite der Halterung.
- 5 Drücken und lösen Sie den Entriegelungshebel für Verstauen/Betriebspause mehrmals, damit sich das Schmierfett verteilt.



- 6 Wenn die Verriegelungen an der Befestigung (**D**, **F**) beginnen, rau, verschlissen oder zu laut zu werden, tragen Sie eine dünne Schicht Quicksilver 2-4-C mit PTFE auf die Oberseite der einzelnen Verriegelungen auf beiden Seiten der Halterung auf.



- 7 Bringen Sie die Seitenplatten wieder an die Halterung an.

Inspizieren der Batterien

Die Batterien für die Stromversorgung müssen regelmäßig überprüft werden, damit ein sachgemäßer Betrieb des Trollingmotors sichergestellt ist.

→ **Hinweis:** Lesen Sie alle der Batterie beiliegenden Sicherheitshinweise und Wartungsanleitungen.

- 1 Überzeugen Sie sich davon, dass die Batterie sicher am Boot befestigt ist.
- 2 Überzeugen Sie sich davon, dass die Batteriekabelklemmen sauber sind und fest und korrekt angeschlossen wurden.
- 3 Überzeugen Sie sich davon, dass Batterien mit einem Batteriedeckel versehen sind, damit zwischen Batterieklemmen kein Kurzschluss eintreten kann.

Vor dem Einlagern

Das Wichtigste bei der Vorbereitung Ihres Trollingmotors auf eine Einlagerung ist, den Trollingmotor vor Korrosion und Schäden durch Gefrieren von eingeschlossenem Wasser zu bewahren. Zudem wird empfohlen, vor dem Einlagern die Batterien auszubauen und, insbesondere bei einer längeren Einlagerung, diese an einem trockenen Ort aufzubewahren. Nehmen Sie vor einer längeren Einlagerung auch die Batterien aus der Fernbedienung und aus dem kabellosen Pedal. Bewahren Sie den Trollingmotor an einem trockenen Ort auf, an dem die Temperatur niemals unter -29°C (-20°F) sinkt.

© 2024 Navico Group. Alle Rechte vorbehalten. Navico Group ist ein Geschäftsbereich der Brunswick Corporation.
® Reg. U.S. Pat. & Tm. Off und ™ Common-Law-Zeichen.
Nähere Informationen zu den globalen Markenrechten und Akkreditierungen der Navico Group und anderer Unternehmen finden Sie unter www.navico.com/intellectual-property.

lowrance.com
simrad-yachting.com