

FCC- und IC-Compliance-Information

PINPOINT SCHLÜSSELANHÄNGER, FCC ID – MVU10148

ACMA: N2523 

IC: 6094A-09291, 6094A-09305

Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Vorschriften. Der Betrieb ist an die folgenden zwei Bedingungen geknüpft.

1. Dieses Gerät kann keine gefährlichen Interferenzen verursachen.
2. Dieses Gerät muss alle eingehenden Interferenzen tolerieren, einschließlich Interferenzen, die zu unerwünschtem Betrieb führen können.

Dieses Gerät entspricht den FCC-Vorschriften. Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich durch MotorGuide genehmigt wurden, können dazu führen, dass der Benutzer nicht mehr zum Betreiben des Geräts befugt ist.

Das MotorGuide Pinpoint GPS-System entspricht dem Industry Canada RSS-210 Standard. Weitere Informationen siehe Abschnitt RSS-GEN 7.1.5. Der Begriff „IC:“ vor der Zertifizierungs-/Registrierungsnummer bedeutet lediglich, dass die Registrierung basierend auf einer Konformitätserklärung durchgeführt wurde, die angibt, dass die technischen Spezifikationen von Industry Canada erfüllt werden. Der Begriff „IC:“ vor der Zertifizierungs-/Registrierungsnummer bedeutet nicht, dass Industry Canada das Gerät genehmigt hat.

EG-Konformitätserklärung

Attwood Corporation erklärt hiermit, dass das MotorGuide Pinpoint GPS-System den grundlegenden Anforderungen und anderen relevanten Bestimmungen der R&TTE-Richtlinie 99/5/EG entspricht.

Eine Kopie der originalen EG-Konformitätserklärung ist auf unserer Website unter <http://www.motorguide.com/support/certifications> zu finden.

Einhaltung von Umweltschutzvorschriften

Alle MotorGuide Produkte, die den Bestimmungen der WEEE-Richtlinie 2002/96/EG unterliegen, erfüllen die Anforderungen der WEEE-Kennzeichnung. Solche Produkte sind gemäß der europäischen Norm EN50419 mit dem WEEE-Symbol („durchgestrichene Abfalltonne“, unten dargestellt) gekennzeichnet.



54539

Diese Kennzeichnung auf dem Produkt oder seiner Verpackung besagt, dass dieses Produkt nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden darf. Es liegt in Ihrer Verantwortung, Altgeräte zu entsorgen, indem Sie sie bei einer geeigneten Sammelstelle für das Recycling von elektrischen und elektronischen Altgeräten abgeben. Die getrennte Sammlung und ordnungsgemäße Entsorgung Ihrer Altgeräte trägt zur Erhaltung der natürlichen Ressourcen bei und garantiert eine Wiederverwertung, die die Gesundheit des Menschen und die Umwelt schützt. Informationen dazu, wo Sie Rücknahmestellen für Ihre Altgeräte finden, erhalten Sie bei Ihrer Stadtverwaltung, den örtlichen Müllentsorgungsbetrieben oder in dem Geschäft, in dem Sie das Produkt erworben haben.

Vielen Dank

Wir möchten uns bei Ihnen für den Kauf des MotorGuide Pinpoint GPS-Navigationssystems bedanken.

Das Pinpoint GPS-Navigationssystem erhöht die Präzision und Funktionalität Ihres MotorGuide Trolling-Motors. Wir sind davon überzeugt, dass das Pinpoint GPS-System Ihr Angel-Erlebnis bereichern wird, und freuen uns, dass Sie ein Produkt von MotorGuide gewählt haben.

Garantiehinweis

Das von Ihnen gekaufte Produkt schließt eine **beschränkte Garantie** von MotorGuide ein. Die Garantiebedingungen sind im Abschnitt **Garantieinformationen** in diesem Handbuch festgelegt. Der Garantieabschnitt enthält eine Beschreibung der Garantieleistungen, die Laufzeit der Garantie, **wichtige Ausschlüsse und Beschränkungen** sowie andere relevante Informationen. Lesen Sie sich diese wichtigen Informationen bitte durch.

Die hierin enthaltenen Beschreibungen und technischen Daten galten zum Zeitpunkt der Drucklegung. MotorGuide behält sich das Recht vor, zum Zwecke der ständigen Verbesserung Modelle jederzeit auslaufen zu lassen und technische Daten, Konstruktion und Verfahren ohne Vorankündigung oder daraus entstehende Verpflichtungen zu ändern.

MotorGuide, Lowell, Michigan USA

Mercury Marine

Eagle und Lowrance sind eingetragene Marken von Navico Inc. Garmin ist eine eingetragene Marke von Garmin Ltd. Humminbird ist eine eingetragene Marke von Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc. Vexilar ist eine eingetragene Marke von Vexilar, Inc.

Informationen zu Urheberrecht und Schutzmarken

© MERCURY MARINE. Alle Rechte vorbehalten. Die vollständige oder teilweise Reproduktion dieser Anleitung ist nur mit ausdrücklicher Genehmigung gestattet.

Alpha, Axius, Bravo One, Bravo Two, Bravo Three, eingekreistes M mit Wellenlogo, K-planes, Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury mit Wellenlogo, Mercury Marine, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mercury Racing, MotorGuide, OptiMax, Quicksilver, SeaCore, Skyhook, SmartCraft, Sport-Jet, Verado, VesselView, Zero Effort, Zeus, #1 On the Water und We're Driven to Win sind eingetragene Marken der Brunswick Corporation. Pro XS ist eine Marke der Brunswick Corporation. Mercury Product Protection ist eine eingetragene Marke der Brunswick Corporation.

Garantieinformationen

2-jährige beschränkte MotorGuide-Garantie.....	1
--	---

Installation und Betrieb des Produkts

Installation der Pinpoint GPS-Module.....	3
Betrieb des Pinpoint GPS-Systems.....	11

Serviceunterstützung für Eigner

Häufig gestellte Fragen und Fehlersuche.....	23
Serviceunterstützung.....	23

GARANTIEINFORMATIONEN

2-jährige beschränkte MotorGuide-Garantie

BEWAHREN SIE DEN ORIGINALEN KAUFBELEG ODER DEN KAUFVERTRAG BITTE AUF.

1. MotorGuide gewährleistet dem Erstkäufer eines Pinpoint GPS-Systems, das für Freizeitanwendungen genutzt wird, dass die Komponenten für die Dauer von zwei (2) Jahren frei von Material- oder Verarbeitungsfehlern sind.
2. Um Garantieleistungen in Anspruch nehmen zu können, muss der Käufer den Motor (frachtfrei und versichert) an einen MotorGuide-Vertragshändler senden oder zurückgeben. DEN MOTOR NUR DANN IN DIE VERKAUFSTELLE ZURÜCKBRINGEN, wenn es sich um einen Vertragshändler handelt. Per Post zurückgesendete Produkte müssen sorgfältig verpackt werden und eine Beschreibung der Art des Problems und/oder des gewünschten Service sowie die Anschrift und Telefonnummer des Kunden enthalten. Um Garantieleistungen für ein zurückgegebenes Produkt zu erhalten, muss der Sendung eine Kopie des Kaufbelegs, des Kaufvertrags, der Registrierungsbestätigung oder eines anderen Kaufnachweises beiliegen. Garantieansprüche ohne Vorlage eines Kaufbelegs für den Trolling-Motor, einer anderen Registrierungsbestätigung oder eines Kaufvertrags für das Bootspaket werden nicht akzeptiert.
3. MotorGuide wird von der Garantie gedeckte Teile nach eigenem Ermessen entweder reparieren oder austauschen. Weder MotorGuide noch MotorGuide Vertragshändler sind für Schäden an MotorGuide Produkten aufgrund von Reparaturen verantwortlich, die nicht von einem autorisierten MotorGuide Vertragshändler durchgeführt wurden. Weder MotorGuide noch Attwood sind für Ausfälle oder Schäden verantwortlich, die durch falsche Installation, Einrichtung, Vorbereitung oder vorhergehende Service- oder Reparaturfehler verursacht wurden.
4. MotorGuide gewährleistet dem Erstkäufer eines Pinpoint GPS-Systems, das für gewerbliche oder behördliche Anwendungen genutzt wird, dass die Komponenten für die Dauer eines (1) Jahres frei von Material- oder Verarbeitungsfehlern sind. Unter gewerblicher Nutzung versteht sich eine arbeitsrelevante Nutzung des Produkts bzw. eine Nutzung, die Umsatz erzeugt, und zwar zu einem beliebigen Zeitpunkt während der Garantiezeit, auch wenn das Produkt nur gelegentlich für Mietflotten, geführte Angel-Exkursionen oder ähnliche Zwecke benutzt wird. Die Garantie ist nicht auf einen Zweitkäufer übertragbar. Der Mercury Product Protection Plan kann von gewerblichen oder behördlichen Nutzern nicht in Anspruch genommen werden.
5. Eine Garantiedeckung wird nur den Kunden gewährt, die das Produkt von einem Vertrags- oder Einzelhändler kaufen, der von MotorGuide zum Vertrieb des Produktes in dem Land, in dem der Kauf stattfand, autorisiert ist. Garantiedeckung und -laufzeit sind von Land zu Land unterschiedlich und davon abhängig, in welchem Land der Eigentümer ansässig ist. Die Garantiedeckung beginnt mit dem Datum des erstmaligen Verkaufs an einen Verbraucher bzw. ab dem Datum der ersten Inbetriebnahme des Produkts (je nachdem, was zuerst eintrifft). Die Reparatur oder der Austausch von Teilen oder die Durchführung von Reparaturen unter dieser Garantie verlängert den Gültigkeitszeitraum dieser Garantie nicht über das ursprüngliche Ablaufdatum hinaus. Aktions-Garantien sind nicht in dieser Erklärung enthalten und deren Garantiedeckung kann von Aktion zu Aktion unterschiedlich sein. Produkte, die mehr als sechs Jahre nach dem Herstellungsdatum verkauft oder in Betrieb genommen werden, sind von der Garantiedeckung ausgeschlossen.
6. Wir behalten uns das Recht vor, das Design eines Trolling-Motors oder Zubehörteils zu verbessern, ohne dass uns daraus die Verpflichtung entsteht, vorher gefertigte Trolling-Motoren oder Zubehörteile zu modifizieren.
7. Von der Garantie ausgeschlossen sind: 1) Kranen, Aussetzen, Abschleppen und Lagerung, Transport- und/oder Anfahrtkosten, Telefon- oder Mietgebühren jeglicher Art, Unannehmlichkeiten, Zeit- bzw. Einkommensverluste oder andere Folgeschäden oder 2) aufgrund des Bootsdesigns notwendiger Ausbau oder Austausch von Bootstrennwänden oder Material, um Zugang zum Produkt zu erhalten oder 3) Trennen und Wiederanschließen fest verdrahteter Trolling-Motoren.
8. **BEENDIGUNG DER GARANTIEDECKUNG:** Garantiedeckung kann für gepfändete oder auf einer Auktion ersteigerte Produkte bzw. von einem Schrottplatz, einem Konkursverwalter, einer Versicherungsgesellschaft, einem nicht autorisierten Bootshändler/Bootsbauer oder einer anderen Drittpartei erworbene Produkte für nichtig erklärt werden.

GARANTIEINFORMATIONEN

9. ALLE NEBEN- ODER FOLGESCHÄDEN SIND VON DIESER GARANTIE AUSGESCHLOSSEN, GEWÄHRLEISTUNGEN DER MARKTGÄNGIGKEIT UND EIGNUNG FÜR EINEN BESTIMMTEN ZWECK SIND EBENFALLS VON DIESER GARANTIE AUSGESCHLOSSEN, UND STILLSCHWEIGENDE GARANTIEEN SIND AUF DIE LAUFZEIT DIESER GARANTIE BESCHRÄNKT. DA BESTIMMTE LÄNDER KEINE BESCHRÄNKUNGEN DER LAUFZEIT VON STILLSCHWEIGENDEN GARANTIEEN BZW. KEINE AUSSCHLÜSSE ODER BESCHRÄNKUNGEN VON NEBEN- ODER FOLGESCHÄDEN ZULASSEN, TREFFEN DIE OBEN GENANNTE BESCHRÄNKUNGEN ODER AUSSCHLÜSSE EVENTUELL NICHT AUF SIE ZU. DIESER GARANTIE VERLEIHT IHNEN BESTIMMTE RECHTE, UND SIE VERFÜGEN U. U. ÜBER WEITERE RECHTE, DIE VON LAND ZU LAND UNTERSCHIEDLICH SEIN KÖNNEN.

Die folgenden Nummern bitte hier eintragen:

☐ Modellnummer _____

☐ Seriennummer _____

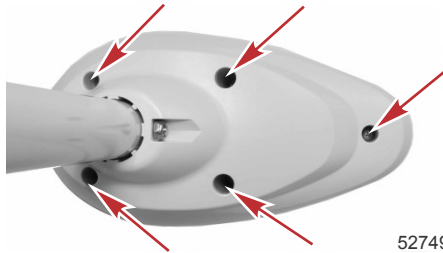
INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

Installation der Pinpoint GPS-Module

⚠ VORSICHT

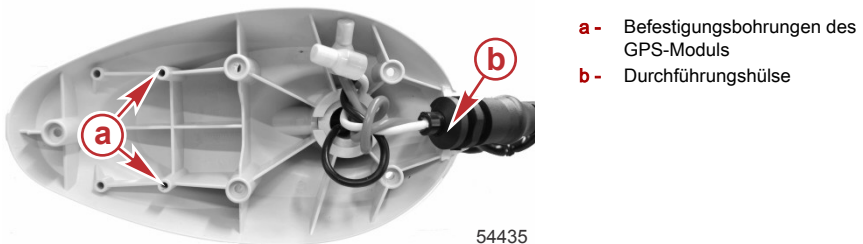
Die Batteriekabel vor Arbeiten an Komponenten des Elektrosystems von der Batterie trennen, um Verletzungen oder Schäden am Elektrosystem aufgrund eines versehentlichen Kurzschlusses zu vermeiden.

1. Die Batteriekabel des Trolling-Motors, beginnend mit dem Minuskabel (-), von der Batterie abklemmen oder den Trolling-Motor von der Stromversorgungs-Steckdose des Boots trennen.
2. Die fünf Schrauben unter dem Kopf des Trolling-Motors entfernen. Die Abdeckung vom Kopf des Trolling-Motors abnehmen.



Anordnung der Schrauben – unter dem Kopf des Trolling-Motors

3. Die Durchführungshülse vom Kopf des Trolling-Motors abnehmen.

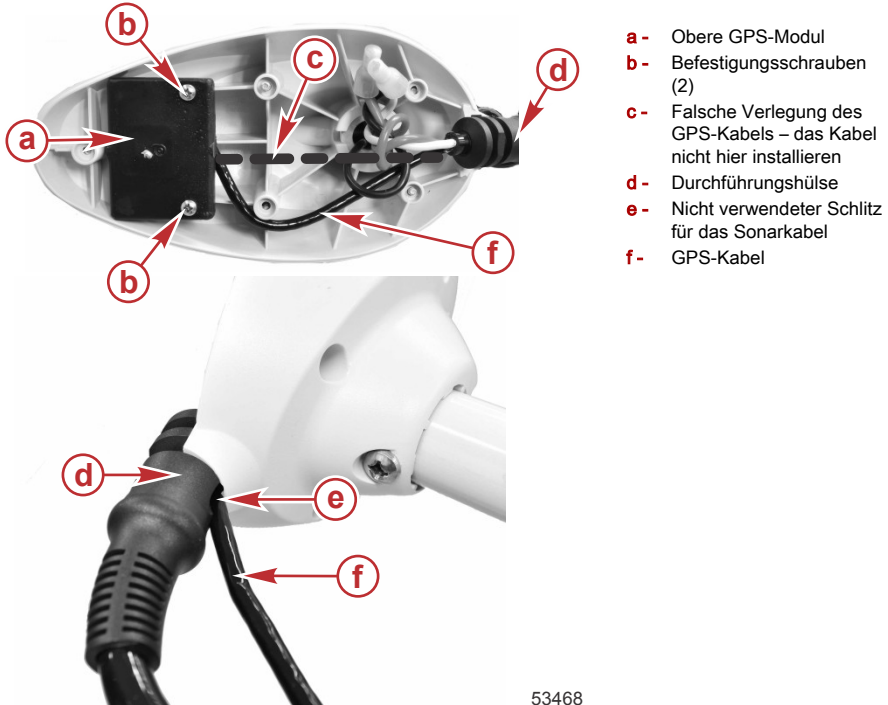


4. Das obere GPS-Modul wie abgebildet so in den Kopf des Trolling-Motors einsetzen, dass das GPS-Kabel nach unten aus dem Modul austritt. Das obere GPS-Modul mit zwei Befestigungsschrauben am Kopf des Trolling-Motors anbringen. Die Stromversorgungskabel auf eine Seite schieben, um die Installation des GPS-Kabels zu erleichtern. Das GPS-Kabel wie abgebildet durch den Schlitz in der Durchführungshülse aus dem Kopf des Trolling-Motors herausführen.

HINWEIS: Die Durchführungshülse ist so ausgeführt, dass das GPS-Kabel darunter verlegt werden kann.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

WICHTIG: Die Befestigungsschrauben nicht zu fest anziehen; zum Anziehen der Schrauben keine Elektrowerkzeuge verwenden.



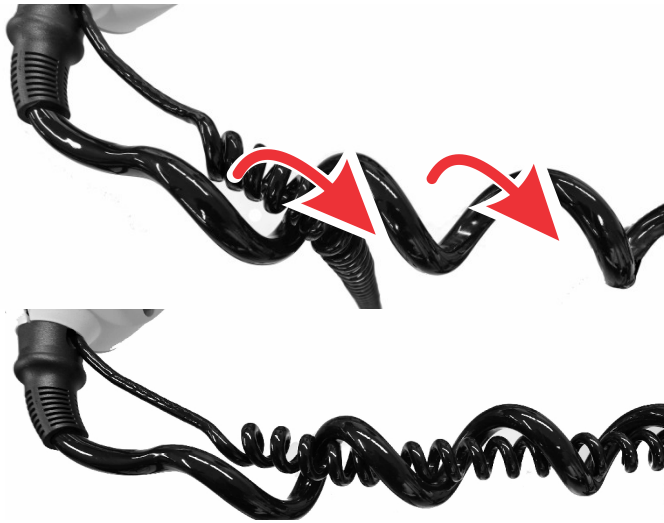
53468

5. Die Abdeckung auf dem Kopf des Trolling-Motors anbringen. Sicherstellen, dass die Durchführungshülse im Kopf des Trolling-Motors eingesetzt ist und dass keine Kabel eingeklemmt sind. Die fünf Schrauben anbringen, um die Abdeckung am Kopf des Trolling-Motors zu befestigen.

WICHTIG: Die Schrauben nicht zu fest anziehen; zum Anziehen der Schrauben keine Elektrowerkzeuge verwenden.

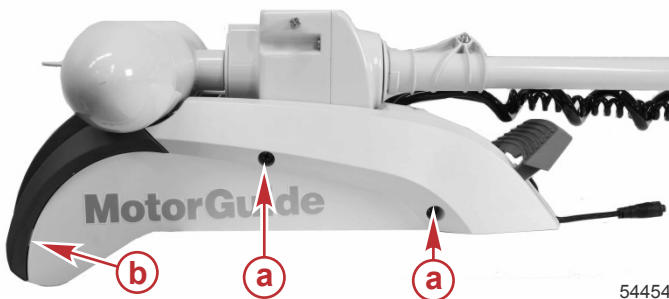
INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

- Die Säule des Trolling-Motors so herausziehen, dass das gewendelte Stromversorgungskabel so lang wie möglich ist. Das gewendelte GPS-Kabel, am Kopf des Trolling-Motors beginnend, um die einzelnen Spiralen des Stromversorgungskabels wickeln, bis die untere Halterung erreicht ist. Dadurch wird das gewendelte GPS-Kabel im Inneren der Spiralen des Stromversorgungskabels platziert.



54436

- Die Schrauben der Seitenabdeckungen von beiden Seiten des Trolling-Motors entfernen. Die Seitenabdeckungen vorsichtig von der Halterung wegziehen, damit die Ausrichtungen nicht beschädigt werden, und dann von beiden Seiten des Trolling-Motors abnehmen.



54454

- a -** Schrauben der Seitenabdeckungen
- b -** Ausrichtungszunge

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

8. Das Statusanzeigefeld nach oben vom Trolling-Motor abheben und dann drehen, um es am Fußfreigabehebel vorbei entfernen zu können. Das Statusanzeigefeld nicht vom Trolling-Motor abklemmen.



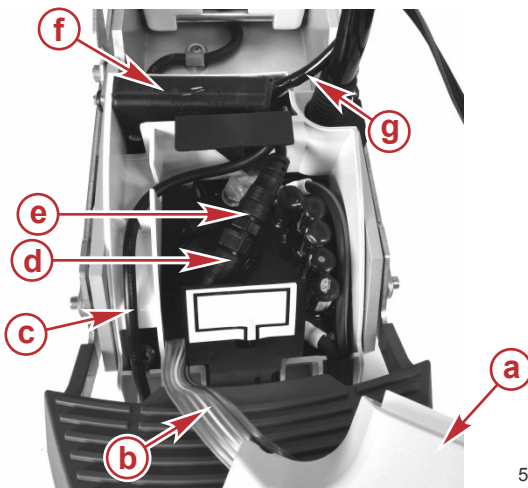
54527

9. Das untere GPS-Modul in der folgenden Reihenfolge im freien Schlitz im Sockel des Trolling-Motors installieren:

- ☐ Das untere GPS-Modul vorsichtig in den freien Schlitz einsetzen. Das NMEA-Kabel wie abgebildet so durch die Schlitze verlegen, dass der Steckverbinder aus dem Sockel des Trolling-Motors austritt.

HINWEIS: Wird das NMEA-Kabel nicht verwendet, kann es im Inneren des Sockels des Trolling-Motors aufgewickelt und verstaut werden.

- ☐ Die Kappe von der GPS-Anschlussbuchse entfernen.
- ☐ Den GPS-Anschlussstecker durch den Schlitz führen, die Pins und Ausrichtungen von Stecker und Buchse ausrichten, und den Anschlussstecker an die GPS-Anschlussbuchse anschließen. Die Steckverbinder zusammendrücken und die Mutter dann eine Viertelumdrehung nach rechts drehen, bis sie einrastet.
- ☐ Das untere GPS-Modul vorsichtig in die Öffnung drücken, bis es vollständig eingesetzt ist.
- ☐ Den Plastikstopfen entfernen und das GPS-Kabel durch die Öffnung im Sockel des Trolling-Motors führen.

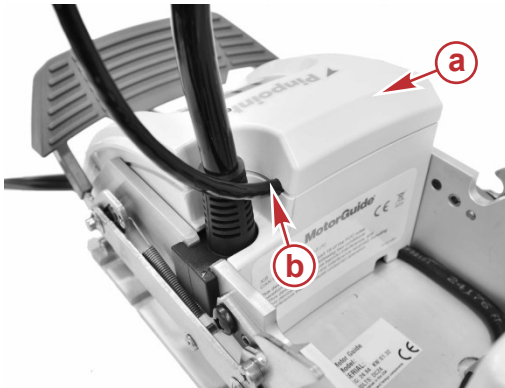


- a - Statusanzeigefeld
b - Statusanzeige-Kabelbaum
c - NMEA-Kabel
d - GPS-Anschlussbuchse
e - GPS-Anschlussstecker
f - Unteres GPS-Modul
g - GPS-Kabel

53470

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

10. Das Statusanzeigefeld installieren. Sicherstellen, dass zwischen Statusanzeigefeld und Trolling-Motor keine Kabel eingeklemmt sind und dass das GPS-Kabel wie abgebildet positioniert ist.



- a** - Statusanzeigefeld
b - GPS-Kabel

54438

11. Die Seitenabdeckungen am Trolling-Motor anbringen. Sicherstellen, dass das Statusanzeigefeld wie abgebildet zwischen den Seitenabdeckungen eingesetzt ist und dass keine Kabel eingeklemmt sind.

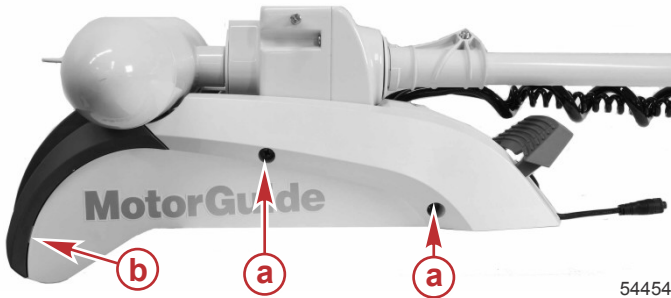


54529

- a** - Statusanzeigefeld nicht richtig eingesetzt – falsche Installation
b - Statusanzeigefeld zwischen den Seitenabdeckungen eingesetzt – richtige Installation

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

12. Sicherstellen, dass zwischen den Seitenabdeckungen und dem Trolling-Motor keine Kabel eingeklemmt sind. Die Seitenabdeckungs-Befestigungsschrauben fest anziehen.

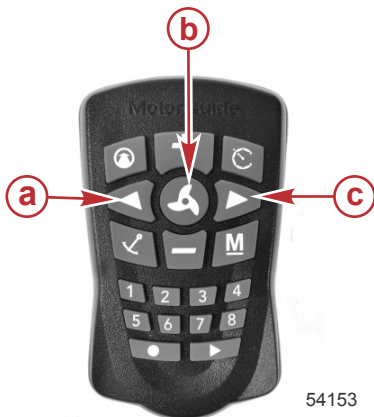


- a - Schrauben der Seitenabdeckungen
- b - Ausrichtung

VERBINDUNG DER HANDFERNBEDIENUNG MIT DEM TROLLING-MOTOR

Wenn die Stromversorgung des Trolling-Motors zum ersten Mal hergestellt wird, muss die Handfernbedienung mit dem Trolling-Motor verbunden werden. Die Verbindung wie folgt herstellen:

1. Die Stromversorgungskabel des Trolling-Motors, beginnend mit dem Pluskabel (+), an die Batterie anschließen.
2. Innerhalb von 10 Sekunden nach dem Anschließen der Stromversorgungskabel die Taste **Linkspfeil** und die Taste **Rechtspfeil** an der Handfernbedienung gleichzeitig drücken. Der Trolling-Motor gibt eine niedrige Tonfolge ab, um zu bestätigen, dass die Handfernbedienung mit dem Trolling-Motor verbunden wurde.



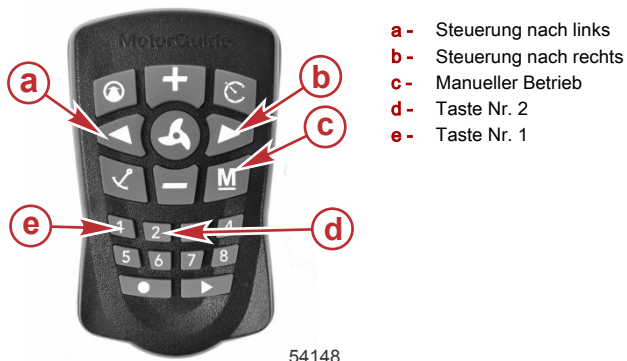
- a - Nach-Links-Pfeiltaste
- b - Propeller-Taste
- c - Nach-Rechts-Pfeiltaste

Wenn die verbundene Handfernbedienung aus dem Speicher des Trolling-Motors gelöscht werden soll, die Tasten **Linkspfeil**, **Rechtspfeil** und **Propeller** gleichzeitig drücken. Soll die Handfernbedienung wieder mit dem Trolling-Motor verbunden werden, muss das Verbindungsverfahren wiederholt werden.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

KALIBRIERUNG DES MONTAGEWINKELS

WICHTIG: Dieses erforderliche Kalibrierverfahren wird gewöhnlich nach der Installation der GPS-Module durchgeführt. Es muss wiederholt werden, wenn der Trolling-Motor von einem Boot in ein anderes versetzt wird. Die Kalibrierung kann mit dem Boot im Wasser liegend oder außerhalb des Wassers durchgeführt werden.



54148

WICHTIG: Für die Kalibrierung des Montagewinkels ist eine feste GPS-Position erforderlich. Wenn das Xi5 eine feste GPS-Position erfasst hat, gibt es eine Tonfolge ab (im standardmäßigen Audiomodus), und die GPS-Statusanzeige leuchtet auf.

1. Den Trolling-Motor in Betrieb nehmen und ausbringen. Die Motorhöhe so einstellen, dass der Motor bei Wendungen nicht behindert wird.

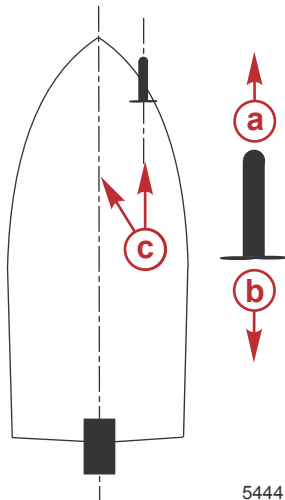
WICHTIG: Stets einen sicheren Abstand zum Propeller einhalten, da sich der Trolling-Motor bei diesem Verfahren im Betriebsmodus befindet.

⚠ VORSICHT

Drehende Propeller können schwere oder tödliche Verletzungen verursachen. Den Motor nur dann starten oder betreiben, wenn der Propeller im Wasser liegt.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

2. Den Motor mit den Tasten **Linkswendung** und **Rechtswendung** so steuern, dass er gerade nach vorn weist, parallel mit dem Kiel des Boots. Außerdem muss der Nasenkegel des Unterteils nach vorn zeigen und der Propeller nach hinten.



Ansicht des Boots von oben

- a - Nasenkegel zeigt zum Bug
- b - Propeller zeigt zum Heck
- c - Parallele Linien

54441

3. Nachdem das Unterteil so parallel wie möglich mit dem Kiel positioniert wurde, die Taste **Manueller Betrieb** drücken und freigegeben und dann die Tasten **1, 1** und anschließend die Taste **2** drücken und gedrückt halten. Der Trolling-Motor gibt eine Tonfolge ab, die Statusanzeige blinkt und der Motor kehrt dann zum manuellen Betrieb zurück, um die Kalibrierung des Montagewinkels abzuschließen.

KOMPASSKALIBRIERUNG

WICHTIG: Diese Kalibrierung wird vom Hersteller durchgeführt, sollte jedoch wiederholt werden, wenn das Pinpoint GPS-System nicht ordnungsgemäß reagiert. Für diese Kalibrierung muss das Boot im Wasser liegen und mit dem primären Motor angetrieben werden.

WICHTIG: Für die Kompasskalibrierung ist eine feste GPS-Position erforderlich. Wenn das Xi5 eine feste GPS-Position erfasst hat, gibt es eine Tonfolge ab (im standardmäßigen Audiomodus), und die GPS-Statusanzeige leuchtet auf.



- a - Manueller Betrieb
- b - Taste Nr. 1

53737

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

1. Zur Durchführung der Kompasskalibrierung einen geeigneten Bereich suchen, in dem das Boot ohne Hindernisse (sowohl über als auch unter der Wasseroberfläche) navigiert werden kann.
2. Den Trolling-Motor ausbringen. Sicherstellen, dass sich das Boot in einem Bereich befindet, in dem der Trolling-Motor und der primäre Motor nicht auf den Grund oder andere Hindernisse aufreffen können.
3. Die Taste **Manueller Betrieb** drücken und gedrückt halten und dann die Tasten **1, 1, 1** drücken. Der Trolling-Motor gibt drei aufsteigende Pieptöne ab.
4. Das Boot mit dem primären Motor als Antrieb zwei komplette Kreise ausführen lassen. Der Trolling-Motor gibt eine Tonfolge ab, wenn die Kompasskalibrierung abgeschlossen ist.

AUF WERKSKALIBRIERUNG ZURÜCKSETZEN

Zum Zurücksetzen des Trolling-Motors auf die Werkskalibrierung die Taste **Manueller Betrieb** drücken und gedrückt halten und dann die Tasten **1, 1, 4** drücken.

Betrieb des Pinpoint GPS-Systems

INBETRIEBNAHME DES PINPOINT GPS-SYSTEMS

Das Global Positioning System (GPS) ist ein auf Satellitensignalen basierendes Navigationssystem, das Positionsdaten überall auf der Welt bereitstellen kann, wenn der GPS-Empfänger freie Sicht auf mindestens vier GPS-Satelliten hat.

Nachdem der Trolling-Motor in Betrieb genommen und ausgebracht wurde, kann er sofort wie ein herkömmlicher Trolling-Motor verwendet werden. Der Trolling-Motor benötigt ca. 30 Sekunden, um eine feste GPS-Position zu erfassen. Eine freie Sicht auf den Himmel, ohne große Bäume, Hochspannungsleitungen, Brücken oder Gebäude, die das GPS-Signal stören können, verbessert die Genauigkeit der GPS-Navigation und reduziert die zur Erfassung einer festen GPS-Position erforderliche Zeit. Nachdem das Gerät eine feste GPS-Position erfasst hat, nimmt die GPS-Genauigkeit mehrere Minuten lang zu. Daher wird empfohlen, die Stromversorgung des Trolling-Motors so bald wie möglich vor dem Betrieb herzustellen, damit die feste GPS-Position zu Betriebsbeginn so genau wie möglich ist.

Zum Herstellen der Stromversorgung des Trolling-Motors die Batteriekabel an die Batterien des Trolling-Motors anschließen oder den Trolling-Motor an die Stromversorgungs-Steckdose für den Trolling-Motor anschließen (falls vorhanden). Der Trolling-Motor gibt Tonsignale ab, um den Bootsführer auf den jeweiligen Status aufmerksam zu machen.

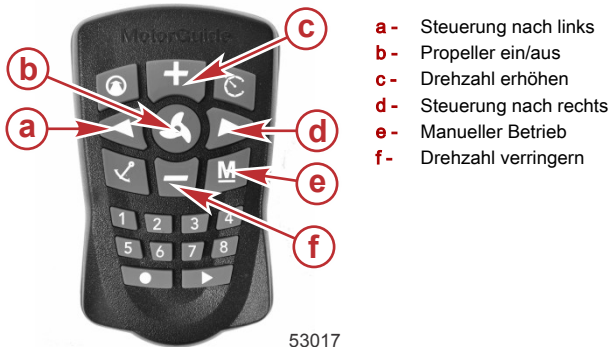
- Wenn die Stromversorgung des Trolling-Motors hergestellt wurde, gibt der Trolling-Motor einen einzelnen Piepton ab.
- Wenn der Trolling-Motor eine feste GPS-Position erfasst hat, gibt er eine Tonfolge mit drei Pieptönen ab und die GPS-Statusanzeige leuchtet auf.

BETRIEB IM MANUELLEN MODUS

Im manuellen Modus wird der Trolling-Motor wie ein herkömmlicher Trolling-Motor betrieben. Diese Betriebsart ermöglicht dem Bootsführer die manuelle Kontrolle der Fahrtrichtung und des Schubs des Trolling-Motors mithilfe der Bedienelemente zur Richtungswahl an der Handfernbedienung oder über das kabellose Fußpedal. Der Betrieb des Trolling-Motors im manuellen Modus mit der Handfernbedienung ist in der folgenden Abbildung und den folgenden Anweisungen beschrieben.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

Nachdem die Stromversorgung des Trolling-Motors hergestellt wurde, kann der Motor im manuellen Modus betrieben werden. Der manuelle Betriebsmodus ist der Standardmodus nach Herstellung der Stromversorgung des Trolling-Motors sowie nach einem Verlust des GPS-Signals im GPS-Betriebsmodus. Die Statusanzeige des Trolling-Motors im manuellen Modus erfolgt durch Abgabe eines einzelnen Pieptons. Zum Aufrufen des manuellen Modus aus einer anderen Betriebsart die Taste **Manueller Betrieb** drücken.



- a - Steuerung nach links
- b - Propeller ein/aus
- c - Drehzahl erhöhen
- d - Steuerung nach rechts
- e - Manueller Betrieb
- f - Drehzahl verringern

Ein- und Ausschalten der manuellen Fernsteuerung

Die manuelle Fernsteuerung ist immer eingeschaltet und immer, wenn der Trolling-Motor eingeschaltet und ausgebracht ist, betriebsbereit.

Lenkung

- Um nach links zu fahren, die Taste **Steuerung nach links** auf der manuellen Fernsteuerung drücken.
- Für eine Wendung nach rechts die Taste **Rechtswendung** an der Handfernbedienung drücken.
- Der verfügbare Lenkbereich ermöglicht die Drehung des Trolling-Motors über 180° hinaus für Rückwärtsfahrt.

Drehzahlregelung

- Einmal die Taste **Propeller ein/aus** drücken, um den Propeller zu starten und die Taste **Propeller ein/aus** erneut drücken, um den Propeller zu stoppen.
- Wenn der Propeller gestartet wird, gibt der Trolling-Motor zwei Pieptöne ab und die Propellerstatusanzeige am Trolling-Motor leuchtet auf.
- Wenn der Propeller gestoppt wird, gibt der Trolling-Motor zwei Pieptöne ab und die Propellerstatusanzeige geht aus.
- Das System verfügt über 20 Drehzahlstufen. Die Taste **Drehzahl erhöhen (+)** drücken, um die Motordrehzahl um eine Stufe zu erhöhen, und die Taste **Drehzahl verringern (-)** drücken, um die Motordrehzahl um eine Stufe zu verringern.
- Durch Gedrückthalten der Taste **Drehzahl erhöhen (+)** oder **Drehzahl verringern (-)** wird die Drehzahlstufe erhöht bzw. verringert, bis die höchste oder niedrigste Drehzahlstufe erreicht ist. Durch Gedrückthalten der Taste **Drehzahl erhöhen (+)** oder **Drehzahl verringern (-)** für 2,5 Sekunden wird die Drehzahlstufe von 0 % auf 100 % erhöht bzw. von 100 % auf 0 % verringert. Der Trolling-Motor gibt zwei Pieptöne ab, wenn die 100 % oder 0 % Drehzahlstufe erreicht ist.
- Der Trolling-Motor gibt zwei Pieptöne ab, wenn der Bootsführer versucht, die Motordrehzahl über die Grenzwerte hinaus zu erhöhen bzw. zu verringern.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

ANKERMODUS

Betrieb im Ankermodus

Im Ankermodus kann der Bug des Boots an einer festen Position gehalten werden. In dieser Betriebsart werden Wind- und Strömungsänderungen automatisch berücksichtigt, um das Boot mithilfe der Bedienelemente des Trolling-Motors für Richtung und Geschwindigkeit an der gewählten Position zu halten. Damit der Ankermodus verwendet werden kann, muss das Pinpoint GPS-System eine feste GPS-Position erfasst haben, was durch Abgabe einer Tonfolge mit drei Pieptönen am Trolling-Motor und durch eine leuchtende GPS-Statusanzeige angegeben wird.

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundlaufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



- a - Ankermodus
- b - Manueller Betrieb

53018

⚠ VORSICHT

Ein sich drehender Propeller, ein fahrendes Boot und alle anderen festen, am Boot angebrachten Vorrichtungen können Schwimmer schwer oder tödlich verletzen. Den Trolling-Motor sofort abstellen, wenn sich jemand im Wasser in der Nähe des Boots befindet.

Setzen der Ankerposition

Die Taste **Ankermodus** drücken, um den Ankermodus des Systems aufzurufen. Wenn die Taste **Ankermodus** gedrückt wird, wird das System auf die feste GPS-Position eingestellt, an der sich das Boot beim Drücken der Taste befand. Die Statusanzeige des Trolling-Motors im Ankermodus erfolgt durch Abgabe eines aufsteigenden Zirptons und langsames Blinken der GPS-Statusanzeige.

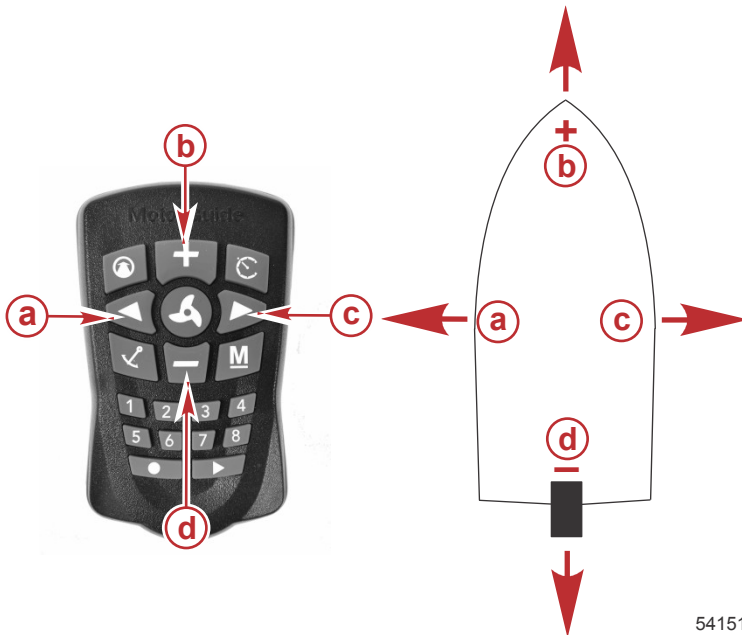
Während der Ankermodus das Boot an der gewählten Position hält, kann sich das Boot um die Lenkachse des Trolling-Motors drehen oder wenden. Die Richtung des Boots folgt dem Wind und/oder der Strömung.

Verlassen des Ankermodus

Die Taste **Ankermodus** erneut drücken und dann die Taste **Manueller Betrieb** drücken. Der Trolling-Motor gibt einen absteigenden Zirpton ab, und die GPS-Statusanzeige am Trolling-Motor leuchtet kontinuierlich.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

Anpassen der Ankerposition



- a** - Linkswendung – „Tippen“ nach links
- b** - Drehzahl erhöhen – „Tippen“ nach vorn
- c** - Rechtswendung – „Tippen“ nach rechts
- d** - Drehzahl verringern – „Tippen“ nach hinten

Nachdem der Ankermodus des Trolling-Motors aufgerufen wurde, kann die Ankerposition durch Drücken einer der vier oben angegebenen Tasten angepasst werden. Durch einmaliges Drücken der Taste **Linkswendung**, **Rechtswendung**, **Drehzahl erhöhen (+)** oder **Drehzahl verringern (-)** wird die Ankerposition um fünf Fuß in der ausgewählten Richtung relativ zur Steuerkurs des Boots angepasst. Beispiel: Durch einmaliges Drücken der Taste **+** wird die Ankerposition des Boots um fünf Fuß vor dem Bug verschoben.

HINWEIS: Durch mehrmaliges Drücken einer Taste wird die Ankerposition mit jedem Tastendruck um fünf Fuß verschoben.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

Speichern und Überschreiben der Ankerposition



a - Speichertasten (1–8)

54420

HINWEIS: Eine Ankerposition kann von einem beliebigen Betriebsmodus (mit Ausnahme des Routenaufzeichnungsmodus) aus gespeichert oder überschrieben werden.

Zum Speichern einer Ankerposition eine der nummerierten **Speichertasten** zwei Sekunden lang drücken. Das Gerät gibt eine Tonfolge ab, um anzuzeigen, dass die Ankerposition erfolgreich gespeichert wurde.

Eine gespeicherte Ankerposition kann durch Speichern einer neuen Ankerposition auf der gewünschten **Speichertaste** überschrieben werden.

Aufrufen einer gespeicherten Ankerposition

HINWEIS: Eine gespeicherte Ankerposition kann in einem beliebigen Betriebsmodus aufgerufen werden.

Zum Aufrufen einer gespeicherten Ankerposition die gewünschte **Speichertaste** drücken und freigegeben. Der Trolling-Motor gibt einen aufsteigenden Zirpton ab, um den Abruf der gespeicherten Ankerposition anzuzeigen. Wenn die gewählte Ankerpositionstaste keine gespeicherte Ankerposition enthält oder wenn die Ankerposition mehr als 1,6 km von der aktuellen Position entfernt sein sollte, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab.

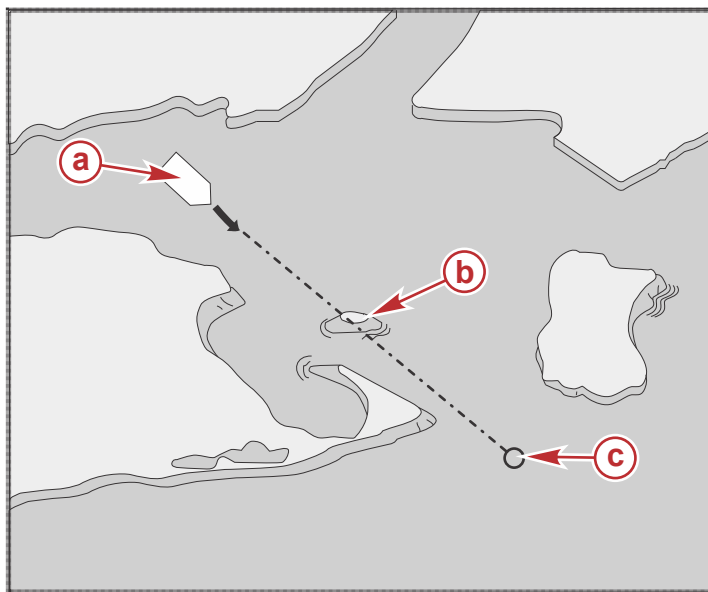
WICHTIG: Wenn der Trolling-Motor in einem beliebigen GPS-Betriebsmodus das GPS-Signal verliert, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und kehrt automatisch zum manuellen Betrieb zurück.

WICHTIG: Beim Abrufen einer gespeicherten Ankerposition berechnet das System einen geradlinigen Kurs von der aktuellen Position zur gewählten Ankerposition. Dabei muss sichergestellt werden, dass zwischen der aktuellen Position und der gewählten Ankerposition keine Navigationshindernisse vorhanden sind – das System kann keine Hindernisse auf dem Weg zum aufgerufenen Ankerpunkt erkennen. Wenn Hindernisse vorhanden sind, müssen diese durch Betrieb im manuellen Modus umfahren werden.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundlaufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



54421

Abgebildeter Kurs weist ein Navigationshindernis auf

- a -** Aktuelle Position des Boots
- b -** Navigationshindernis
- c -** Gewählte Ankerposition

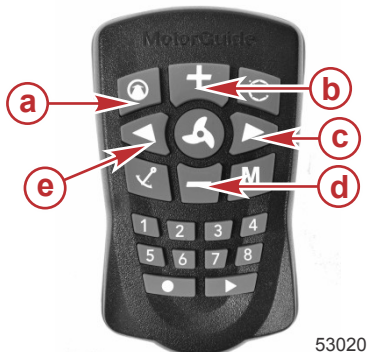
BETRIEB IM STEUERKURSMODUS

Im Steuerkursmodus („Heading Lock“) kann der Trolling-Motor einem festen Kurs folgen, d. h. Strömungs- und Windbedingungen kompensieren und dadurch einen geradlinigen Kurs halten. Der Bootsführer kann die Geschwindigkeit und den Kurs mithilfe der Handfernbedienung anpassen.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundaufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



- a - Steuermkursmodus
- b - Geschwindigkeit erhöhen (+)
- c - Steuerung nach rechts
- d - Geschwindigkeit verringern (-)
- e - Steuerung nach links

Betrieb im Steuermkursmodus

WICHTIG: Wenn der Trolling-Motor in einem beliebigen GPS-Betriebsmodus das GPS-Signal verliert, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und kehrt automatisch zum manuellen Betrieb zurück.

Für den Betrieb des Trolling-Motors im Steuermkursmodus den Trolling-Motor so steuern, dass er in die gewünschte Fahrtrichtung weist, und dann die Taste **Steuermkurs** an der Handfernbedienung drücken. Beim Drücken dieser Taste projiziert der Trolling-Motor eine gerade Linie in der Richtung, in die der Trolling-Motor weist, und beginnt mit der Navigation auf dieser Linie. Der Trolling-Motor wird automatisch gesteuert, um den Kurs auf der projizierten Linie zu halten. Die Statusanzeige des Trolling-Motors im Steuermkursmodus erfolgt durch Abgabe eines aufsteigenden Zirptons und langsames Blinken der GPS-Statusanzeige.

Im Steuermkursmodus werden Strömungs- und Windbedingungen automatisch kompensiert. Der Trolling-Motor führt den Bug des Boots auf diesem Kurs, während das Boot selbst aufgrund von Strömungs- und Windbedingungen schräg zur Fahrtrichtung fahren kann. Im Steuermkursmodus erfolgt die Lenkung automatisch, die Motordrehzahl ist jedoch vom Bootsführer wählbar. Bei extremen Strömungs- oder Windbedingungen kann es notwendig sein, die Motordrehzahl zu erhöhen, um den gewünschten Kurs zu halten.

Zum Verlassen des Steuermkursmodus die Taste **Steuermkurs** oder die Taste **Manueller Betrieb** drücken. Der Trolling-Motor gibt einen absteigenden Zirpton ab, und die GPS-Statusanzeige leuchtet kontinuierlich.

Anpassen der Motordrehzahl

Bei Auswahl des Steuermkursmodus während des manuellen Betriebs wird der Trolling-Motor mit der zuletzt ausgewählten Drehzahl betrieben. Die Motordrehzahl kann im Steuermkursmodus durch Drücken der Taste **Drehzahl erhöhen (+)** oder **Drehzahl verringern (-)** manuell angepasst werden. Wenn der Bootsführer versucht, die Motordrehzahl-Grenzwerte zu überschreiten, gibt der Trolling-Motor zwei Pieptöne ab.

Anpassen des Kurses

Im Steuermkursmodus kann der Kurs durch Drücken der Taste **Linkswendung** oder **Rechtswendung** an der Handfernbedienung angepasst werden. Der Trolling-Motor nimmt die Navigation auf einem Steuermkurs basierend auf dem neuen Trolling-Motor-Kurs auf.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

BETRIEB IM ROUTENMODUS

Im Routenmodus können vom Bootsführer definierte Fahrtrouten gespeichert und abgerufen werden. Diese Routen können vom Bootsführer in einem beliebigen Betriebsmodus aufgezeichnet und abgerufen werden.

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundlaufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



- a - Speichertasten (1–8)
- b - Route abspielen
- c - Route aufzeichnen

53021

Speichern und Überschreiben einer Route

Eine Route kann in einem beliebigen Betriebsmodus durch Drücken der Taste **Route aufzeichnen** gespeichert werden. Beim Drücken der Taste **Route aufzeichnen** gibt der Trolling-Motor eine Tonfolge ab. Nach Drücken der Taste **Route aufzeichnen** mit der Navigation auf dem gewünschten Kurs beginnen. Beim Aufzeichnen einer Route kann jederzeit zwischen manuellem Betrieb und Steuercursusmodus umgeschaltet werden.

Während der Aufzeichnung gibt der Trolling-Motor nach jeweils 2 m (6.5 ft) Fahrt einen einzelnen Piepton ab (und die GPS-Statusanzeige blinkt). Zum Stoppen der Aufzeichnung und Speichern der Route in einer der nummerierten **Speichertasten** die jeweilige **Speichertaste** drücken. Der Trolling-Motor gibt eine Tonfolge ab, um zu bestätigen, dass die Route gespeichert wurde. Der Trolling-Motor kann bis zu acht Routen speichern, von denen jede bis zu 6,4 km (4 Meilen) lang sein kann.

Zum Überschreiben einer gespeicherten Route das gleiche Verfahren wie beim Speichern einer neuen Route verwenden.

Aufrufen einer gespeicherten Route

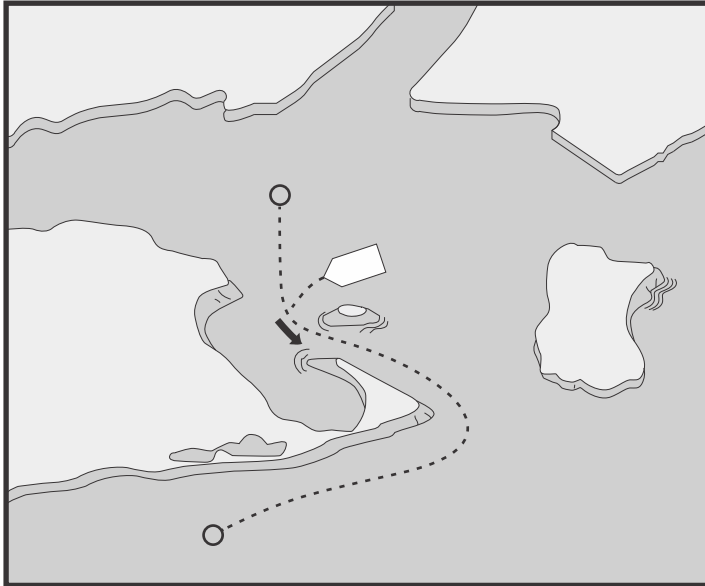
Eine gespeicherte Route kann beim Betrieb in einem beliebigen Modus durch Drücken der Taste **Route abspielen** und Drücken der gewünschten **Speichertaste** aufgerufen werden. Der Trolling-Motor gibt einen aufsteigenden Zirpton ab, um den erfolgreichen Abruf der gespeicherten Route anzuzeigen.

WICHTIG: Beim Abrufen einer gespeicherten Route berechnet das System einen geradlinigen Kurs von der aktuellen Position zum nächsten Punkt auf der abgerufenen Route. Sicherstellen, dass zwischen der aktuellen Position und der abgerufenen Route keine Navigationshindernisse vorhanden sind. Das System ruft eine gespeicherte Route auch dann ab, wenn Hindernisse vorhanden sind. Wenn Hindernisse vorhanden sind, müssen diese durch Betrieb im manuellen Modus umfahren werden.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundlaufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



53022

Aufrufen einer gespeicherten Route – Auf mögliche Navigationshindernisse achten

Wenn die gewählte Speicherposition keine Route enthält oder wenn das Boot mehr als 1,6 km (1 Meile) von einem Punkt auf der ausgewählten Route entfernt ist, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und verlässt den Routenmodus.

WICHTIG: Wenn der Trolling-Motor in einem beliebigen GPS-Betriebsmodus das GPS-Signal verliert, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und kehrt automatisch zum manuellen Betrieb zurück.

Beim Aufrufen einer gespeicherten Route navigiert der Trolling-Motor das Boot zum nächsten Punkt auf der Route und dann zu dem Punkt der Route, der am weitesten von der aktuellen Bootsposition entfernt ist. Beim Fahren entlang einer gespeicherten Route kann die Fahrtrichtung jederzeit durch erneutes Abrufen der gespeicherten Route reversiert werden. Nachdem das Ende einer gespeicherten Route erreicht wurde, setzt der Trolling-Motor eine Ankerposition im Ankermodus und gibt einen aufsteigenden Zirpton ab, um die Ankunft des Boots am Ende der gespeicherten Route anzuzeigen.

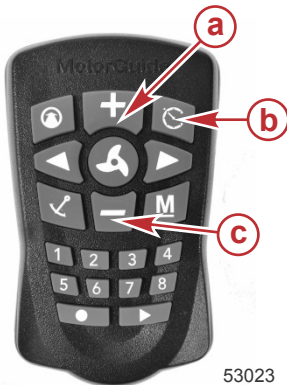
VERWENDUNG DES TEMPOMATS

Im Steuermodus oder beim Abspielen einer Route kann der Tempomat aktiviert werden, um eine konstante Trolling-Geschwindigkeit beizubehalten. Dabei wird die Motordrehzahl automatisch angepasst, um Strömungs- und Windbedingungen zu kompensieren und eine konstante Geschwindigkeit beizubehalten.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

⚠ VORSICHT

Schwere Verletzungen durch Kollision mit anderen Booten, Aufgrundleufen oder Fahren gegen Objekte im Wasser vermeiden. Das Pinpoint GPS-System kann andere Boote, seichte Gewässer oder Hindernisse im Wasser nicht erkennen. Beim Betrieb in einem beliebigen Pinpoint GPS-Modus stets auf mögliche Hindernisse bei der Navigation achten.



- a- Geschwindigkeit erhöhen (+)
- b- Tempomat
- c- Geschwindigkeit verringern (-)

Verwendung des Tempomaten

Im Steuerkursmodus oder beim Abspielen einer Route kann der Tempomat durch Drücken der Taste **Tempomat** verwendet werden. Der Trolling-Motor gibt einen aufsteigenden Zirpton ab, um die Tempomat-Aktivierung anzuzeigen. Das System stellt automatisch eine Trolling-Geschwindigkeit von 1,6 km/h (1.0 mph) ein und kompensiert Strömungs- und Windbedingungen, um diese Geschwindigkeit beizubehalten. Durch erneutes Drücken der Taste **Tempomat** wird der Tempomat ausgeschaltet, was durch einen absteigenden Zirpton vom Trolling-Motor angezeigt wird.

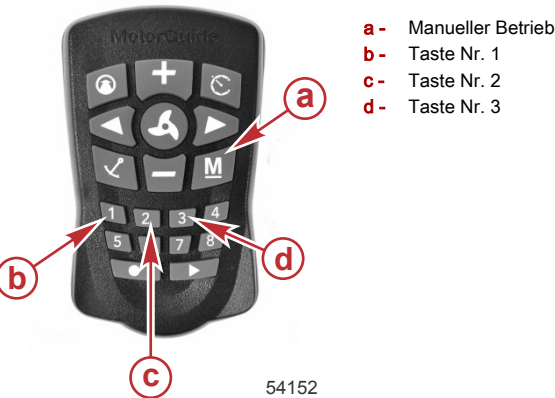
Bei eingeschaltetem Tempomat kann die GPS-Geschwindigkeit über Grund durch Drücken der Taste **Geschwindigkeit erhöhen (+)** oder **Geschwindigkeit verringern (-)** angepasst werden. Durch einmaliges Drücken einer der Tasten wird die Geschwindigkeit um 0,16 km/h (0.1 mph) in der jeweiligen Richtung angepasst. Beispiel: Zum Einstellen des Tempomaten auf 2,1 km/h (1.3 mph) die Taste **Tempomat** drücken und dann die Taste **Geschwindigkeit erhöhen (+)** drei Mal drücken.

WICHTIG: Wenn der Trolling-Motor in einem beliebigen GPS-Betriebsmodus das GPS-Signal verliert, gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und kehrt automatisch zum manuellen Betrieb zurück.

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

AUSWAHL DES AUDIOMODUS

Das Pinpoint GPS-System bietet drei vom Bootsführer wählbare Audiomodi zur Auswahl. Diese Audiomodi dienen der akustischen Bestätigung ausgewählter Betriebsmodi, Geschwindigkeiten/Drehzahlen und Tasten.



Audiomodus 1 kann durch Drücken und Gedrückthalten der Taste **Manueller Betrieb** und Drücken von **1, 3, 1** **ausgewählt werden.**

Audiomodus 2 kann durch Drücken und Gedrückthalten der Taste **Manueller Betrieb** und Drücken von **1, 3, 2** **ausgewählt werden.**

Audiomodus 3 kann durch Drücken und Gedrückthalten der Taste **Manueller Betrieb** und Drücken von **1, 3, 3** **ausgewählt werden.**

Zustand	Tonmuster	Audiomodus 1 (Standard)	Audiomodus 2	Audiomodus 3
Start	1 Piepton	Ja	Ja	Ja
Handfernbedienung-Lernbestätigung	Niedrige Tonfolge	Ja	Ja	Ja
Ungültiger Eingabebefehl (keine feste GPS-Position)	Fehlerton	Ja	Ja	Ja
Feste GPS-Position erfasst	Hohe Tonfolge	Ja	Ja	–
Verlust der festen GPS-Position	Fehler	Ja	Ja	–
Geschwindigkeit/Drehzahl + (unterhalb der max. Geschwindigkeit/Drehzahl)	Kurzer Piepton	–	Ja	–
Geschwindigkeit/Drehzahl + (bei max. Geschwindigkeit/Drehzahl)	2 Pieptöne	Ja	Ja	–
Geschwindigkeit/Drehzahl – (oberhalb der Geschwindigkeits-/Drehzahlstufe 0)	Kurzer Piepton	–	Ja	–
Geschwindigkeit/Drehzahl – (bei Geschwindigkeit/Drehzahl 0)	2 Pieptöne	Ja	Ja	–

INSTALLATION UND BETRIEB DES PRODUKTS

Zustand	Tonmuster	Audiomodus 1 (Standard)	Audiomodus 2	Audiomodus 3
Drücken der Propeller Ein/Aus-Taste zum Starten des Propellers	2 aufsteigende Pieptöne	Ja	Ja	–
Drücken der Propeller Ein/Aus-Taste zum Stoppen des Propellers	2 absteigende Pieptöne	Ja	Ja	–
Propeller kurzzeitig	Keine	–	–	–
Routenaufzeichnung aktivieren	Tonfolge	Ja	Ja	–
Routenaufzeichnung speichern	Tonfolge	Ja	Ja	–
Rutenabruf aktivieren	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Rutenabruf deaktivieren	Absteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Ende der Route erreicht	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Steuerkurs aktivieren	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Steuerkurs deaktivieren	Absteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Tempomat aktivieren	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Tempomat deaktivieren	Absteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Anker aktivieren	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Anker deaktivieren	Absteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Ankerposition aufzeichnen	Tonfolge	Ja	Ja	–
Ankerposition abrufen	Aufsteigender Zirpton	Ja	Ja	–
Abrufen einer mehr als 1,6 km entfernten Ankerposition oder Route	Fehler	Ja	Ja	Ja

SERVICEUNTERSTÜTZUNG FÜR EIGNER

Häufig gestellte Fragen und Fehlersuche

Dieser Abschnitt enthält Fragen und Antworten sowie Hinweise für die Fehlersuche des Pinpoint GPS-Systems. Siehe **Serviceunterstützung für Eigner** in der **Xi5 Wireless Betriebs- und Installationsanleitung** bzgl. Hinweisen zur Fehlersuche des Trolling-Motors.

Warum gibt der Trolling-Motor kurz nach dem Herstellen der Stromversorgung eine Tonfolge ab?

Das GPS-System hat eine feste Position erfasst. Siehe Abschnitt **Inbetriebnahme des Pinpoint GPS-Systems** in diesem Handbuch.

Beim Abrufen einer gespeicherten Ankerposition gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und navigiert nicht zur gewünschten Ankerposition. Woran liegt das?

Die Ankerposition, die aufgerufen werden soll, ist mehr als 1,6 km von der aktuellen Position entfernt oder das System hat keine feste GPS-Position erfasst. Siehe Abschnitt **Betrieb im Ankermodus** in diesem Handbuch.

Beim Abrufen einer gespeicherten Route gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und navigiert nicht entlang der gewünschten Route. Woran liegt das?

Sie sind mehr als 1,6 km vom nächsten Punkt auf der gewählte Route entfernt oder das System hat keine feste GPS-Position erfasst. Siehe Abschnitt **Betrieb im Routenmodus** in diesem Handbuch.

Warum funktioniert die Handfernbedienung nicht mehr?

Dies kann mehrere Ursachen haben. Sicherstellen, dass der Trolling-Motor nicht in der ausgebrachten Position verriegelt ist. Die Stromversorgung des Trolling-Motors aus- und wieder einschalten. Schließlich die Batterie in der Handfernbedienung überprüfen und falls erforderlich austauschen.

Das Pinpoint GPS-System speichert keinen Ankerpunkt, ruft keine Route auf oder hält keinen Steuerkurs. Woran liegt das?

Das GPS-System hat keine feste GPS-Position erfasst. Mindestens 60 Sekunden warten, damit das GPS-System eine feste GPS-Position erfassen kann. Auf die Tonfolge mit drei Pieptönen achten und außerdem beobachten, ob die GPS-Statusanzeige leuchtet – dadurch wird angezeigt, dass das System eine feste GPS-Position erfasst hat. Außerdem sicherstellen, dass die freie Sicht der GPS-Antenne auf den Himmel nicht durch Hindernisse (Brücken, Gebäude, große Bäume usw.) blockiert wird.

Nach Auswahl eines Betriebsmodus gibt der Trolling-Motor einen Fehlerton ab und nichts passiert. Wo liegt der Fehler?

Das GPS-System hat keine feste GPS-Position erfasst, die Spannung der Trolling-Motor-Batterie ist zu niedrig oder ein Batterieanschluss ist locker. Auf die Tonfolge mit drei Pieptönen achten und außerdem beobachten, ob die GPS-Statusanzeige leuchtet – dadurch wird angezeigt, dass das System eine feste GPS-Position erfasst hat. Alle Anschlüsse prüfen. Die Batterien laden und, falls das Problem dadurch nicht behoben wird, auf ihre Funktionsfähigkeit prüfen.

Serviceunterstützung

Ihre Zufriedenheit mit dem Produkt ist uns sehr wichtig. Wenn Sie ein Problem mit oder eine Frage zu Ihrem Motor haben, wenden Sie sich bitte an Ihren Vertragshändler oder an ein MotorGuide Service Center.

Weitere Informationen zur Serviceunterstützung finden Sie im Abschnitt **Garantieinformationen**.

Die Serviceniederlassung benötigt die folgenden Informationen:

- Ihren Namen und Ihre Anschrift
- Telefonnummer
- Modell- und Seriennummer des Trolling-Motors
- Kaufbeleg oder Registrierungsbestätigung
- Art des Problems