

GARMIN[®]

FORCE[®] CURRENT

Benutzerhandbuch

© 2025 Garmin Ltd. oder deren Tochtergesellschaften

Alle Rechte vorbehalten. Gemäß Urheberrechten darf dieses Handbuch ohne die schriftliche Genehmigung von Garmin weder ganz noch teilweise kopiert werden. Garmin behält sich das Recht vor, Änderungen und Verbesserungen an seinen Produkten vorzunehmen und den Inhalt dieses Handbuchs zu ändern, ohne Personen oder Organisationen über solche Änderungen oder Verbesserungen informieren zu müssen. Unter www.garmin.com finden Sie aktuelle Updates sowie zusätzliche Informationen zur Verwendung dieses Produkts.

Garmin®, das Garmin Logo, ActiveCaptain® und Force® sind Marken von Garmin Ltd. oder deren Tochtergesellschaften und sind in den USA und anderen Ländern eingetragen. Diese Marken dürfen nur mit ausdrücklicher Genehmigung von Garmin verwendet werden.

Wi-Fi® ist eine eingetragene Marke der Wi-Fi Alliance Corporation.

Inhaltsverzeichnis

Wichtige Informationen.....	1
Erste Schritte.....	2
Installieren des Motors an der Halterung.....	3
Anpassen der Tiefe des Elektromotors.....	4
Überprüfen des Freiraums des Propellers.....	5
Herstellen der Stromversorgung.....	6
Einholen des Motors.....	7
Herunterlassen des Motors.....	7
Herausnehmen des Motors aus der Halterung.....	8
Bedienung.....	9
Statusanzeige.....	10
Austauschen des Propellers.....	12
Fernbedienung.....	13
Display der Fernbedienung.....	15
Navigieren des Menüs.....	16
Ein- und Ausschalten des Propellers...	17
Anpassen der Geschwindigkeit des Motors.....	17
Betrieb eines halb heruntergelassenen Propellers.....	18
Manuelles Steuern des Trolling Motors.....	18
Gestensteuerungen.....	18
Steuern mit Gestensteuerungen.....	18
Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen.....	19
Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen.....	19
Einlegen der Batterien in die Fernbedienung.....	19
Anbringen der Trageschlaufe.....	19
Kalibrieren der Fernbedienung.....	20
Koppeln der Fernbedienung.....	20
Koppeln einer zusätzlichen Fernbedienung.....	20
Autopilot.....	21
Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses.....	22
Erfassen von GPS-Signalen.....	22
Anpassen der Autopilotreaktion.....	22
Beibehalten der Geschwindigkeit.....	22
Halten der Position.....	23
Beibehalten des Steuerkurses.....	23
Ändern des Verhaltens für die Steuerkurs-Fixierung.....	23
Navigation.....	24
Anhalten und Fortsetzen der Navigation.....	24
Anhalten der Navigation.....	24
Rückwärtsschub.....	24
Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang.....	25
Wegpunkte.....	25
Erstellen von Wegpunkten.....	25
Navigieren zu einem Wegpunkt.....	25
Anzeigen von Wegpunktdetails.....	25
Bearbeiten von Wegpunktnamen.....	25
Löschen von Wegpunkten.....	26
Routen.....	26
Navigieren von Routen.....	26
Anzeigen von Routendetails.....	26
Bearbeiten von Routennamen.....	26
Löschen von Routen.....	27
Tracks.....	27
Speichern des aktiven Tracks.....	27
Löschen des aktiven Tracks.....	27
Navigieren zum Start des aktiven Tracks.....	27
Verfolgen eines gespeicherten Tracks.....	27
Anzeigen der Details von gespeicherten Tracks.....	28
Bearbeiten des Namens eines gespeicherten Tracks.....	28
Löschen eines gespeicherten Tracks..	28
Einstellungen.....	28
Elektromotoreinstellungen.....	28
Drahtlose Netzwerkeinstellungen....	29
Batteriemanagement-Einstellungen.....	29

Fernbedienungseinstellungen.....	29	Technische Daten.....	44
Beleuchtungseinstellungen.....	29	Elektromotor.....	44
Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App.....	30	Abmessungen.....	45
Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter.....	30	Informationen zu Motorschub und Stromaufnahme.....	46
Herstellen einer Verbindung mit einer Garmin Uhr.....	31	Fernbedienung.....	48
Software-Updates.....	31	MOB-Sender.....	49
Aktualisieren der Software mit der ActiveCaptain App.....	32	Power Steer Fußpedale.....	49
MOB-Sender.....	33	Abmessungen.....	50
Anbringen des Bands oder der Karabinerschlaufe.....	34	Netzwerkschnittstellen und -dienste...	51
Ein- und Ausschalten des MOB- Senders.....	34		
Koppeln eines MOB-Senders mit dem Force Current Trolling Motor.....	35		
Override für den MOB-Sender.....	35		
Austauschen der Batterie des MOB- Senders.....	36		
Power Steer Fußpedale.....	36		
Befestigen der Pedale an den Schienen.....	37		
Steuern mit den Fußpedalen.....	38		
Umkehren des Lenkverhaltens.....	39		
Verwenden der Fußpedalhebel.....	39		
Ändern der Funktion der Fußpedalhebel.....	39		
Koppeln der Fußpedale.....	39		
Einlegen der Batterien in die Fußpedale.....	40		
Status-LED	40		
Wartungsanforderungen und -zeitplan.....	41		
Ersetzen des Zugseils.....	42		
Installieren des Seilgriffs.....	42		
Überprüfen der Opferanoden.....	43		

Wichtige Informationen

⚠️ WARNUNG

Lesen Sie alle Produktwarnungen und sonstigen wichtigen Informationen der Anleitung "Wichtige Sicherheits- und Produktinformationen", die dem Produkt beiliegt.

Sie müssen den Elektromotor vom Kajak entfernen, bevor Sie das Kajak transportieren. Wenn Sie das Kajak transportieren, während sich der Elektromotor in der Halterung befindet, kann es zu Unfällen mit schwerwiegenden Verletzungen und Sachschäden kommen.

Lassen Sie den Motor nicht laufen, wenn sich der Propeller nicht im Wasser befindet. Bei Berührung mit dem sich drehenden Propeller kann es zu schweren Verletzungen kommen.

Verwenden Sie den Motor nicht an Orten, an denen Sie selbst oder andere Personen im Wasser mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommen könnten. Dies kann zu schweren Verletzungen führen.

Lassen Sie beim Betrieb des Elektromotors in der Nähe von Hindernissen im Wasser, z. B. Bäumen, flach liegenden Felsen, Docks, Pfeilern und anderen Booten, Vorsicht walten.

Trennen Sie den Motor stets von der Batterie, bevor Sie mit dem Propeller, dem Motor des Propellerantriebs, elektrischen Verbindungen oder Elektronikgehäusen umgehen oder daran arbeiten, um schwere oder tödliche Verletzungen zu vermeiden.

Haben Sie immer ein Paddel im Kajak, damit Sie bei einem unerwarteten Stromausfall oder einem anderen Problem, das eine Verwendung des Motors verhindert, nicht auf dem Wasser festsitzen.

Wenn der Elektromotor verwendet wird, um das Kajak rückwärts zu fahren, könnte das Kajak unerwartet steuern, da der Rumpf den Motorschub stört. Bleiben Sie achtsam und behalten Sie Ihre Umgebung im Auge, wenn Sie das Kajak mit dem Motor rückwärts fahren, um mögliche Personenschäden oder Sachschäden durch unvorhergesehene Zusammenstöße zu vermeiden.

⚠️ ACHTUNG

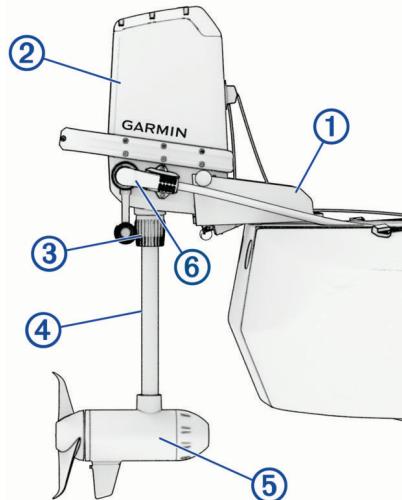
Verwenden Sie beim Transportieren des Elektromotors stets den Griff auf der Rückseite des Steuerungssystemgehäuses. Achten Sie außerdem besonders auf den Motor des Propellerantriebs und den Propeller, um mögliche Verletzungen oder Sachschäden zu vermeiden.

Stellen Sie sicher, dass sich der Motor in der eingeholten Position befindet, bevor Sie in das oder aus dem Kajak steigen. Sollte das Kajak versehentlich angetrieben werden, während Sie Ein- oder Aussteigen, könnte es zu Personen- oder Sachschäden kommen.

HINWEIS

Sie sollten den Force Current Trolling Motor mit dem Hochleistungspropeller nur auf offener See verwenden. Bei der Verwendung des Hochleistungspropellers in Flachwasser besteht ein erhöhtes Risiko für Schäden am Propeller, wenn der Motor mit einem Unterwasserhindernis kollidiert.

Erste Schritte



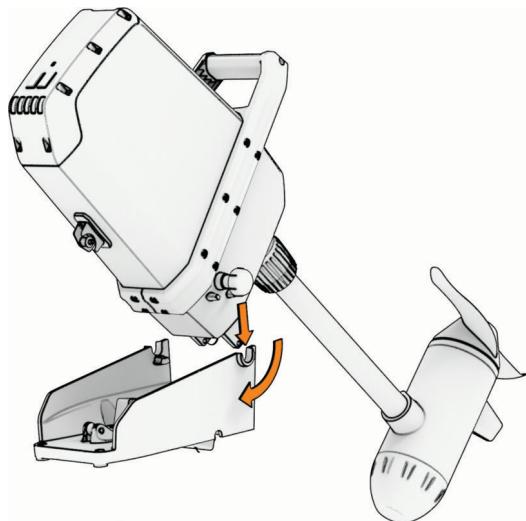
①	Halterung
②	Steuerungssystem
③	Ring zum Anpassen der Tiefe
④	Schaft
⑤	Antriebsmotor des Propellers
⑥	Anschluss für Netzkabel

Installieren des Motors an der Halterung

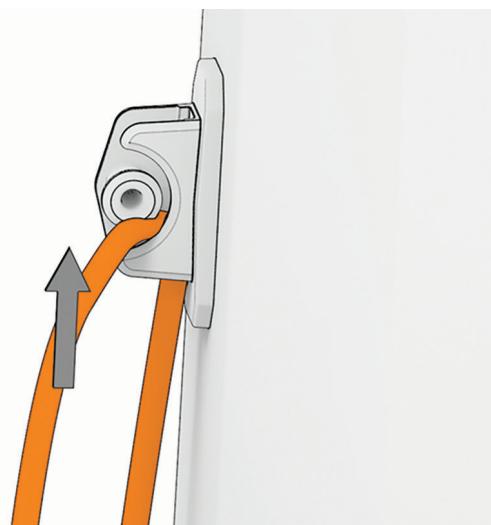
ACHTUNG

Verwenden Sie beim Transportieren des Elektromotors stets den Griff auf der Rückseite des Steuerungssystemgehäuses. Achten Sie außerdem besonders auf den Motor des Propellerantriebs und den Propeller, um mögliche Verletzungen oder Sachschäden zu vermeiden.

- 1 Lösen Sie bei Bedarf die Drehknöpfe an beiden Seiten des Elektromotors.
- 2 Senken Sie den Motor auf die Halterung ab, wobei er etwa einen 45-Grad-Winkel aufweist. Richten Sie die Drehknöpfe am Motor auf die entsprechenden Aussparungen an der Halterung aus.



- 3 Lassen Sie den Motor nach unten in eine vertikale Position schwenken.
- 4 Ziehen Sie die Knöpfe auf beiden Seiten des Motors bis zum Anschlag an.
- 5 Führen Sie das Zugseil teilweise in die Öse vorne am Steuerungssystem des Motors ein und ziehen Sie den oberen Teil des Seils nach oben, bis er in der Öse sitzt.



Anpassen der Tiefe des Elektromotors

WARNUNG

Damit Sie die Tiefe des Motors anpassen können, müssen Sie sicherstellen, dass der Propeller während der gesamten Rotation des Motorschafts ausreichend Freiraum hat ([Überprüfen des Freiraums des Propellers, Seite 5](#)).

- 1 Lösen Sie den Ring an der Basis des Steuerungssystemgehäuses.



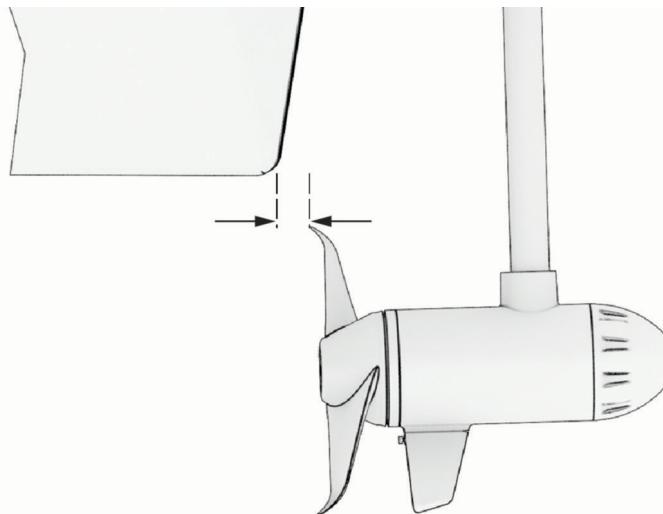
- 2 Erhöhen oder verringern Sie die Tiefe des Elektromotors.
- 3 Nachdem Sie den Motor auf die gewünschte Tiefe eingestellt haben, ziehen Sie den Ring an der Basis des Steuerungssystemgehäuses an.

Überprüfen des Freiraums des Propellers

WARNUNG

Vor dem Einschalten des Elektromotors müssen Sie sicherstellen, dass zwischen Propeller und Rumpf während der gesamten Rotation des Motorschafts ausreichend Freiraum vorhanden ist. Wenn der Motor mit unzureichendem Abstand zwischen Propeller und Rumpf installiert wird, kann es zu Personen- und Sachschäden kommen, falls der Propeller während des Betriebs den Rumpf berührt.

- 1 Drehen Sie den Motor des Propellerantriebs manuell, um den Freiraum während einer vollständigen 360-Grad-Rotation des Schafts zu überprüfen.



- 2 Passen Sie bei Bedarf die Tiefe des Motors an, um einen ausreichenden Abstand zwischen Propeller und Rumpf sicherzustellen ([Anpassen der Tiefe des Elektromotors, Seite 4](#)).

Herstellen der Stromversorgung

⚠️ WARNUNG

Zum Vermeiden möglicher schwerer Personen- oder Sachschäden muss der Unterbrecher ausgeschaltet sein, bevor Sie das Netzkabel des Elektromotors damit verbinden.

Sie müssen die positive (+) Leitung am Netzkabel über einen Unterbrecher oder eine Sicherung verbinden, der bzw. die für 40 A (Dauerstrom) klassifiziert ist. Wenn Sie diese Leitung ohne Unterbrecher oder Sicherung mit der Stromversorgung verbinden, könnte es zu einem Kurzschluss in der Leitung und dadurch zur Überhitzung und möglicherweise zu einem Brand kommen.

HINWEIS

Sie müssen den Force Current Trolling Motor mit einer Batterie mit 12 oder 24 V Gleichspannung verbinden. Wenn Sie den Motor mit einer anderen Spannung verbinden, könnte die Leistung beeinträchtigt oder das Produkt beschädigt werden.

- 1 Verbinden Sie das Netzkabel des Elektromotors mit der Batterie. Verlegen Sie dabei die rote (+) Leitung über einen für 40 A (Dauerstrom) klassifizierten Unterbrecher.
- 2 Drehen Sie die Schutzkappe am Netzanschluss des Elektromotors eine Vierteldrehung gegen den Uhrzeigersinn, um den Netzanschluss freizulegen.
- 3 Verbinden Sie den Stecker des Netzkabels, wobei das Kabel etwa parallel zum Kajak verläuft, und drücken Sie ihn fest an.

HINWEIS: Stellen Sie sicher, dass der Klemmring am Stecker des Netzkabels entsperrt ist, bevor Sie ihn mit dem Motor verbinden.

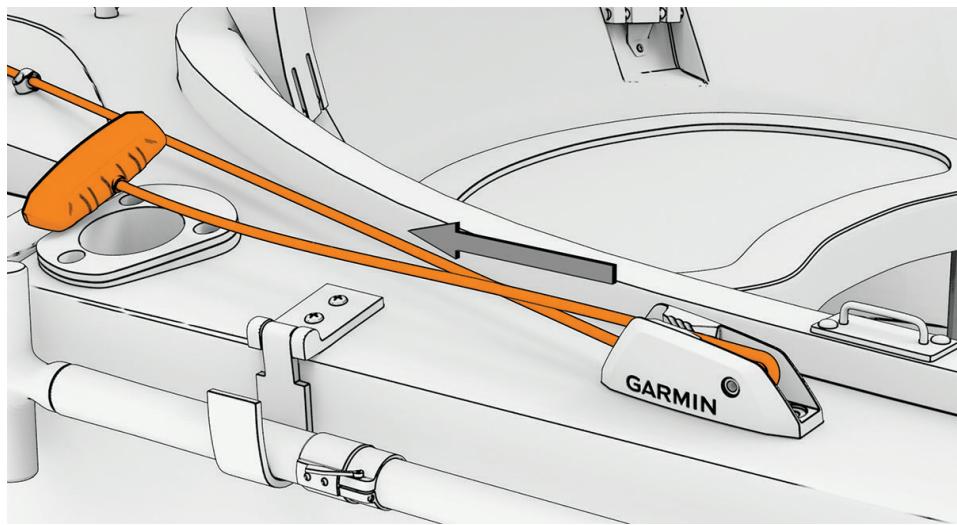


Die Zugentlastung des Netzkabels liegt an der Halterung am Motorgehäuse.

- 4 Drehen Sie den Sicherungsring am Stecker des Netzkabels eine Vierteldrehung im Uhrzeigersinn, um den Stecker zu fixieren.

Einholen des Motors

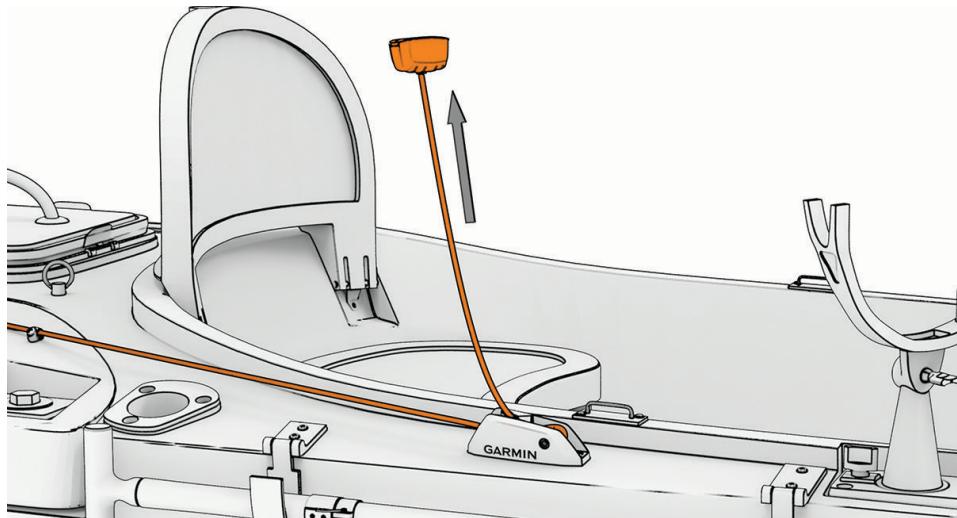
- 1 Ziehen Sie den Seilgriff zum Motor, sodass der Motor des Propellerantriebs aus dem Wasser gehoben wird.
- 2 Senken Sie das Seil nach unten, sodass es in der Klemme einrastet, und lösen Sie die Spannung langsam.



Das Seil ist sicher in der Klemme eingespannt und hält den Motor in der eingeholten Position.

Herunterlassen des Motors

- 1 Ziehen Sie den Griff nach oben und zurück, um das Seil aus der Klemme zu lösen.



- 2 Lösen Sie langsam die Spannung vom Seil, um den Motor des Propellerantriebs in das Wasser abzusenken, bis er seine Endposition erreicht hat.

Die Verriegelung der Halterung aktiviert den Sicherungsstift, sodass der Motor in der heruntergelassenen Position bleibt.

Herausnehmen des Motors aus der Halterung

Sie müssen den Unterbrecher ausschalten und das Netzkabel vom Motor trennen, bevor Sie den Motor aus der Halterung nehmen.

Sie müssen den Motor in die heruntergelassene Position bringen ([Herunterlassen des Motors, Seite 7](#)) oder das Seil aus der Klemme lösen und den Motor dann am Griff auf der Rückseite des Steuerungssystemgehäuses festhalten, bevor Sie den Motor aus der Halterung entfernen.

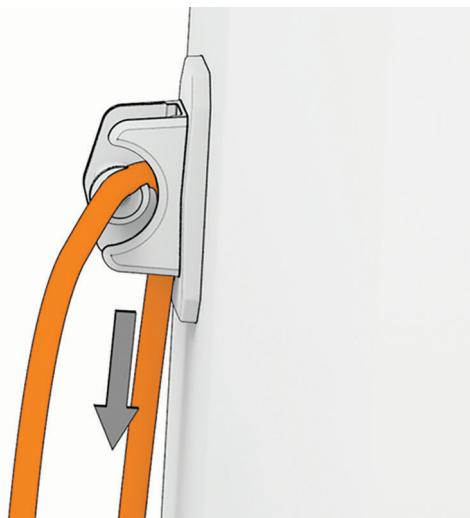
WARNUNG

Sie müssen den Elektromotor vom Kajak entfernen, bevor Sie das Kajak transportieren. Wenn Sie das Kajak transportieren, während sich der Elektromotor in der Halterung befindet, kann es zu Unfällen mit schwerwiegenden Verletzungen und Sachschäden kommen.

ACHTUNG

Verwenden Sie beim Transportieren des Elektromotors stets den Griff auf der Rückseite des Steuerungssystemgehäuses. Achten Sie außerdem besonders auf den Motor des Propellerantriebs und den Propeller, um mögliche Verletzungen oder Sachschäden zu vermeiden.

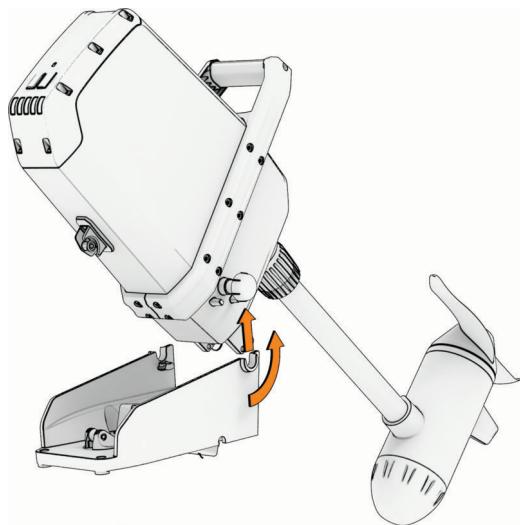
- 1 Ziehen Sie den oberen Teil des Seils teilweise aus der offenen Seite der Öse vorne am Steuerungssystem des Motors und ziehen Sie den unteren Teil des Seils nach unten aus der Öse.



- 2 Lösen Sie die Befestigungsknöpfe an beiden Seiten des Motors, bis Sie sich nicht weiterdrehen lassen.

- 3** Kippen Sie den Motor mithilfe des Griffes an der Rückseite, sodass er sich etwa in einem 45-Grad-Winkel befindet.

Wenn sich der Motor in der heruntergelassenen Position befindet, müssen Sie das Seil nach oben ziehen, um die Verriegelung der Halterung zu lösen. Erst dann können Sie den Motor kippen.



- 4** Verwenden Sie beide Hände, um den Motor von der Halterung zu heben.

Bedienung

Alle Funktionen des Elektromotors lassen sich über die mitgelieferte Fernbedienung bedienen ([Fernbedienung, Seite 13](#)).

Zusätzlich zur Fernbedienung sind für die Bedienung bestimmter Funktionen des Force Current Trolling Motors folgende Geräte geeignet:

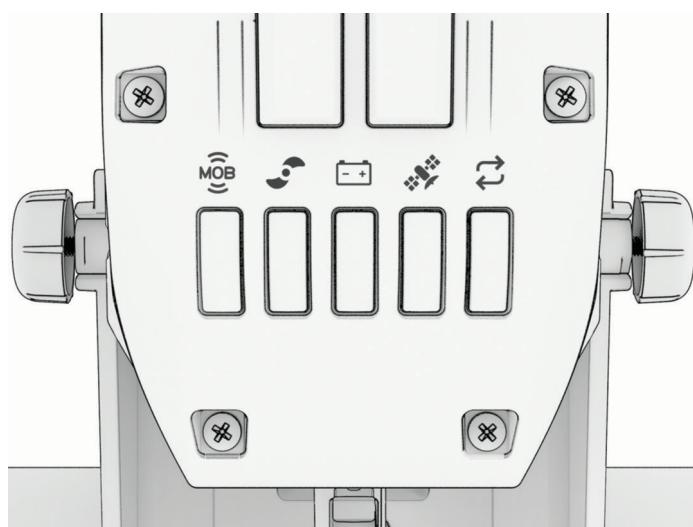
- Die Power Steer Fußpedale, die im Lieferumfang einiger Modelle enthalten sind ([Power Steer Fußpedale, Seite 36](#)).
- Ein Mobilgerät mit der ActiveCaptain® App ([Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App, Seite 30](#)).
- Ein kompatibler Garmin® Kartenplotter ([Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter, Seite 30](#)).¹
- Eine kompatible Garmin Uhr ([Herstellen einer Verbindung mit einer Garmin Uhr, Seite 31](#)).

Details zum Bedienen des Elektromotors mit einer Uhr oder einem Kartenplotter finden Sie im *Benutzerhandbuch* des jeweiligen Geräts.

¹ Einige ECHOMAP™ Ultra- und ECHOMAP UHD-Kartenplotter, die keine Software-Updates mehr erhalten, unterstützen einige Funktionen des Force Current Trolling Motors nicht. Sie müssen die Elektromotor-Fernbedienung verwenden, um die Grundeinstellungen vorzunehmen.

Statusanzeige

Die Status-LEDs im oberen Bedienfeld des Elektromotors geben den Status des Motors an.



	<p>MOB-Sender (Mann über Bord) (MOB-Sender, Seite 33):</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet grün: Der MOB-Sender ist verbunden. Blinkt rot: Die Verbindung mit dem MOB-Sender wurde verloren. Der Propeller ist deaktiviert. <p>HINWEIS: Wenn die Verbindung mit dem MOB-Sender wiederhergestellt wurde, müssen Sie am MOB-Sender die Taste  drücken oder die Benachrichtigung auf der Fernbedienung oder auf einem verbundenen Kartenplotter verwerfen. Erst dann können Sie den Propeller einschalten.</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet rot: Der MOB-Sender ist nicht verbunden. Der Propeller ist deaktiviert. Blinkt gelb: Der MOB-Sender ist nicht verbunden und der MOB-Sen.-Overr.-Mod. ist aktiviert. Der Propeller ist nicht deaktiviert (Override für den MOB-Sender, Seite 35).
	<p>Status von Propeller und Autopilot:</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet grün: Der Propeller ist eingeschaltet. Blinkt grün: Der Autopilot-Modus ist aktiviert. Aus: Der Propeller ist aus.
	<p>Batteriestand:</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet grün: Der Batteriestand ist gut. Leuchtet gelb: Der Batteriestand liegt im mittleren Bereich. Leuchtet rot: Der Batteriestand ist niedrig. Blinkt rot: Der Batteriestand ist sehr niedrig. <p>HINWEIS: Die Batteriestandsanzeige ist standardmäßig für Lithium-Eisenphosphat-Akkus optimiert (Batteriemanagement-Einstellungen, Seite 29).</p>
	<p>GPS-Status:</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet grün: Das GPS-Signal des Motors ist gut. Leuchtet gelb: Das GPS-Signal des Motors ist schwach. Leuchtet rot: Der Motor hat kein GPS-Signal erfasst.
	<p>Status:</p> <ul style="list-style-type: none"> Leuchtet grün: Es liegen keine Fehler vor. Leuchtet blau: Der Motor befindet sich im Kopplungsmodus. Leuchtet rot: Es ist ein Fehler aufgetreten². Blinkt rot: Es ist ein schwerwiegender Fehler aufgetreten.
Alle	Blinkt abwechselnd grün: Auf dem Motor, der Fernbedienung oder den Fußpedalen wird ein Software-Update installiert.

²Nachdem Sie den Fehler behoben haben, müssen Sie den Motor möglicherweise aus- und wieder einschalten, um die rote Fehler-LED zu löschen.

Austauschen des Propellers

⚠️ WARNUNG

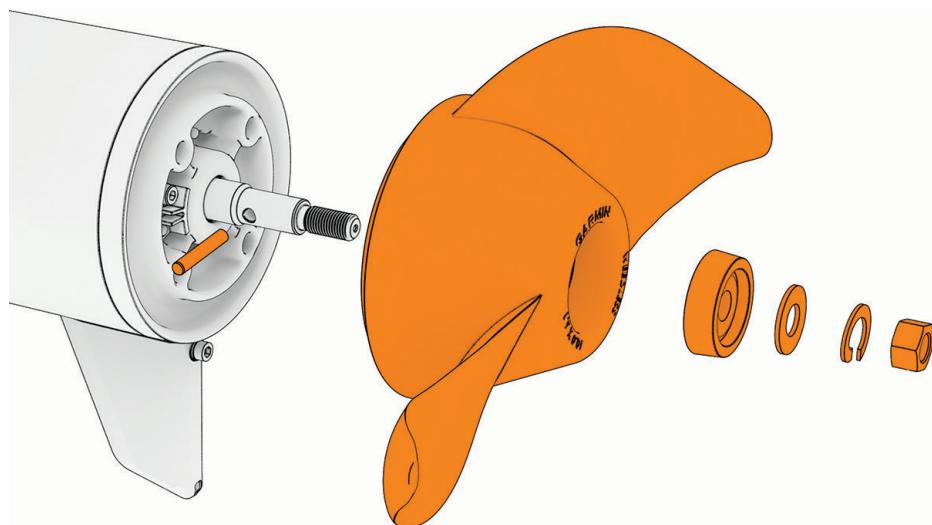
Trennen Sie den Motor stets von der Batterie, bevor Sie mit dem Motor umgehen oder daran arbeiten, um schwere oder tödliche Verletzungen zu vermeiden.

HINWEIS

Sie sollten den Force Current Trolling Motor mit dem Hochleistungspropeller nur auf offener See verwenden. Bei der Verwendung des Hochleistungspropellers in Flachwasser besteht ein erhöhtes Risiko für Schäden am Propeller, wenn der Motor mit einem Unterwasserhindernis kollidiert.

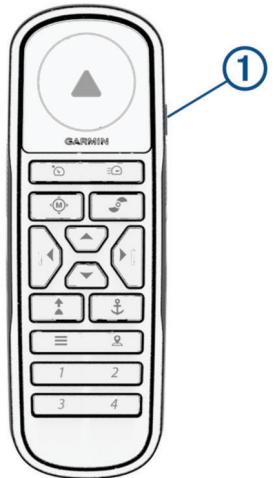
Der Force Current Trolling Motor umfasst einen Hochleistungspropeller und einen Weedless-Propeller. Folgen Sie diesen Schritten, wenn Sie die Propeller austauschen.

- 1 Entfernen Sie mit einem 15-mm-Steckschlüssel ($\frac{9}{16}$ Zoll) die Mutter, mit der der Propeller befestigt ist.



- 2 Entfernen Sie den Propeller und legen Sie die Sicherungsscheibe, die Unterlegscheibe und die Opferanode beiseite.
- 3 Stellen Sie sicher, dass der Stift im Motorschaft des Propellers montiert ist und ersetzen Sie ihn bei Bedarf.
- 4 Installieren Sie den neuen Propeller.
- 5 Setzen Sie die Anode, die Unterlegscheibe, die Sicherungsscheibe und die Mutter wieder auf den Schaft des Propellerantriebs.
- 6 Verwenden Sie einen 15-mm-Steckschlüssel ($\frac{9}{16}$ Zoll), um die Mutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf-ft) anzuziehen und so den Propeller zu sichern.

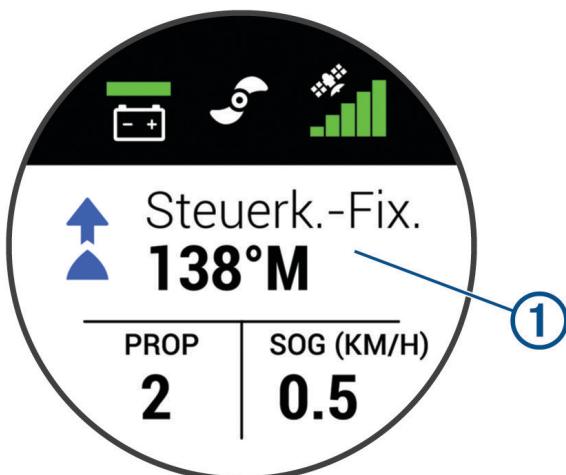
Fernbedienung



Taste	Beschreibung
	Halten Sie die Taste gedrückt, um die Fernbedienung ein- und auszuschalten.
	Drücken Sie die Taste, um den Tempomaten bei der aktuellen Geschwindigkeit über Grund (SOG) zu aktivieren und einzurichten (Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 22). Drücken Sie die Taste erneut, um den Tempomaten zu deaktivieren und zur manuellen Geschwindigkeitssteuerung zurückzukehren.
	Drücken Sie die Taste zweimal, um den Propeller zu aktivieren und ihn auf die maximale Geschwindigkeit einzustellen. Drücken Sie die Taste erneut, um zur vorherigen Geschwindigkeit und zum vorherigen Propellerzustand zurückzukehren.
	Drücken Sie die Taste, um die manuelle Steuerung zu übernehmen (Manuelles Steuern des Trolling Motors, Seite 18). Halten Sie die Taste gedrückt, um mit Gestensteuerungen zu steuern (Steuern mit Gestensteuerungen, Seite 18).
	Drücken Sie die Taste, um den Propeller ein- oder auszuschalten (Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17). Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln (Rückwärtsschub, Seite 24).
	Drücken Sie die Taste, um im Menü zu navigieren (Navigieren des Menüs, Seite 16). Wenn das Menü aufgerufen ist, drücken Sie  , um ein Menüelement auszuwählen, und drücken Sie  , um ohne Speichern zur vorherigen Ansicht zurückzukehren. Wenn die Ankersperre aktiviert ist, drücken Sie die Taste, um die Position der Ankersperre in Schritten von 1,5 m (5 Fuß) nach vorne, nach hinten, nach links oder nach rechts zu verschieben. Wenn die Steuerkurs-Fixierung oder die manuelle Steuerung aktiviert ist, drücken Sie  und  Drücken Sie  und  Wenn die Geschwindigkeit auf Null gesetzt ist, drücken Sie  Rückwärtsschub, Seite 24).
	Drücken Sie die Taste, um die Steuerkurs-Fixierung zu aktivieren. Bei der Steuerkurs-Fixierung wird mithilfe des Elektromotors der aktuelle Steuerkurs beibehalten (Beibehalten des Steuerkurses, Seite 23). Drücken Sie die Taste erneut, um die Steuerkurs-Fixierung zu deaktivieren, den Propeller zu stoppen und die manuelle Steuerung wieder aufzunehmen. Halten Sie die Taste gedrückt, um die Steuerkurs-Fixierung festzulegen, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen (Gestensteuerungen, Seite 18).
	Drücken Sie die Taste, um die Ankersperre zu aktivieren. Bei der Ankersperre wird mithilfe des Elektromotors die Position beibehalten (Halten der Position, Seite 23). Drücken Sie die Taste erneut, um die Ankersperre zu deaktivieren und zum vorherigen Steuerungsmodus zurückzukehren. Halten Sie die Taste gedrückt, um die Position der Ankersperre zu verschieben, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen (Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen, Seite 19).

Taste	Beschreibung
≡	Drücken Sie die Taste, um das Menü zu öffnen. Drücken Sie die Taste, um das Menü zu verlassen.
📍	Drücken Sie die Taste, um einen Wegpunkt zu markieren.
1 bis 4	Drücken Sie die Taste, um den Kurzbefehl für den Garmin Kartenplotter zu öffnen, der dieser Taste zugewiesen ist. ³

Display der Fernbedienung



³ Erfordert eine Verbindung mit einem kompatiblen Garmin Kartenplotter. Anweisungen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

①	Zeigt den Betriebszustand des Elektromotors an. Beispielsweise wird bei aktivierter manueller Steuerung die Option Manuell angezeigt und bei aktivierter Steuerkurs-Fixierung die Option Steuerkurs-Fixierung sowie der festgelegte Punkt der Steuerkurs-Fixierung in Grad.
	Zeigt den Batteriestatus des Elektromotors an. Grün: Der Batteriespannungspegel des Motors ist gut. Gelb: Der Batteriespannungspegel des Motors liegt im mittleren Bereich. Rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist niedrig. Blinkt rot: Der Batteriespannungspegel des Motors ist extrem schwach. HINWEIS: Die Ladestandsanzeige ist standardmäßig für Lithium-Eisenphosphat-Akkus optimiert (Batteriemanagement-Einstellungen, Seite 29). TIPP: Sie können die Darstellung des Batteriestatus des Elektromotors ändern, damit eine numerische Spannung anstelle eines Symbols angezeigt wird (Elektromotoreinstellungen, Seite 28). Zeigen Sie den Batteriestand der Fernbedienung an, indem Sie  drücken.
	Zeigt den Status des Propellers an. Weiß, dreht sich: Der Propeller liefert Vorwärtsschub. Rot, dreht sich: Der Propeller liefert Rückwärtsschub. ⁴ Dreht sich nicht: Der Propeller ist eingeschaltet. Die Geschwindigkeit ist auf Null eingestellt. Nicht angezeigt: Der Propeller ist aus.
	Zeigt die GPS-Signalstärke des Elektromotors an.
PRO.	Zeigt die Geschwindigkeitsstufe des Propellers an (Anpassen der Geschwindigkeit des Motors, Seite 17). Wenn der Propeller aktiv Rückwärtsschub liefert, wird die Geschwindigkeitsstufe rot angezeigt. ⁴ HINWEIS: Die Propellergeschwindigkeit wird nicht angezeigt, wenn der Motor den Tempomaten verwendet.
SOG	Zeigt die gemessene Geschwindigkeit über Grund (SOG) an.

Navigieren des Menüs

Verwenden Sie das Menü und die Pfeiltasten, um im Menü auf der Fernbedienung zu navigieren.

- Drücken Sie  um das Menü zu öffnen.
- Drücken Sie  bzw. , um zwischen verschiedenen Menüelementen zu wechseln.
- Drücken Sie , um ein Menüelement auszuwählen.
- Drücken Sie , um zurück zu einem vorherigen Menüelement zu wechseln.
- Drücken Sie  um das Menü zu verlassen, oder drücken Sie wiederholt  bis Sie zum Hauptmenü zurückgekehrt sind.

⁴ Bei Rückwärtsschub ist der Motor lauter, produziert weniger Schub und ist weniger effizient als bei Vorwärtsschub.

Ein- und Ausschalten des Propellers

WARNUNG

Verwenden Sie den Motor nicht an Orten, an denen Sie selbst oder andere Personen im Wasser mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommen könnten. Dies kann zu schweren Verletzungen führen.

Lassen Sie den Motor nicht laufen, wenn sich der Propeller nicht im Wasser befindet. Bei Berührung mit dem sich drehenden Propeller kann es zu schweren Verletzungen kommen.

- 1 Lassen Sie bei Bedarf den Elektromotor herunter ([Herunterlassen des Motors, Seite 7](#)).

HINWEIS: Der Propeller kann nicht eingeschaltet werden, wenn sich der Elektromotor in der eingeholten Position befindet.

- 2 Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste 

- 3 Drücken Sie erneut 

Anpassen der Geschwindigkeit des Motors

Drücken Sie auf der Fernbedienung  bzw. 

Im manuellen Modus erhöht oder verringert sich die auf dem Display der Fernbedienung im Feld PRO angezeigte Propellerdrehzahl entsprechend.

Im Tempomatmodus wird auf dem Display der Elektromotor-Fernbedienung die aktuelle Zielgeschwindigkeit angezeigt und entsprechend erhöht oder verringert.

HINWEIS: Im manuellen Modus wird der Propeller nicht automatisch eingeschaltet, wenn die Geschwindigkeit über die Fernbedienung erhöht oder verringert wird. Sie müssen auf der Fernbedienung die Taste 

Wechseln zur maximalen Drehzahl

- 1 Drücken Sie auf der Fernbedienung zweimal die Taste 

Die Propellergeschwindigkeit des Elektromotors erhöht sich schnell auf die maximale Drehzahl.

- 2 Drücken Sie 

TIPP: Beim Fahren mit maximaler Drehzahl können Sie auf der Fernbedienung die Taste 

Fernbedienung

Betrieb eines halb heruntergelassenen Propellers

⚠️ WARNUNG

Lassen Sie den Motor nicht laufen, wenn sich der Propeller nicht im Wasser befindet. Bei Berührung mit dem sich drehenden Propeller kann es zu schweren Verletzungen kommen.

Wenn der Motor halb heruntergelassen ist, sollten Sie den Propeller des Elektromotors nur unter eingeschränkten Umständen bedienen, beispielsweise beim Fahren über Pflanzen oder Hindernissen unter Wasser. Andernfalls könnten Sie selbst oder eine andere Person mit dem sich drehenden Propeller in Berührung kommen, was zu schweren Verletzungen führen kann.

⚠️ ACHTUNG

Bevor Sie den Motor halb aus dem Wasser heben, müssen Sie auf der Fernbedienung die Taste  drücken, um sicherzustellen, dass sich der Motor im manuellen Modus befindet. Wenn Sie den Motor aus dem Wasser heben, während er in einem Autopilot-Modus betrieben wird, kann es zu unerwarteten Bewegungen von Motor oder Kajak und dadurch möglicherweise zu Personen- oder Sachschäden kommen.

HINWEIS

Sie sollten den Force Current Trolling Motor mit dem Hochleistungspropeller nur auf offener See verwenden. Bei der Verwendung des Hochleistungspropellers in Flachwasser besteht ein erhöhtes Risiko für Schäden am Propeller, wenn der Motor mit einem Unterwasserhindernis kollidiert.

- 1 Während sich der Motor in der heruntergelassenen Position befindet, ziehen Sie langsam am Seilgriff, um den Motor anzuheben, bis er so hoch ist, dass er nicht mit Pflanzen oder Hindernissen in Berührung kommt. Falls Sie den Motor zu weit aus dem Wasser heben, schaltet sich der Propeller automatisch aus.
- 2 Schalten Sie den Propeller ein und wählen Sie eine geeignete Propellerdrehzahl, um das Boot am Hindernis vorbei zu navigieren.
- 3 Wenn Sie das Hindernis hinter sich gelassen haben, senken Sie den Motor langsam in die heruntergelassene Position ab.

Manuelles Steuern des Trolling Motors

Im manuellen Modus können Sie die Richtung und Geschwindigkeit des Trolling Motors nach Bedarf anpassen.

HINWEIS: Der Trolling Motor befindet sich beim Einschalten standardmäßig im manuellen Modus.

- 1 Drücken Sie bei Bedarf die Taste .
- 2 Drücken Sie  und 

TIPP: Sie können zum Steuern auch Gesteuerungen verwenden ([Steuern mit Gesteuerungen, Seite 18](#)).

Gesteuerungen

Sie können mit der Fernbedienung in eine Richtung zeigen oder die Fernbedienung bewegen, um mit dem Elektro-Bootsmotor zu interagieren. Sie müssen den Kompass im Elektro-Bootsmotor ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)) und den Kompass in der Fernbedienung kalibrieren ([Kalibrieren der Fernbedienung, Seite 20](#)), bevor Sie Gesteuerungen verwenden.

Steuern mit Gesteuerungen

Sie können den Motor steuern, indem Sie mit der Fernbedienung in eine bestimmte Richtung zeigen.

- 1 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).
- 2 Halten Sie  gedrückt.
- 3 Halten Sie  gedrückt, und zeigen Sie gleichzeitig mit der Fernbedienung nach links oder rechts, um nach Backbord oder Steuerbord zu steuern.
- 4 Lassen Sie  los, um nicht weiter zu steuern.

Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen

Sie können die Fernbedienung bewegen, um die Steuerkurs-Fixierung anzupassen ([Beibehalten des Steuerkurses, Seite 23](#)).

- 1 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).
- 2 Halten Sie  gedrückt.
- 3 Zeigen Sie mit der Fernbedienung in die Richtung, in die Sie den Steuerkurs anpassen möchten.
- 4 Lassen Sie  los, um die Richtung des Steuerkurses einzustellen.

Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen

Bewegen Sie die Fernbedienung, um die Position während der Verwendung der Ankersperre anzupassen ([Halten der Position, Seite 23](#)).

- 1 Halten Sie  gedrückt.
- 2 Zeigen Sie mit der Fernbedienung in die Richtung, in die Sie die Position verschieben möchten.
Die Position wird um 1,5 m (5 Fuß) in die Richtung verschoben, in die Sie zeigen.
- 3 Lassen Sie  los.
- 4 Wiederholen Sie dieses Verfahren, bis Sie sich in der gewünschten Position befinden.

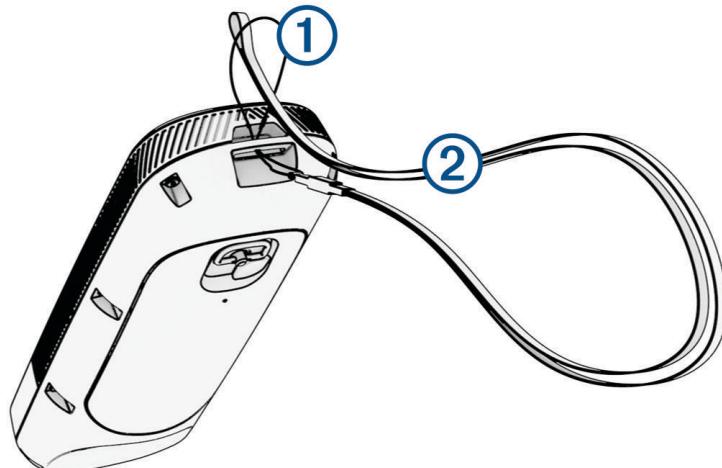
Einlegen der Batterien in die Fernbedienung

Die Fernbedienung wird mit zwei AA-Batterien betrieben (nicht im Lieferumfang enthalten). Die besten Ergebnisse erzielen Sie mit Lithium-Batterien.

- 1 Drehen Sie den D-Ring gegen den Uhrzeigersinn und ziehen Sie die Abdeckung nach oben ab.
- 2 Legen Sie zwei AA-Batterien ein und achten Sie dabei auf die korrekte Ausrichtung der Pole.
- 3 Setzen Sie die Batterieabdeckung wieder auf und drehen Sie den D-Ring im Uhrzeigersinn.

Anbringen der Trageschlaufe

- 1 Führen Sie die Schlaufe der Trageschlaufe ① von der Rückseite der Fernbedienung durch den Schlitz.



- 2 Führen Sie das andere Ende der Schlaufe ② durch die kleine Schlaufe, und ziehen Sie es fest.
- 3 Tragen Sie die Trageschlaufe bei Bedarf um den Hals oder das Handgelenk, um sie während der Nutzung festzuhalten.

Kalibrieren der Fernbedienung

HINWEIS

Kalibrieren Sie den elektronischen Kompass im Freien. Erhöhen Sie die Richtungsgenauigkeit, indem Sie sich nicht in der Nähe von Gegenständen aufhalten, die Magnetfelder beeinflussen, z. B. Autos, Gebäude oder überirdische Stromleitungen.

Sie müssen den Kompass in der Fernbedienung kalibrieren, um den Motor mittels Gesten zu bedienen. Wenn die Gesteuerungen nach der Kalibrierung nicht ordnungsgemäß funktionieren, können Sie diesen Vorgang so oft wie erforderlich wiederholen.

- 1 Wählen Sie  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Kalibrieren**.
- 2 Wählen Sie **Start**, und folgen Sie den Anweisungen auf dem Display.

Koppeln der Fernbedienung

Die Fernbedienung ist ab Werk mit dem Elektromotor gekoppelt. Folgen Sie diesen Schritten, wenn eine erneute Kopplung erforderlich ist.

- 1 Schalten Sie den Elektromotor ein.
- 2 Drücken Sie auf dem Elektromotor dreimal die Taste , um den Kopplungsmodus zu aktivieren.
Die Status-LED  am Elektromotor leuchtet blau, während nach einer Verbindung gesucht wird.
- 3 Stellen Sie sicher, dass die Fernbedienung maximal 1 m (3 Fuß) vom Elektromotor entfernt ist.
- 4 Schalten Sie die Fernbedienung ein.
- 5 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Koppeln** > **Koppeln** > **Start**.

Nach einigen Sekunden wird auf der Fernbedienung die Meldung Kopplung abgeschlossen angezeigt.

Koppeln einer zusätzlichen Fernbedienung

Es können gleichzeitig bis zu zwei Fernbedienungen mit dem Elektromotor verbunden sein.

Verwenden Sie die erste verbundene Fernbedienung und folgen Sie diesen Schritten, um eine zweite Fernbedienung zu verbinden.

- 1 Schalten Sie den Elektromotor ein.
- 2 Wählen Sie auf einer bereits mit dem Motor gekoppelten Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Koppeln** > **Zus. Fernbed. hinzuf..**
- 3 Die zusätzliche Fernbedienung muss sich in einer Entfernung von maximal 1 m (3 Fuß) zur Anzeige des Elektromotors befinden.
- 4 Schalten Sie die zusätzliche Fernbedienung ein.
- 5 Wählen Sie auf der zusätzlichen Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Koppeln** > **Koppeln** > **Start**.

Auf der ersten Fernbedienung wird die Meldung Gerät gefunden angezeigt. Nach ein paar Sekunden wird auf der zweiten Fernbedienung die Meldung Kopplung abgeschlossen angezeigt.

Autopilot

⚠️ WARNUNG

Sie sind für den sicheren und umsichtigen Betrieb des Boots verantwortlich. Die Autopilotfunktionen des Elektromotors bieten Ihnen eine Möglichkeit, den Betrieb des Boots zu erweitern. Dies befreit Sie nicht von der Verantwortung, für einen sicheren Betrieb des Boots zu sorgen. Vermeiden Sie riskante Manöver und lassen Sie die Motorsteuerungen niemals unbeaufsichtigt.

Stellen Sie vor der Aktivierung von Autopilotfunktionen sicher, dass sich der Motor vollständig in der heruntergelassenen Position befindet und dass die Verriegelung der Halterung eingerastet ist. Sollte eine Autopilotfunktion aktiviert werden, bevor der Motor in der heruntergelassenen Position eingerastet ist, könnte es zu unerwarteten Bewegungen des Kajaks und daraufhin möglicherweise zu schwerwiegenden Personen- oder Sachschäden kommen.

Machen Sie sich in ruhigem und ungefährlichem offenen Wasser mit den Autopilotfunktionen vertraut.

⚠️ ACHTUNG

Seien Sie bei der Verwendung der Autopilotfunktionen auf abrupte Stopps und Richtungsänderungen sowie auf eine abrupte Beschleunigung vorbereitet.

Der Force Current Elektromotor unterstützt Autopilotfunktionen, beispielsweise kann er einer zuvor geplanten Route folgen, den Steuerkurs beibehalten und die Position halten.

Zum Verwenden der Autopilotfunktionen müssen Sie zunächst den Elektromotor-Kompass kalibrieren ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)). Sie benötigen ein GPS-Signal, um einen Autopilot-Modus zu aktivieren ([Erfassen von GPS-Signalen, Seite 22](#)).

Sie können alle Autopilot-Modi über die mitgelieferte Fernbedienung aktivieren und steuern ([Fernbedienung, Seite 13](#)). Sie können bestimmte Autopilotfunktionen mit anderen kompatiblen Geräten steuern ([Bedienung, Seite 9](#)).

TIPP: In einigen Situationen können die Autopilot-Modi mehr Turbulenzen als erwartet verursachen. Sie können die Verstärkungseinstellungen des Autopiloten ändern, um die Autopilot-Empfindlichkeit an verschiedene Bedingungen anzupassen ([Anpassen der Autopilotreaktion, Seite 22](#)).

Der Force Current unterstützt folgende Autopilotfunktionen:

Tempomat: Der Motor steuert automatisch die Propellerdrehzahl, um eine Zielgeschwindigkeit beizubehalten ([Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 22](#)).

Ankersperre: Der Motor steuert und betreibt den Propeller automatisch, um die Position beizubehalten ([Halten der Position, Seite 23](#)).

Steuerkurs-Fixierung: Der Motor steuert automatisch, damit das Boot demselben Steuerkurs folgt ([Beibehalten des Steuerkurses, Seite 23](#)).

Folgen von Routen: Der Motor kann den Propeller automatisch steuern und betreiben, um zu einem Wegpunkt zu navigieren oder einem Kurs oder Track zu folgen ([Navigation, Seite 24](#)).

Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses

Vor der Kalibrierung des Elektromotor-Kompasses müssen Sie einen offenen Bereich in ruhigem Wasser aufsuchen, an dem ausreichend Platz ist, um mit dem Kajak im Kreis zu fahren.

HINWEIS

Eine Kalibrierung des Elektromotor-Kompasses bei rauer See und starkem Wind kann die Leistung des Autopiloten negativ beeinträchtigen.

- 1 Stellen Sie sicher, dass sich der Elektromotor in der heruntergelassenen Position befindet ([Herunterlassen des Motors, Seite 7](#)).
- 2 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Kalibrieren** > **Kompass**.
- 3 Folgen Sie bei Aufforderung den Anweisungen auf dem Display, um den Kompass zu kalibrieren.

HINWEIS

Während der Kompasskalibrierung sollten Sie das Kajak bei niedriger Geschwindigkeit mit dem Elektromotor steuern. Wenn Sie das Kajak bei der Kompasskalibrierung mit einem Paddel steuern, könnte dies zu übermäßigen Bewegungen und dadurch zu einer schlechten Leistung des Autopiloten führen.

Wenn die Autopilotfunktionen nicht erwartungsgemäß funktionieren, sollten Sie die Kalibrierung wiederholen.

Erfassen von GPS-Signalen

- 1 Suchen Sie mit dem Boot einen Ort mit freier Sicht zum Himmel auf.
- 2 Warten Sie 30 bis 60 Sekunden, während der Elektromotor Satelliten erfasst.
Wenn der Motor über das GPS eine Position erfasst hat, leuchtet die  LED-Anzeige grün.

Anpassen der Autopilotreaktion

Sie können die Verstärkungseinstellung des Autopiloten ändern, um die Autopilot-Empfindlichkeit an verschiedene Bedingungen anzupassen.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor**.
- 2 Wählen Sie eine Option:
 - Wählen Sie **Ankerverstärkung**, um die Verstärkung für den Ankersperrmodus anzupassen.
 - Wählen Sie **Navigationsverstärkung**, um die Autopilotverstärkung für Navigationsmodi anzupassen, darunter Steuerkurs-Fixierung und Tempomat.
- 3 Wählen Sie  oder , um den Wert für die Verstärkung zu erhöhen oder zu verringern.
 - Erhöhen Sie die Verstärkungseinstellung, damit der Autopilot stärker reagiert. Der Motor steuert das Boot genauer, verursacht möglicherweise jedoch mehr Turbulenzen. Höhere Verstärkungswerte sind gewöhnlich für größere oder schwerere Boote erforderlich.
 - Verringern Sie die Verstärkungseinstellung, damit der Autopilot weniger stark reagiert. Der Motor verursacht weniger Turbulenzen, steuert das Boot möglicherweise jedoch weniger genau.
- 4 Wählen Sie , um die Auswahl zu bestätigen.

Beibehalten der Geschwindigkeit

Damit Sie die Autopilotfunktionen verwenden können, müssen Sie den Elektromotor kalibrieren ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)).

Der Tempomat ist eine Autopilotfunktion, mit der eine bestimmte Geschwindigkeit über Grund eingestellt und beibehalten wird. Dabei werden automatisch Anpassungen bezüglich Änderungen der Strömung und des Windes vorgenommen.

TIPP: Sie können den Tempomaten zusätzlich zu anderen Autopilot-Modi verwenden ([Autopilot, Seite 21](#)).

Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste .

Der Tempomat wird bei der aktuellen Geschwindigkeit aktiviert.

Drücken Sie , um den Tempomaten zu deaktivieren und den Propeller auszuschalten.

Halten der Position

Damit Sie die Autopilotfunktionen verwenden können, müssen Sie den Elektromotor kalibrieren ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)).

Die Ankersperre nutzt GPS, um die Position mithilfe des Elektromotors beizubehalten.

Drücken Sie .

HINWEIS: Passen Sie die Position der Ankersperre an, indem Sie auf der Fernbedienung eine Pfeiltaste drücken oder Gestensteuerungen verwenden ([Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen, Seite 19](#)).

Drücken Sie erneut , um die Ankersperre zu deaktivieren.

Beibehalten des Steuerkurses

Damit Sie die Autopilotfunktionen verwenden können, müssen Sie den Elektromotor kalibrieren ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)).

Sie können die Steuerkurs-Fixierung aktivieren, damit sich das Boot weiter in dieselbe Kompassrichtung bewegt. Der Motor passt den Kurs möglicherweise automatisch an, um eine Kompensation für Drift durch Wind, Strömungen oder Ähnliches vorzunehmen.

1 Steuern Sie das Boot in die Richtung, in die Sie fahren möchten.

2 Drücken Sie .

HINWEIS: Sie können die Richtung anpassen, indem Sie  und  drücken oder Gestensteuerungen verwenden ([Gestensteuerungen, Seite 18](#)).

TIPP: Während Sie diesen Autopilot-Modus verwenden, können Sie auch die Geschwindigkeit mithilfe des Tempomats beibehalten ([Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 22](#)).

Wählen Sie  bzw. , um die Steuerkurs-Fixierung zu deaktivieren und zum manuellen Modus zurückzukehren.

Ändern des Verhaltens für die Steuerkurs-Fixierung

Standardmäßig ist für die Funktion Steuerkurs-Fixierung der Modus Gehe zu ausgewählt, wodurch der Steuerkurs angepasst werden kann, damit eine Kompensation für den Drift ausgeführt wird und sich das Boot weiterhin in dieselbe Richtung bewegt. Auf Wunsch können Sie die Funktion Steuerkurs-Fixierung so konfigurieren, dass der Modus Bootsausr. verwendet wird, sodass Drift ignoriert wird und der Bug des Boots einfach weiterhin in dieselbe Richtung zeigt.

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Steuerkurs-Fixierung**.

2 Wählen Sie **Bootsausr..**.

Wählen Sie Gehe zu, um zurück zum Standardverhalten für die Steuerkurs-Fixierung zu wechseln.

Navigation

Damit Sie die Autopilotfunktionen verwenden können, müssen Sie den Elektromotor kalibrieren ([Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses, Seite 22](#)).

Der Trolling Motor nutzt das GPS, um das Boot zu einer Wegpunktposition zu steuern oder einer Route bzw. einem Track zu folgen.

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung eine Option:

- Beginnen Sie mit der Navigation zu einem gespeicherten Wegpunkt ([Navigieren zu einem Wegpunkt, Seite 25](#)).
- Beginnen Sie mit der Navigation einer gespeicherten Route ([Navigieren von Routen, Seite 26](#)).
- Beginnen Sie damit, einen aktiven Track erneut zu verfolgen ([Navigieren zum Start des aktiven Tracks, Seite 27](#)).
- Beginnen Sie mit der Navigation eines gespeicherten Tracks ([Verfolgen eines gespeicherten Tracks, Seite 27](#)).

HINWEIS: Sie können mit dem Trolling Motor auch einer Auto Guidance-Route folgen, wenn die Navigation über einen verbundenen Kartenplotter gestartet wird. Weitere Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

Auf dem Display der Fernbedienung wird Navigieren angezeigt, und der Trolling Motor steuert das Boot automatisch zum Ziel.

2 Passen Sie bei Bedarf die Geschwindigkeit an.

TIPP: Während Sie diesen Autopilot-Modus verwenden, können Sie auch die Geschwindigkeit mithilfe des Tempomats beibehalten ([Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 22](#)).

Anhalten und Fortsetzen der Navigation

1 Wählen Sie während der Navigation eine Option auf der Fernbedienung:

- Wählen Sie  > **Standby**, um die Navigation anzuhalten, die Fahrt jedoch in derselben Richtung mit derselben Geschwindigkeit fortzusetzen.
- Wählen Sie , um die Navigation anzuhalten und die Ankersperre zu setzen.

Die Navigation stoppt, und der Trolling Motor kehrt zum manuellen Modus zurück oder behält die Position bei aktiver Ankersperre bei.

2 Wählen Sie > **Route folgen**, oder drücken Sie , um die Navigation fortzusetzen.

3 Starten Sie bei Bedarf den Propeller.

Anhalten der Navigation

Wählen Sie > **Navigation stoppen**.

Die Navigation stoppt, und der Trolling Motor kehrt zum manuellen Modus zurück.

Rückwärtsschub

Im manuellen Modus kann der Propeller rückwärts betrieben werden. In einigen Situationen kann es nützlich sein, den Propeller kurze Zeit rückwärts laufen zu lassen, um beispielsweise bei engen Verhältnissen zurückzusetzen und dabei weniger mit dem Motor zu steuern.

Der Propeller des Elektromotors ist vorrangig für Vorwärtsschub konzipiert und erzeugt Rückwärtsschub daher weniger effizient. Dadurch ist der Motor insbesondere bei hoher Propellerdrehzahl lauter und verursacht mehr Unterwasserturbulenzen.

HINWEIS

Setzen Sie den Rückwärtsschub sparsam ein, um Kavitation und einen übermäßigen Verschleiß des Propellers sowie des Motors des Propellerantriebs zu minimieren.

Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang

- 1 Drücken Sie zweimal .

Das Symbol  auf der Fernbedienung leuchtet rot, wenn sich der Propeller im Rückwärtsgang befindet. Wenn der Motor in einem Autopilot-Modus betrieben wird, wechselt er automatisch zum manuellen Modus. Wenn der Propeller läuft, stoppt er automatisch.

- 2 Drücken Sie erneut , um den Propeller einzuschalten.

HINWEIS: Beim Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang wird für die Propellerdrehzahl automatisch die letzte Geschwindigkeit eingestellt, die in dem entsprechenden Schubmodus verwendet wurde.

Wegpunkte

Wegpunkte werden zum Markieren von Positionen verwendet, damit Sie später dorthin zurückkehren können. Auf dem Elektromotor können bis zu 5.000 Wegpunkte gespeichert werden.

Wenn der Elektromotor mit einem Kartenplotter verbunden ist, werden die auf dem Elektromotor und dem Kartenplotter gespeicherten Wegpunkte automatisch synchronisiert.

HINWEIS: Da die Systeme synchronisiert sind, werden die Wegpunkte auf dem Kartenplotter beim Löschen von Wegpunkten, Wiederherstellen der Standardeinstellungen oder Löschen von Benutzerdaten über die Elektromotor-Fernbedienung nicht gelöscht. Wenn Sie jedoch einen Wegpunkt vom Kartenplotter löschen, wird er automatisch auf dem Elektromotor gelöscht.

Erstellen von Wegpunkten

Sie können die aktuelle Position als Wegpunkt speichern.

- 1 Begeben Sie sich bei Bedarf an eine Position, die Sie als Wegpunkt speichern möchten.
- 2 Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste .

Navigieren zu einem Wegpunkt

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Navigieren zu**.
- 4 Schalten Sie den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).
Der Trolling Motor navigiert zur Wegpunktposition ([Navigation, Seite 24](#)).

Anzeigen von Wegpunktdetails

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Lesen**.

Bearbeiten von Wegpunktnamen

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen Wegpunkt.
- 3 Wählen Sie **Bearbeiten**.
- 4 Geben Sie einen neuen Namen für den Wegpunkt ein.

Löschen von Wegpunkten

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Wegpunkte**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Wegpunkte angezeigt.

2 Wählen Sie einen Wegpunkt.

3 Wählen Sie **Löschen**.

Routen

Eine Route setzt sich aus einer Reihe von Positionen zusammen, die zum Ziel führen.

Wenn Sie den Trolling Motor mit einem Kartenplotter verbinden, werden die auf dem Kartenplotter gespeicherten Routen mit den auf dem Trolling Motor gespeicherten Routen synchronisiert. Wenn Routen auf einem Gerät gelöscht oder bearbeitet werden, wirkt sich dies automatisch entsprechend auf die auf dem anderen Gerät gespeicherten Routen aus. Routen können nur auf dem Kartenplotter erstellt werden.

Sie können bis zu 100 Routen speichern.

Navigieren von Routen

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.

2 Wählen Sie eine Route.

3 Wählen Sie **Navigieren zu**.

4 Wählen Sie eine Option:

- Wenn Sie auf der Route ab dem Ausgangspunkt navigieren möchten, der beim Erstellen der Route verwendet wurde, wählen Sie **Voraus**.
- Wenn Sie auf der Route ab dem Zielpunkt navigieren möchten, der beim Erstellen der Route verwendet wurde, wählen Sie **Rückwärts**.
- Wählen Sie **Vom Start**, wenn Sie von der aktuellen Position zum Anfang der Route navigieren möchten.

5 Schalten Sie den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).

Der Elektromotor navigiert die Route in der gewählten Richtung ([Navigation, Seite 24](#)).

Wenn Sie sich dem Ende der Route nähern, wechselt der Elektromotor standardmäßig zur Ankersperre und behält die Position am Ende der Route bei. Sie können dieses Verhalten in den Einstellungen ändern ([Elektromotoreinstellungen, Seite 28](#)).

Anzeigen von Routendetails

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.

2 Wählen Sie eine Route.

3 Wählen Sie **Lesen**.

Bearbeiten von Routennamen

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.

2 Wählen Sie eine Route.

3 Wählen Sie **Bearbeiten**.

4 Geben Sie einen neuen Namen für die Route ein.

Löschen von Routen

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Routen**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen Routen angezeigt.

2 Wählen Sie eine Route.

3 Wählen Sie **Löschen**.

Tracks

Als Track wird die Aufzeichnung des mit dem Schiff zurückgelegten Weges bezeichnet. Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet und kann gespeichert werden. Sie können bis zu 50 Tracks speichern.

Wenn Sie den Trolling Motor mit einem Kartenplotter verbinden, werden der aktive Track und die gespeicherten Tracks auf dem Kartenplotter mit dem aktiven Track und den gespeicherten Tracks auf dem Trolling Motor synchronisiert. Wenn Routen auf einem Gerät hinzugefügt, gelöscht oder bearbeitet werden, wirkt sich dies automatisch entsprechend auf den auf dem anderen Gerät aktiven Track und die gespeicherten Tracks aus.

Speichern des aktiven Tracks

Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet. Sie können den aktiven Track speichern und ihn später navigieren.

Sie können auf dem Trolling Motor bis zu 50 Tracks speichern.

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Tracks > Aktiven Track speichern**.

Der aktive Track wird mit dem aktuellen Datum als Tracknamen gespeichert.

2 Ändern Sie den Namen des gespeicherten Tracks (optional).

Löschen des aktiven Tracks

Wählen Sie  > **Tracks > Aktiven Track löschen**.

Der Trackspeicher wird gelöscht, und die Aufzeichnung des aktiven Tracks wird fortgesetzt.

Navigieren zum Start des aktiven Tracks

Der momentan aufgezeichnete Track wird als aktiver Track bezeichnet. Sie können entlang der zurückgelegten Strecke von der aktuellen Position zurück zum Ausgangspunkt des aktiven Tracks navigieren.

1 Wählen Sie  > **Tracks > Auf gleichem Weg zurück**.

2 Schalten Sie den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).

Der Trolling Motor navigiert entlang der zurückgelegten Strecke zurück zum Ausgangspunkt des aktiven Tracks ([Navigation, Seite 24](#)).

Verfolgen eines gespeicherten Tracks

1 Wählen Sie  > **Tracks > Gespeicherte Tracks**.

Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.

2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.

3 Wählen Sie **Navigieren zu**.

4 Wählen Sie eine Option:

- Wählen Sie **Voraus**, um den gespeicherten Track vom Anfang zum Ende zu navigieren.
- Wählen Sie **Rückwärts**, um den gespeicherten Track vom Ende des Tracks zum Anfang zu navigieren.

5 Schalten Sie den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 17](#)).

Der Trolling Motor steuert in der gewählten Richtung entlang des gespeicherten Tracks ([Navigation, Seite 24](#)).

Anzeigen der Details von gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > Tracks > Gespeicherte Tracks.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie Überprüfen.Lesen

Bearbeiten des Namens eines gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > Tracks > Gespeicherte Tracks.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie Bearbeiten.
- 4 Geben Sie einen neuen Namen für den gespeicherten Track ein.

Löschen eines gespeicherten Tracks

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > Tracks > Gespeicherte Tracks.
Es wird eine Liste der zehn am nächsten gelegenen gespeicherten Tracks angezeigt.
- 2 Wählen Sie einen gespeicherten Track.
- 3 Wählen Sie Löschen.

Einstellungen

Elektromotoreinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > Einstellungen > Elektro-Bootsmotor.

WLAN: Richtet die WLAN-Einstellungen für den Elektromotor ein (*Drahtlose Netzwerkeinstellungen*, Seite 29).

Kalibrieren: Kalibriert den Kompass des Elektromotors (*Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses*, Seite 22) und richtet den Bugversatz des Elektromotors ein.

Steuer.modus: Definiert, wie die Power Steer Fußpedale das Boot steuern (*Umkehren des Lenkverhaltens*, Seite 39).

MOB-Sen.-Overr.-Mod.: Aktivieren Sie die Option, damit der Propeller auch dann weiterbetrieben wird, wenn der Motor die Verbindung mit dem MOB-Sender verloren hat (*Override für den MOB-Sender*, Seite 35).

Progr.bare Tasten: Definiert die Funktionen der Hebel der Power Steer Fußpedale neu (*Ändern der Funktion der Fußpedalhebel*, Seite 39).

Einheiten: Richtet die Maßeinheiten ein.

Stromverwaltung: Definiert Einstellungen bezüglich der Batterie des Elektromotors (*Batteriemanagement-Einstellungen*, Seite 29).

Signaltöne: Deaktiviert oder aktiviert Signaltöne für Autopilot-Benachrichtigungen.

Auto ein: Schaltet den Elektromotor ein, wenn das System mit Strom versorgt wird.

Steuerkurs-Fixierung: Legt das Verhalten der Steuerkurs-Fixierung fest (*Ändern des Verhaltens für die Steuerkurs-Fixierung*, Seite 23).

Navig. – Ank.: Legt das Verhalten des Elektromotors fest, wenn Sie das Ende einer Route erreichen. Bei der Option Ankersperre behält der Elektromotor unter Verwendung der Ankersperre die Position bei, wenn das Boot das Ende der Route erreicht. Bei der Option Manuell schaltet sich der Propeller aus, wenn das Boot das Ende der Route erreicht.

ACHTUNG

Wenn für die Einstellung Navig. – Ank. die Option Manuell verwendet wird, müssen Sie bereit sein, die Steuerung des Boots zu übernehmen.

Ankerverstärkung: Legt die Stufe der Autopilotreaktion im Ankersperrmodus fest ([Anpassen der Autopilotreaktion, Seite 22](#)).

Navigationsverstärkung: Legt die Stufe der Autopilotreaktion in anderen Autopilot-Modi fest ([Anpassen der Autopilotreaktion, Seite 22](#)).

Benutzerdaten löschen: Löscht alle gespeicherten Wegpunkte, Routen, Tracks und den aktiven Track.

HINWEIS: Wenn eine Verbindung mit einem Kartenplotter besteht, werden mit dieser Option die Benutzerdaten sowohl vom Elektromotor als auch vom verbundenen Kartenplotter gelöscht.

Werkseinstellungen: Setzt die Einstellungen des Elektromotors auf Werksstandards zurück.

HINWEIS: Durch das Wiederherstellen der Standardeinstellungen werden Benutzerdaten auf dem Elektromotor oder auf einem verbundenen Kartenplotter nicht gelöscht.

Diagnose löschen: Löscht vom System erstellte Daten, die für die Fehlerbehebung auf dem Elektromotor gespeichert wurden.

Drahtlose Netzwerkeinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **WLAN**.

HINWEIS: Der aktive Wi-Fi® Modus wird oben auf der Seite angezeigt.

Modus: Richtet den Wi-Fi Modus ein. Sie können die Wi-Fi Technologie deaktivieren, dem Netzwerk eines Kartenplotters beitreten oder einen WLAN-Access-Point zum Verwenden der ActiveCaptain App erstellen ([Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App, Seite 30](#)).

Einrichten > Name: Richtet den Namen des WLAN-Access-Points auf dem Trolling Motor -Bootsmotor ein (nur ActiveCaptain Modus).

Einrichten > Kennwort: Richtet das Kennwort des WLAN-Access-Points auf dem Trolling Motor ein (nur ActiveCaptain Modus).

Batteriemanagement-Einstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Stromverwaltung**.

Anzeige: Legt die Darstellung der Batterieanzeige des Elektromotors fest, sodass entweder ein Symbol oder ein numerischer Spannungswert angezeigt wird.

Batterie-Einrichtung: Legt die Art der Batterie fest, die mit dem Elektromotor verbunden ist, um die Berechnung des gemeldeten Batteriestatus zu verbessern.

Fernbedienungseinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung**.

Beleuchtung: Passt die Beleuchtungseinstellungen an. ([Beleuchtungseinstellungen, Seite 29](#))

Signaltöne: Legt fest, dass Signaltöne für Tastenbetätigungen und Alarne ausgegeben werden.

Automatisch ausschalten: Richtet die Zeitdauer ein, nach der sich die Fernbedienung automatisch ausschaltet.

Kalibrieren: Kalibriert die Fernbedienung für die Gestensteuerungsfunktionen ([Kalibrieren der Fernbedienung, Seite 20](#)).

Koppeln: Koppelt die Fernbedienung mit dem Elektromotor ([Koppeln der Fernbedienung, Seite 20](#)).

Sprache: Stellt die Sprache des auf dem Bildschirm angezeigten Texts ein.

Werkseinstellungen: Stellt die Werkseinstellungen der Fernbedienung wieder her. Hiermit werden auf der Fernbedienung die Werksstandards wiederhergestellt. Gespeicherte Benutzerdaten werden nicht entfernt.

Beleuchtungseinstellungen

Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Fernbedienung** > **Beleuchtung**.

Tasten: Richtet die Beleuchtung so ein, dass sie beim Betätigen einer Taste eingeschaltet wird.

Alarme: Richtet die Beleuchtung so ein, dass sie eingeschaltet wird, wenn auf der Fernbedienung ein Alarmton ausgegeben wird.

Zeitlimit: Richtet die Zeitdauer ein, bevor die Displaybeleuchtung ausgeschaltet wird.

Helligkeit: Richtet die Helligkeitsstufe der Beleuchtung ein.

Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App

Sie können über die ActiveCaptain App ein Mobilgerät mit dem Trolling Motor verbinden. Die App ermöglicht es Ihnen, schnell und einfach mit dem Trolling Motor zu interagieren und die Gerätesoftware zu aktualisieren.

- 1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **WLAN** > **Modus** > **ActiveCaptain** > **Einrichten**.
- 2 Geben Sie einen Namen und ein Kennwort für das Netzwerk ein.
- 3 Installieren Sie über den App-Shop des Mobilgeräts die ActiveCaptain App und öffnen Sie sie.
- 4 Achten Sie darauf, dass sich das Mobilgerät in der Nähe des Elektromotors befindet.
- 5 Öffnen Sie in den Einstellungen des mobilen Geräts die Wi-Fi Verbindungsseite, und verbinden Sie den Trolling Motor. Verwenden Sie dabei die im vorherigen Schritt eingegebenen Informationen zu Name und Kennwort.

Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter

Auf dem kompatiblen Garmin Kartenplotter muss die aktuelle Softwareversion installiert sein, damit Sie den Elektromotor verbinden können.

HINWEIS: Sehen Sie sich unter garmin.com/force_current/compatible/ die Liste kompatibler Garmin Geräte an, um sicherzustellen, dass Ihr Kartenplotter den Elektromotor unterstützt.

Sie können den Elektromotor drahtlos mit einem kompatiblen Garmin Kartenplotter verbinden. Nachdem Sie eine Verbindung mit einem kompatiblen Kartenplotter hergestellt haben, können Sie den Elektromotor über den Kartenplotter bedienen.

- 1 Schalten Sie den Kartenplotter und den Elektromotor ein.
- 2 Vergewissern Sie sich, dass der Kartenplotter als Host für ein drahtloses Netzwerk dient.
HINWEIS: Wenn mehrere Kartenplotter installiert sind, handelt es sich nur bei einem der Kartenplotter um den Host des drahtlosen Netzwerks. Weitere Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.
- 3 Wählen Sie auf dem Kartenplotter die Option **Einstellungen** > **Kommunikation** > **Drahtlose Geräte** > **Garmin-Elektro-Bootsmotor** > **Start**.
- 4 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Elektromotors drei Mal , um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Die  LED-Anzeige auf dem Elektromotor leuchtet blau, während der Motor nach einer Verbindung mit dem Kartenplotter sucht. Wenn der Verbindungsauflauf erfolgreich war, leuchtet sie grün. Auf dem Kartenplotter wird eine Bestätigung angezeigt, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.
- 5 Nachdem erfolgreich eine Verbindung zwischen dem Kartenplotter und dem Elektromotor hergestellt wurde, aktivieren Sie auf dem Kartenplotter die Elektromotorleiste, um den Motor zu bedienen. Vollständige Nutzungsanweisungen finden Sie in der aktuellen Version des Benutzerhandbuchs des Kartenplotters.

Herstellen einer Verbindung mit einer Garmin Uhr

Sie können den Elektromotor drahtlos mit einer kompatiblen Garmin Uhr verbinden und ihn dann über die Elektro-Bootsmotor App auf der Uhr bedienen.

HINWEIS: Sehen Sie sich unter garmin.com/force_current/compatible/ die Liste kompatibler Garmin Geräte an, um sicherzustellen, dass Ihre Uhr den Elektromotor unterstützt.

Wenn Sie den Elektromotor zum ersten Mal mit der Uhr verbinden, müssen Sie die Uhr und den Motor miteinander koppeln. Nach der Kopplung stellt die Uhr automatisch eine Verbindung mit dem Motor her, wenn dieser eingeschaltet und in Reichweite ist.

- 1 Stellen Sie sicher, dass der Elektromotor eingeschaltet und eine Fernbedienung damit verbunden ist.
- 2 Die kompatible Garmin Uhr muss sich in einer Entfernung von maximal 3 m (10 Fuß) zum Elektromotor befinden.
- 3 Halten Sie auf der Uhr die Taste **MENU** gedrückt.
- 4 Wählen Sie **Sensoren und Zubehör > Neu hinzufügen > Elektro-Bootsmotor**.
- 5 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Elektromotors drei Mal , um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Das Symbol  auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet blau, während der Motor nach einer Verbindung sucht. Wenn der Verbindungsaufbau erfolgreich war, leuchtet es grün.
- 6 Bestätigen Sie den Kopplungscode, der auf der Uhr und auf der verbundenen Fernbedienung angezeigt wird. Drücken Sie START und wählen Sie in der Liste der Aktivitäten und Apps die Option Elektro-Bootsmotor, um die Elektromotorsteuerungen zu öffnen.

Software-Updates

Unter garmin.com/support/software/marine/ finden Sie Informationen zu aktuellen Software-Updates für Ihre Garmin Marinegeräte.

Aktualisieren der Software mit der ActiveCaptain App

Besuchen Sie garmin.com/videos/trolling_motor_update/ und sehen Sie sich ein Video an, um Unterstützung beim Software-Update zu erhalten.

HINWEIS

Im Rahmen von Software-Updates muss die App u. U. große Dateien herunterladen. Dabei finden normale Datenlimits oder Gebühren für Ihren Internetdienstanbieter Anwendung. Wenden Sie sich an Ihren Internetdienstanbieter, um weitere Informationen zu Datenlimits oder Gebühren zu erhalten.

Die Installation dauert einige Minuten.

HINWEIS: Zum Aktualisieren des Elektromotors müssen Sie das Mobilgerät über die ActiveCaptain App direkt mit einem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors verbinden.

- 1 Richten Sie den Elektromotor bei Bedarf für die Verwendung mit der ActiveCaptain App ein ([Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App, Seite 30](#)).
- 2 Verbinden Sie das Mobilgerät wieder mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.
Über die Verbindung mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors erhält die App die erforderlichen Informationen zum Herunterladen der entsprechenden Update-Dateien.
- 3 Öffnen Sie die ActiveCaptain App.
- 4 Trennen Sie das Mobilgerät vom speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.
- 5 Verbinden Sie das Mobilgerät mit dem Internet.
- 6 Wählen Sie in der ActiveCaptain App die Option **Meine Marinegeräte > Herunterladen**.

HINWEIS: Die Option zum Herunterladen eines Updates wird nur angezeigt, wenn ein Software-Update für das Gerät verfügbar ist.

Die ActiveCaptain App lädt das Update auf das Mobilgerät herunter.

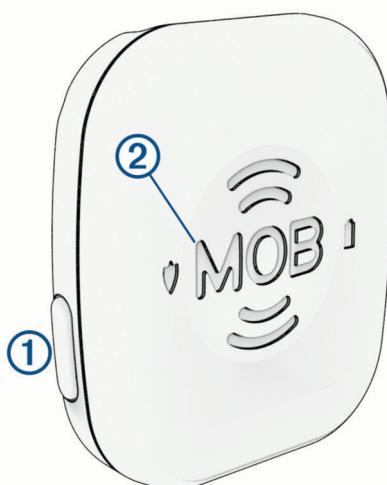
- 7 Verbinden Sie das Mobilgerät wieder mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.
Das Update wird auf den Elektromotor übertragen. Dieser Vorgang kann bis zu 30 Minuten dauern. Die Anzeigen für die Motorgeschwindigkeit auf dem Anzeigefeld des Elektromotors blinken, um anzudeuten, dass die Software aktualisiert wird.
- 8 Vergewissern Sie sich, dass die Fernbedienung eingeschaltet und verbunden ist.
Wenn das Software-Update des Elektromotors abgeschlossen ist und falls ein Update für die Fernbedienung verfügbar ist, blinken die Geschwindigkeitsanzeigen, und auf der Fernbedienung beginnt ein Countdown. Am Ende des Countdowns wird auf der Fernbedienung das Symbol  angezeigt, während das Update abgeschlossen wird. Dieser Vorgang kann bis zu 5 Minuten dauern.
- 9 Vergewissern Sie sich, dass das Fußpedal eingeschaltet und verbunden ist.
Wenn das Software-Update des Elektromotors abgeschlossen und ein Update für das Fußpedal verfügbar ist, blinkt die Anzeige am Fußpedal lila, während das Update abgeschlossen wird. Wenn sich die Anzeige ausschaltet, ist das Update abgeschlossen.

MOB-Sender

Der MOB-Sender (Mann über Bord) ist als Zubehör enthalten und soll dabei helfen, für Ihre Sicherheit zu sorgen, wenn Sie das Kajak verlassen. Wenn der MOB-Sender eingeschaltet und mit dem Elektromotor gekoppelt ist, stoppt der Propeller automatisch, wenn sich der MOB-Sender unter Wasser befindet.

⚠️ WARNUNG

Sie müssen den MOB-Sender am Körper tragen und sicherstellen, dass er eingeschaltet und mit dem Elektromotor gekoppelt ist, damit der automatische MOB-Notausschalter für den Motor erwartungsgemäß funktioniert. Falls der MOB-Sender nicht eingeschaltet und gekoppelt ist und sich nicht an Ihrem Körper befindet oder falls der MOB-Sender nicht unter Wasser ist, stoppt der Elektromotor den Propeller nicht automatisch. Das Verlassen des Kajaks bei laufendem Propeller kann zu schwerwiegenden oder tödlichen Personenschäden führen.

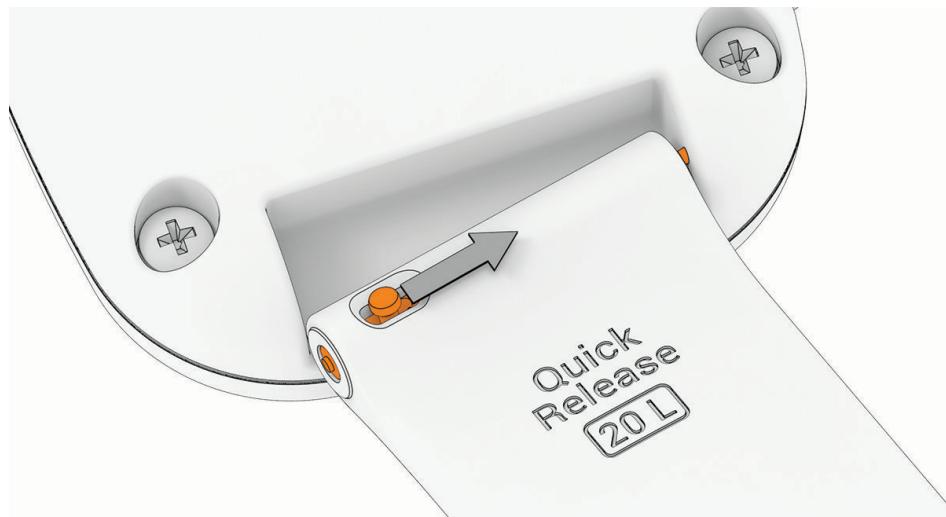


1	Einschalt- und Schnittstellentaste: <ul style="list-style-type: none">• Drücken Sie die Taste, um den Status und den Batteriestand des Senders zu überprüfen.• Halten Sie die Taste gedrückt, um den Sender ein- oder auszuschalten.
2	MOB-Taste: <ul style="list-style-type: none">• Halten Sie die Taste gedrückt, um den Propeller zu stoppen.• Wenn Sie wieder beim Kajak sind, drücken Sie die Taste, um den MOB-Status zu löschen und den normalen Betrieb des Motors wieder aufzunehmen. <p>⚠️ WARNUNG</p> <p>Sie müssen sicherstellen, dass der Bereich um den Elektromotor frei ist, bevor Sie den normalen Betrieb des Motors wieder aufnehmen. Sollte der normale Betrieb wieder aufgenommen werden, während sich andere Personen in der Nähe des Elektromotors befinden, könnte es zu schwerwiegenden oder tödlichen Personenschäden kommen.</p> <p>TIPP: Sie können den MOB-Status auch löschen, indem Sie am Elektromotor die Taste MOB OVERRIDE drücken oder die Statusmeldung auf der Fernbedienung oder auf einem verbundenen Kartenplotter verwerfen.</p>
	Wenn Sie die Einschalttaste drücken, gibt die LED-Farbe den Status des Senders an: <ul style="list-style-type: none">• Grün: Verbunden.• Rot: Nicht verbunden.
	Wenn Sie die Einschalttaste drücken, gibt die LED-Farbe den Batteriestatus des Senders an: <ul style="list-style-type: none">• Grün: Der Batteriestand ist hoch.• Orange: Der Batteriestand liegt im mittleren Bereich.• Rot: Der Batteriestand ist niedrig.

Anbringen des Bands oder der Karabinerschlaufe

Im Lieferumfang des MOB-Senders sind eine Karabinerschlaufe, ein Armband und ein schwimmfähiger Schlüsselanhänger enthalten. Mit der Karabinerschlaufe können Sie den MOB-Sender an der Kleidung befestigen. Alternativ können Sie den MOB-Sender am Armband befestigen, um ihn am Handgelenk zu tragen. Außerdem ist es möglich, den schwimmfähigen Schlüsselanhänger am Karabiner oder Armband anzubringen, damit der MOB-Sender nicht sinkt, falls er versehentlich im Wasser verloren geht. Folgen Sie diesen Schritten, um das Armband oder die Karabinerschlaufe am MOB-Sender zu befestigen.

- 1 Führen Sie ein Ende des Federstegs am Armband oder an der Karabinerschlaufe in eines der Löcher am MOB-Sender ein.
- 2 Schieben Sie den Entriegelungsstift, um das andere Ende des Federstegs einzuziehen.



- 3 Richten Sie den Federsteg auf das andere Loch im MOB-Sender aus und lassen Sie den Stift los.

Ein- und Ausschalten des MOB-Senders

Wenn Sie den Elektromotor nicht verwenden, können Sie den MOB-Sender ausschalten, um die Batterie zu schonen.

HINWEIS

Sie müssen einen MOB-Sender einschalten, bevor er mit dem Elektromotor kommunizieren kann.

- Wenn der MOB-Sender ausgeschaltet ist, halten Sie die Einschalttaste seitlich am Sender mindestens zwei Sekunden lang gedrückt.
Die Symbole und blinken zweimal grün, um anzudeuten, dass der MOB-Sender jetzt eingeschaltet ist.
- Wenn der MOB-Sender eingeschaltet ist, halten Sie die Einschalttaste seitlich am Sender mindestens 4 Sekunden lang gedrückt.
Die Symbole und blinken zweimal rot, um anzudeuten, dass der MOB-Sender jetzt ausgeschaltet ist.

Koppeln eines MOB-Senders mit dem Force Current Trolling Motor

Der im Lieferumfang des Force Current Trolling Motors enthaltene MOB-Sender ist werkseitig mit dem Elektromotor gekoppelt. Folgen Sie den Schritten, um einen neuen MOB-Sender mit dem Elektromotor zu koppeln.

- 1 Stellen Sie sicher, dass der Elektromotor eingeschaltet ist.
- 2 Halten Sie die Einschalttaste an der Seite des MOB-Senders gedrückt, um ihn einzuschalten.
Das Symbol  am MOB-Sender blinkt rot.
- 3 Drücken Sie auf dem Elektromotor dreimal die Taste .
- Die LED-Anzeige  blinkt blau, während der Motor nach einer Verbindung sucht.
- 4 Stellen Sie sicher, dass der MOB-Sender maximal 1 m (3 Fuß) vom Elektromotor entfernt ist.
- 5 Drücken Sie dreimal schnell die Einschalttaste am MOB-Sender.
Das Symbol  am MOB-Sender blinkt blau, während nach einer Verbindung gesucht wird.

Wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde, leuchtet die Status-LED  am Elektromotor grün.

Override für den MOB-Sender

Falls der Elektromotor die Verbindung mit dem MOB-Sender verloren, Sie das Kajak jedoch nicht verlassen haben, ist ein Override der MOB-Funktion möglich, um vorübergehend den normalen Betrieb fortzusetzen.

WARNUNG

Sie müssen sicherstellen, dass der Bereich um den Elektromotor frei ist, bevor Sie den normalen Betrieb des Motors wieder aufnehmen. Sollte der normale Betrieb wieder aufgenommen werden, während sich andere Personen in der Nähe des Elektromotors befinden, könnte es zu schwerwiegenden oder tödlichen Personenschäden kommen.

Wählen Sie eine Option, nachdem der Motor die Verbindung mit dem MOB-Sender verloren hat und der Propeller gestoppt hat:

- Wählen Sie auf der Elektromotor-Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **MOB-Sen.-Overr.-Mod..**
- Halten Sie auf der Oberseite des Elektromotorgehäuses 5 Sekunden lang die Taste MOB OVERRIDE gedrückt.

Der Elektromotor gibt einen langen Signalton aus, wenn Sie den MOB-Sen.-Overr.-Mod. aktivieren oder deaktivieren. Der Elektromotor gibt regelmäßig einen Signalton aus und die Status-LED  blinkt gelb, wenn der MOB-Sen.-Overr.-Mod. aktiviert ist.

Wenn Sie den MOB-Sender wiederfinden und dessen Verbindung mit dem Elektromotor wiederhergestellt wird, deaktiviert der Elektromotor automatisch den MOB-Sen.-Overr.-Mod.. Wenn Sie den normalen Betrieb fortsetzen möchten, müssen Sie die MOB-Taste am MOB-Sender drücken oder die MOB-Meldung auf der Fernbedienung oder auf einem verbundenen Kartenplotter verwerfen.

Austauschen der Batterie des MOB-Senders

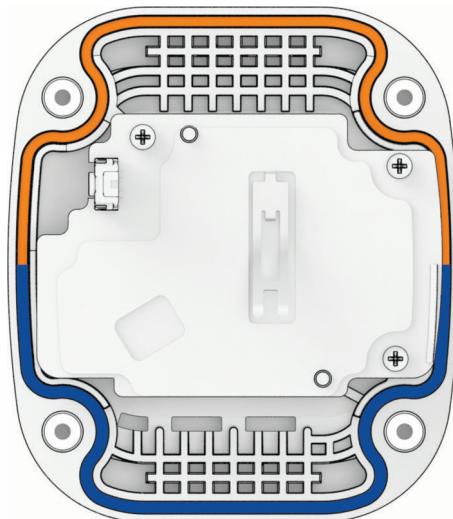
WARNUNG

Lesen Sie alle Produktwarnungen und sonstigen wichtigen Informationen der Anleitung "Wichtige Sicherheits- und Produktinformationen", die dem Produkt beiliegt.

HINWEIS

Der MOB-Sender wird mit einer CR2032 3V Knopfzellenbatterie betrieben. Als Ersatz müssen Sie eine neue CR2032 3V Knopfzellenbatterie installieren. Die Verwendung anderer Batterietypen wird nicht unterstützt. Sie sollten Ersatzbatterien nur von einem Qualitätshersteller und einem angesehenen Anbieter erwerben. Die Verwendung einer minderwertigen Batterie könnte zu einer schlechten Leistung des Produkts und einer kürzeren Batterielaufzeit führen, insbesondere bei niedrigen Temperaturen. Verwenden Sie keine Akkus. Akkus haben evtl. eine höhere Spannung und könnten zu bleibenden Schäden am Gerät führen.

- 1 Lösen Sie mit einem Kreuzschlitzschraubendreher Nr. 1 die vier unverlierbaren Schrauben, um die hintere Abdeckung zu entfernen.



- 2 Heben Sie vorsichtig die weiße Lasche an, um die Batterie aus der Batterieabdeckung zu entfernen.
- 3 Setzen Sie die neue Batterie in die hintere Abdeckung ein, wobei die Seite mit dem Plus (+) nach unten zeigen muss.
- 4 Stellen Sie sicher, dass die Gummidichtung in der Frontabdeckung des MOB-Senders nicht beschädigt ist und dass sie vollständig in der Einkerbung sitzt.
Die Dichtung passt nur in einer bestimmten Ausrichtung in die Einkerbung.

HINWEIS

Falls die Dichtung nicht ordnungsgemäß und vollständig in der Einkerbung sitzt, ist keine richtige Abdichtung gegeben. Dadurch versagt der MOB-Sender, wenn er Wasser ausgesetzt ist. Wenden Sie sich an den Garmin Produktsupport, wenn Sie Informationen zum Kauf einer Ersatzdichtung benötigen.

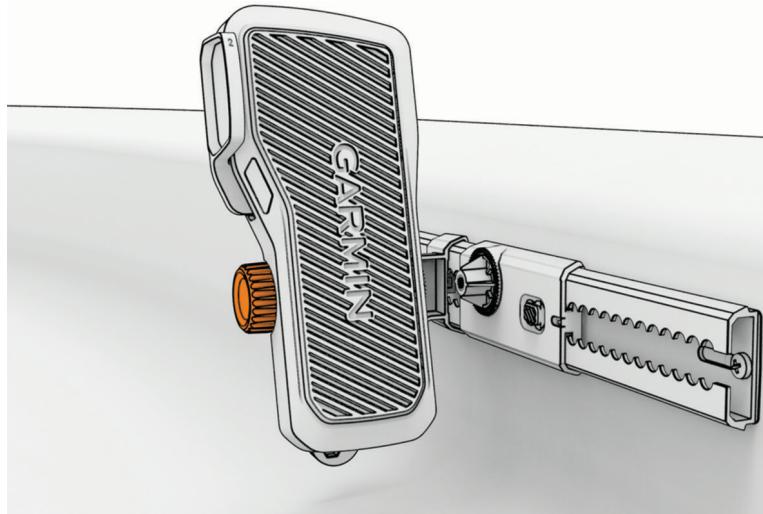
Nach dem Auswechseln der Batterie müssen Sie den MOB-Sender möglicherweise erneut koppeln ([Koppeln eines MOB-Senders mit dem Force Current Trolling Motor, Seite 35](#)).

Power Steer Fußpedale

Die Power Steer Fußpedale sind als optionales Zubehör im Lieferumfang einiger Modelle enthalten.

Befestigen der Pedale an den Schienen

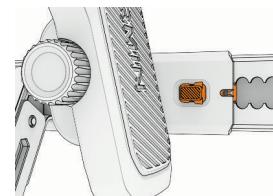
- 1 Richten Sie die Schraube außen am Pedal auf die Gewindebuchse im Pedalwagen auf der Schiene aus. Drehen Sie den Befestigungsknopf auf der anderen Seite des Pedals im Uhrzeigersinn, um das Pedal am Pedalwagen zu befestigen.



- 2 Kippen Sie das Pedal nach hinten und nach vorne, um den Bewegungsbereich zu überprüfen. Passen Sie den Winkel des Pedals bei Bedarf an.
- 3 Drücken Sie bei Bedarf den Knopf am Pedalwagen und verschieben Sie ihn auf der Schiene, um eine angenehme Distanz für das Pedal zu finden.

HINWEIS

Bewegen Sie die Pedalwagen nicht bis zu den jeweiligen Enden der Pedalschiene. Falls der Pedalwagen über einer der Befestigungsschrauben für die Pedalschiene liegt, könnte er schwer zu bewegen sein.



- 4 Wiederholen Sie die Schritte für das andere Pedal.

TIPP: Überprüfen Sie die Markierungen an der Stelle, an der die Pedale mit den Pedalwagen befestigt sind, um sicherzustellen, dass beide Pedale im selben Winkel installiert sind.

HINWEIS

Sie müssen die Pedale von den Pedalwagen entfernen, bevor Sie das Kajak transportieren. Die Pedale könnten sich während des Transports lösen, was zu Sachschäden führen könnte.

Steuern mit den Fußpedalen

⚠️ WARNUNG

Machen Sie sich in ruhigem und ungefährlichem offenen Wasser mit dem Betrieb der Fußpedale vertraut. Beginnen Sie mit kleinen Bewegungen, bis Sie sich an das Pedalverhalten gewöhnt haben.

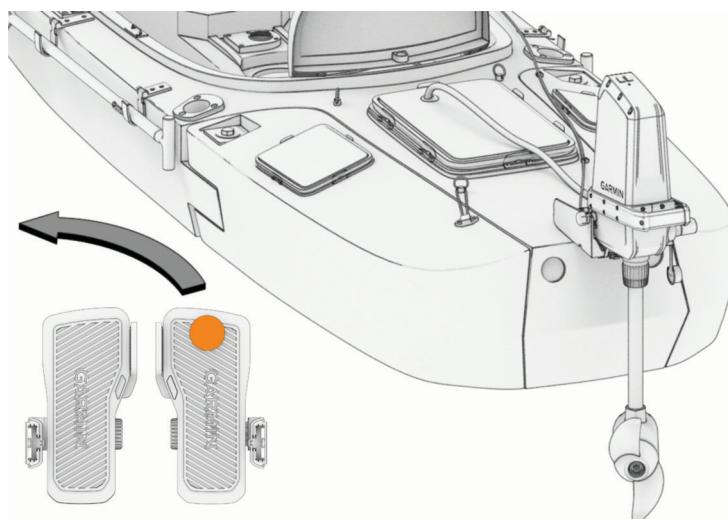
Sie können jedes Pedal aus der neutralen Position nach vorne oder nach hinten kippen. Je weiter Sie die Pedale in eine der Richtungen kippen, desto schneller dreht sich der Motor. Die kombinierte Position beider Pedale bestimmt den Winkel des Motors des Propellerantriebs.

- Für eine Vorwärtsbewegung kippen Sie beide Pedale nach vorne.
- Für eine Rückwärtsbewegung kippen Sie beide Pedale nach hinten.

⚠️ WARNUNG

Wenn der Elektromotor verwendet wird, um das Kajak rückwärts zu fahren, könnte das Kajak unerwartet steuern, da der Rumpf den Motorschub stört. Bleiben Sie achtsam und behalten Sie Ihre Umgebung im Auge, wenn Sie das Kajak mit dem Motor rückwärts fahren, um mögliche Personenschäden oder Sachschäden durch unvorhergesehene Zusammenstöße zu vermeiden.

- Für eine Wende nach links kippen Sie das rechte Pedal nach vorne, während das linke Pedal in der neutralen Position bleibt.



Die Spitze des Motors des Propellerantriebs dreht sich nach rechts, sodass das Kajak nach links fährt.

- Für eine Wende nach rechts kippen Sie das linke Pedal nach vorne, während das rechte Pedal in der neutralen Position bleibt.

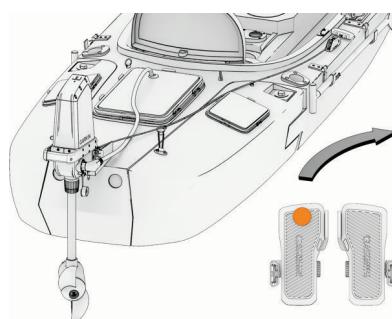
Die Spitze des Motors des Propellerantriebs dreht sich nach links, sodass das Kajak nach rechts fährt.

- Für eine schärfere Wende des Kajaks kippen Sie ein Pedal nach vorne und das andere nach hinten.

Die Spitze des Motors des Propellerantriebs kann sich abhängig vom relativen Winkel jedes Pedals bis zu 90 Grad drehen.

HINWEIS: Bei Steuerwinkeln von mehr als 45 Grad, wird die Geschwindigkeit des Propellerantriebs automatisch eingeschränkt, um Turbulenzen zu reduzieren.

Sie können das Verhalten des rechten und linken Pedals umkehren, um stattdessen die Steuerung mit einem kabelgesteuerten Ruder zu imitieren ([Umkehren des Lenkverhaltens, Seite 39](#)).



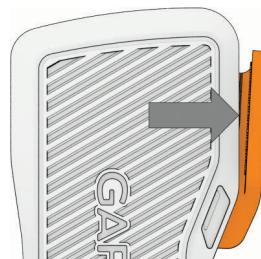
Umkehren des Lenkverhaltens

Standardmäßig simulieren die Power Steer Fußpedale eine Differentiallenkung wie die eines Nullwendekreismähers. Sie können das Verhalten des rechten und linken Pedals umkehren, um stattdessen die Steuerung mit einem kabelgesteuerten Ruder zu imitieren.

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Steuer.modus**.

2 Wählen Sie **Ruder**.

Sie können Nullwende wählen, um zum Standardsteuerungsmodus zurückzukehren.



Verwenden der Fußpedalhebel

Mit den Hebeln an jedem der Fußpedale können Sie Autopilot-Modi aktivieren.

- Aktivieren oder deaktivieren Sie die **Steuerkurs-Fixierung**, indem Sie den Hebel am linken Pedal betätigen.
- Aktivieren oder deaktivieren Sie die **Ankersperre**, indem Sie den Hebel am rechten Pedal betätigen.

Ändern der Funktion der Fußpedalhebel

1 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option  > **Einstellungen** > **Elektro-Bootsmotor** > **Progr.bare Tasten**.

2 Wählen Sie eine Option:

- Wählen Sie **Rechtes Pedal**, um den Hebel am rechten Pedal zu konfigurieren.
- Wählen Sie **Linkes Pedal**, um den Hebel am linken Pedal zu konfigurieren.

3 Wählen Sie eine Option:

- Wählen Sie **Keine**, um den Fußpedalhebel zu deaktivieren.
- Wählen Sie **Ankersperre**, um die Ankersperre beim Betätigen des Pedalhebels zu aktivieren oder zu deaktivieren.
- Wählen Sie **Steuerkurs-Fixierung**, um die Steuerkurs-Fixierung beim Betätigen des Pedalhebels zu aktivieren oder zu deaktivieren.
- Wählen Sie **Wegpunkt**, um beim Betätigen des Pedalhebels einen Wegpunkt an der aktuellen Position zu markieren.

Koppeln der Fußpedale

Falls die Fußpedale im Lieferumfang des Elektromotors enthalten waren, wurden sie bereits werkseitig mit dem Elektromotor gekoppelt. Folgen Sie diesen Schritten, um einen Fußpedalsatz zu koppeln.

Sie müssen jedes Pedal separat koppeln.

1 Stellen Sie sicher, dass der Elektromotor eingeschaltet ist.

2 Drücken Sie auf dem Elektromotor dreimal die Taste , um den Kopplungsmodus zu aktivieren.

Die LED-Anzeige  blinkt blau, während nach einer Verbindung gesucht wird.

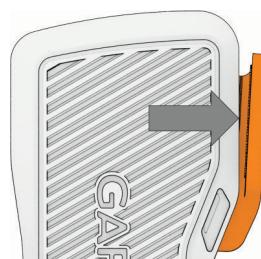
3 Bringen Sie ein Fußpedal in Reichweite (1 m/3 Fuß) des Elektromotors.

4 Drücken Sie den Hebel am Fußpedal dreimal.

Die LED-Anzeige am Fußpedal blinkt blau, während das Pedal nach einer Verbindung sucht. Sie leuchtet grün, wenn der Verbindunaufbau erfolgreich war.

5 Wiederholen Sie die Schritte 2 bis 4, um das andere Pedal zu koppeln.

TIPP: Zum Testen können Sie den Pedalhebel drücken. Die LED-Anzeige blinkt grün, wenn das Pedal mit dem Motor gekoppelt ist, oder blinkt rot, wenn es nicht gekoppelt ist.



Einlegen der Batterien in die Fußpedale

Jedes Fußpedal wird mit zwei AA-Batterien betrieben (nicht im Lieferumfang enthalten). Die besten Ergebnisse erzielen Sie mit Lithium-Batterien.

TIPP: Sie können den Pedalhebel zweimal drücken, um den Batteriestand zu testen. Die LED-Anzeige am Pedal leuchtet grün, gelb oder rot, um den allgemeinen Batteriestand anzugeben.

- 1 Drehen Sie an einem Fußpedal den D-Ring gegen den Uhrzeigersinn und ziehen Sie die Abdeckung nach oben ab.
- 2 Legen Sie zwei AA-Batterien ein und achten Sie dabei auf die korrekte Ausrichtung der Pole.
- 3 Setzen Sie die Batterieabdeckung wieder auf und drehen Sie den D-Ring im Uhrzeigersinn.
- 4 Wiederholen Sie diese Schritte für das andere Pedal.

Status-LED

Die LED an jedem Power Steer Fußpedal leuchtet, um den Status des Pedals anzugeben.

Grün	Das Fußpedal ist mit dem Elektromotor verbunden und es wurde ein Hebelbefehl aktiviert.
Blau	Das Fußpedal befindet sich im Kopplungsmodus.
Weiß	Das Fußpedal ist verbunden und die neutrale Position wurde aktiviert.
Violett	Das Fußpedal installiert ein Software-Update. HINWEIS Trennen Sie das Fußpedal während eines Software-Updates nicht von der Stromversorgung, da dadurch das Pedal beschädigt werden könnte.
Rot	Der Fußpedalhebel wurde aktiviert, allerdings ist das Pedal nicht mit dem Elektromotor verbunden.

Wartungsanforderungen und -zeitplan

HINWEIS

Nach Verwendung des Motors in Salz- oder Brackwasser sollten Sie den gesamten Motor mit Frischwasser abspülen und mit einem weichen Tuch Silikonspray auf Wasserbasis auftragen. Sprühen Sie kein Strahlwasser an den Motor. Dies könnte zu einem Wassereintritt mit darauffolgenden Produktschäden führen.

Zum Aufrechterhalten der Garantie müssen Sie routinemäßige Wartungsarbeiten durchführen, um den Motor zur Verwendung während der Saison vorzubereiten.

Force Current Trolling Motor:

- Überprüfen Sie das Ende des Zugseils unter der Verriegelung der Halterung und binden Sie bei Bedarf einen neuen Stopperknoten.
- Überprüfen Sie die Beweglichkeit der Verriegelung der Halterung. Falls sie nicht leichtgängig zurückspringt, reinigen und schmieren Sie die Verriegelung der Halterung.
- Überprüfen Sie das Ende des Zugseils im Zuggriff und binden Sie bei Bedarf einen neuen Stopperknoten.
- Überprüfen Sie die Seilrollen in der Motorhalterung und in der Klemme und stellen Sie sicher, dass sie sich frei drehen. Reinigen oder ersetzen Sie beschädigte Teile bei Bedarf.
- Überprüfen Sie den Zuggriff und ersetzen Sie ihn, falls er Risse oder andere Abnutzungsscheinungen aufweist.
- Überprüfen Sie die gesamte Länge des Zugseils auf Ausfransung oder andere Abnutzungsscheinungen. Ersetzen Sie es bei Bedarf.
- Überprüfen Sie die Deckaugen und die Klemme. Ziehen Sie bei Bedarf die Befestigungsschrauben an. Ersetzen Sie die Deckaugen und die Klemme, falls sie Risse oder andere Abnutzungsscheinungen aufweisen.
- Überprüfen Sie die Schrauben, mit denen die Halterung am Kajak befestigt ist. Ziehen Sie sie bei Bedarf an bzw. tauschen Sie sie aus.
- Überprüfen Sie die Montagefläche um die Halterung. Falls Abnutzungsscheinungen zu sehen sind, sollten Sie die Montagefläche möglicherweise verstärken und die Halterung neu installieren.
- Überprüfen Sie die Motorhalterung und ersetzen Sie sie, falls sie Risse oder andere Anzeichen von Schäden aufweist.
- Überprüfen Sie die Drehknöpfe am Motor und ersetzen Sie sie, falls sie Risse oder andere Anzeichen von Schäden aufweisen.
- Überprüfen Sie die gesamte Länge des Netzkabels auf Abnutzungsscheinungen und ersetzen Sie es bei Bedarf.
- Überprüfen Sie den Netzkabelstecker auf Korrosion oder verbogene Teile. Reinigen oder ersetzen Sie das Kabel bei Bedarf.
- Überprüfen Sie die Netzsteckerabdeckung am Motor, um sicherzustellen, dass sie ordnungsgemäß sitzt und den Netzanschluss schützt. Ersetzen Sie die Abdeckung bei Bedarf.
- Überprüfen Sie die Anoden am Motor des Propellerantriebs und wechseln Sie sie bei Bedarf aus ([Überprüfen der Opferanoden, Seite 43](#)).
- Überprüfen Sie den Propeller, um sicherzustellen, dass die Propellermutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf·ft) angezogen ist.
- Überprüfen Sie den Propeller auf Abnutzungsscheinungen. Ersetzen Sie ihn bei Bedarf ([Austauschen des Propellers, Seite 12](#)).

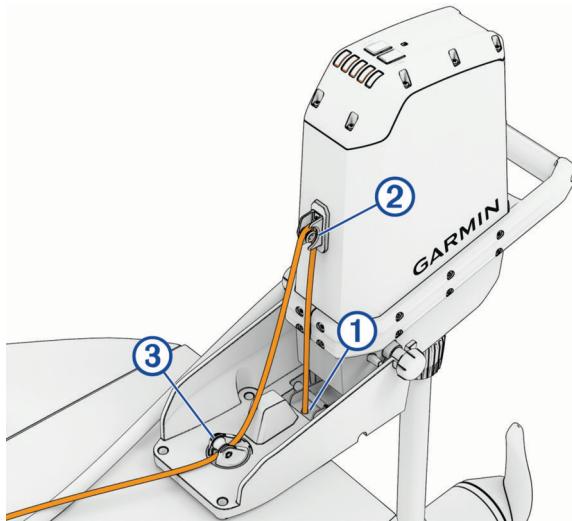
Power Steer Fußpedale:

- Überprüfen Sie die Schrauben, mit denen die Pedalschienen am Kajak befestigt sind. Ziehen Sie sie bei Bedarf an.
- Überprüfen Sie das Batteriefach in den Fußpedalen, um sicherzustellen, dass die Batterien nicht beschädigt sind. Reinigen Sie die Batteriekontakte bei Bedarf.

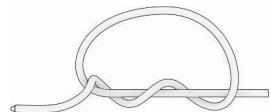
Sie können die gängigsten Ersatz- und Zubehörteile unter garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor bestellen. Wartungsanweisungen und Informationen zu Ersatzteilen finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Ersetzen des Zugseils

- 1 Durchschneiden Sie das abgenutzte oder beschädigte Seil und entfernen Sie es vom Motor und vom Seilgriff.
- 2 Führen Sie ein Ende des neuen Seils durch die Metallverriegelung in der Halterung **①**.

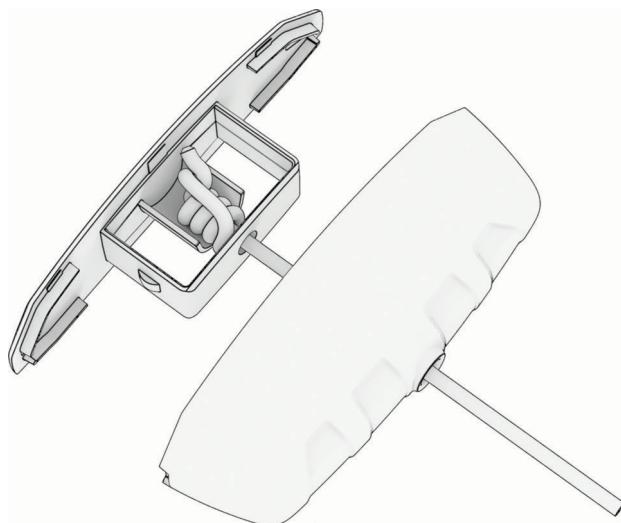


- 3 Binden Sie am Ende des neuen Seils unter der Halterung einen Stopperknoten, damit das Seil nicht aus der Verriegelung rutscht.
- 4 Führen Sie das Seil durch die Öse vorne am Motor **②**.
- 5 Führen Sie das Seil nach unten und dann durch die Seilrolle an der Halterung **③**.
- 6 Führen Sie das Seil durch die Deckaugen und die Klemme.
- 7 Installieren Sie den Seilgriff am neuen Seil ([Installieren des Seilgriffs, Seite 42](#)).



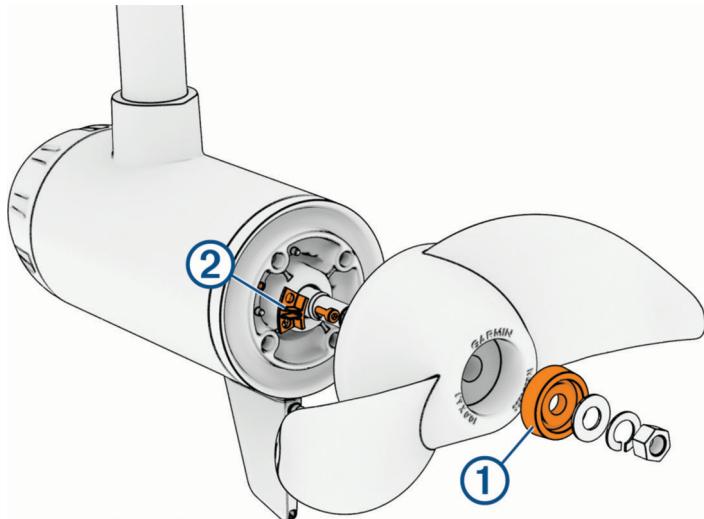
Installieren des Seilgriffs

- 1 Führen Sie das Ende des Seils durch die zwei Teile des Zuggriffs.
- 2 Kürzen Sie das Seil, lassen Sie aber genug Spielraum, sodass Sie es bequem erreichen können, wenn Sie im Kajak sitzen.
TIPP: Wir empfehlen, das Seil ca. 20 cm (8 Zoll) über die Klemme hinauslaufen zu lassen, damit der Zuggriff bei der Klemme bleibt, wenn sich der Motor in der heruntergelassenen Position befindet.
- 3 Binden Sie das Seil im Zuggriff mit einem Stopperknoten fest.
- 4 Kürzen und verschmelzen Sie das Ende des Seils bei Bedarf, damit es nicht ausfranst.
- 5 Setzen Sie die zwei Teile des Zuggriffs zusammen.



Überprüfen der Opferanoden

- 1 Lösen Sie mit einer 15-mm-Stecknuss ($\frac{9}{16}$ Zoll) die Mutter am Propellerende.
- 2 Entfernen Sie den Propeller und legen Sie die Mutter, die Sicherungsscheibe und die Unterlegscheibe beiseite.
- 3 Entfernen und untersuchen Sie die Propelleranode ①.



- 4 Verwenden Sie einen 3-mm-Innensechskantschlüssel, um die Propellerantriebsanode ② zu entfernen und zu untersuchen.
- 5 Wählen Sie eine Option:
 - Falls eine der Anoden im Vergleich zur ursprünglichen Größe halb so groß oder größer ist, reinigen Sie sie mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.

HINWEIS

Sie sollten die Anode vom Motor entfernen und dann mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier reinigen. Wenn Sie die Anode reinigen, während sie am Motor montiert ist, könnte der Motor beschädigt werden. Außerdem könnte es zu einer beschleunigten Korrosion und zu einer verkürzten Nutzungsdauer des Motors kommen.

- Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe weniger als halb so groß ist, entsorgen Sie sie und erwerben Sie eine Ersatzanode.

Ersatzanoden sind unter garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor erhältlich.

HINWEIS

Wenn Sie den Propeller wieder am Motor des Propellerantriebs montieren, müssen Sie die Propellermutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf-ft) anziehen, damit sie sicher befestigt ist.

Technische Daten

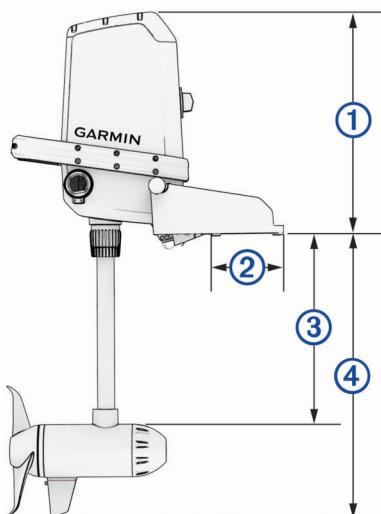
Elektromotor

Gewicht	Nur Motor: 10,1 kg (22,2 lbs) Mit Halterung und Kabel: 12,6 kg (27,8 lbs)
Betriebstemperatur	-5 °C bis 40 °C (23 °F bis 104 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Wasserdichtigkeit	Steuerungssystemgehäuse: IEC 60529 IPX7 ⁵ Gehäuse des Motors des Propellerantriebs: IEC 60529 IPX8 ⁶
Sicherheitsabstand zum Kompass	91 cm (3 Fuß)
Länge des Netzkabels	165 cm (5 Fuß 5 Zoll)
Eingangsspannung	10 bis 32 V Gleichspannung
Eingangsstromstärke	40 A Dauerstrom
Unterbrecher (nicht im Lieferumfang enthalten)	32 V Gleichspannung oder mehr, geeignet für 40 A Dauerstrom HINWEIS: Sie können das System schützen, indem Sie einen größeren Unterbrecher (maximal 60 A) verwenden, wenn der Betrieb bei hohen Temperaturen erfolgt oder der Stromkreis auch von anderen Geräten verwendet wird. Bevor Sie einen größeren Unterbrecher verwenden, stellen Sie sicher, dass die Verkabelung auf dem Boot den Marinestandards für Verkabelungen mit einem größeren Unterbrecher entspricht.
Maximale Leistungsaufnahme	512 W bei 12,8 V Gleichspannung 1024 W bei 25,6 V Gleichspannung
Funkfrequenz und Übertragungsleistung	2,4 GHz bei 19,0 dBm (maximal)

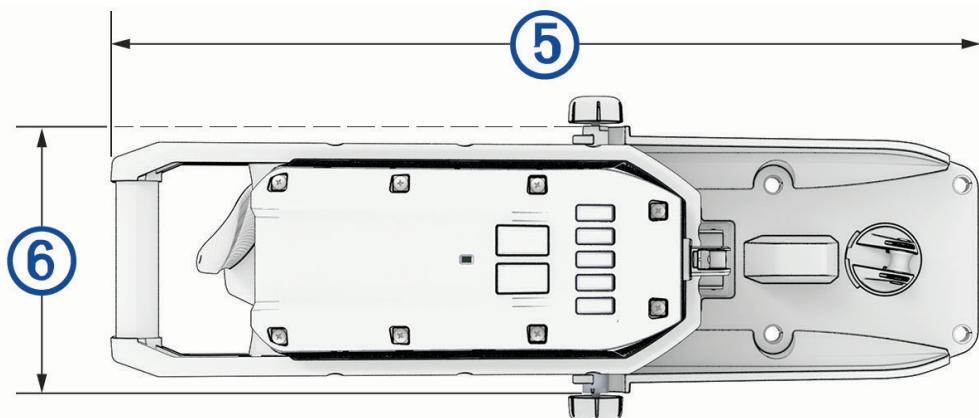
⁵ Widersteht dem Eindringen von Wasser in einer Tiefe von 1 Meter bis zu 30 Minuten.

⁶ Widersteht in einer Tiefe von bis zu 3 Meter dauerhaft dem Eindringen von Wasser.

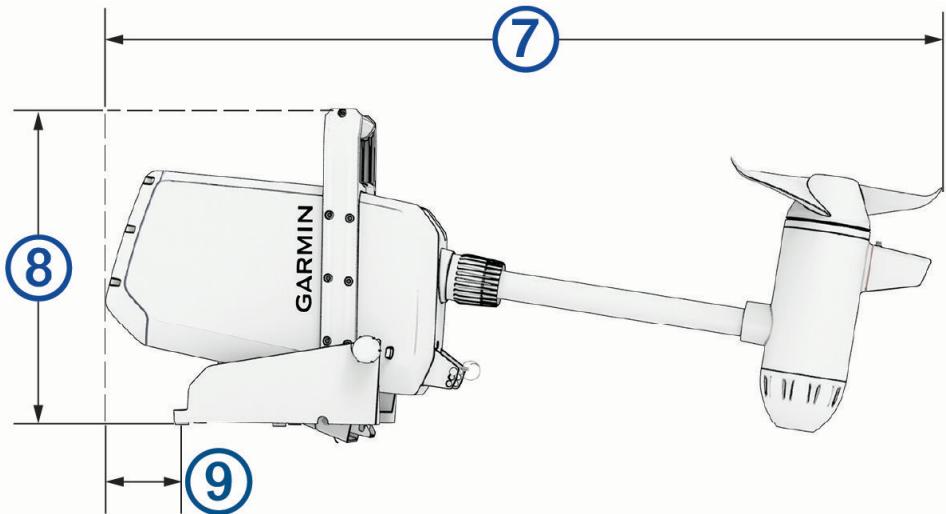
Abmessungen



①	431 mm (17 Zoll)
②	29 mm (1 1/8 Zoll)
③	Min. 290 mm (11 3/8 Zoll) Max. 422 mm (16 5/8 Zoll)
④	Min. 470 mm (18 1/2 Zoll) Max. 602 mm (23 3/4 Zoll)



⑤	527 mm (20 3/4 Zoll)
⑥	185 mm (7 5/16 Zoll)



(7)	1005 mm (39 5/8 Zoll)
(8)	385 mm (15 3/16 Zoll)
(9)	112 mm (4 3/8 Zoll)

Informationen zu Motorschub und Stromaufnahme

In den folgenden Tabellen finden Sie Informationen zur Beziehung zwischen dem Gaspegel, der Ausgangsleistung und der Stromaufnahme des Motors. Diese Werte werden basierend auf dem ISO 13342-Testaufbau erfasst, bei dem der Garmin Hochleistungspropeller in relativ ruhigem Wasser verwendet wird und der Motor tief genug heruntergelassen ist, sodass es nicht zu Ventilation kommt. Außerdem betragen die Toleranzen ± 22 N (5 lbf) und ± 5 A. Spannungspegel wurden an den Netzkabelanschlüssen des Elektromotors gemessen.

Einstellung für die Propellerdrehzahl	12,8-V-Gleichstromquelle			25,6-V-Gleichstromquelle		
	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)
20	36,8	163,8	33,9	56,0	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55,0	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27,0	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116,0	20,2	40,5	180,2	18,1
15	24,8	110,5	17,7	36,7	163,1	15,8
14	21,8	97,1	15,3	33,8	150,1	13,6
13	18,8	83,4	12,9	29,0	129,0	11,3
12	17,7	78,6	11,1	25,7	114,2	9,2
11	15,5	68,9	9,3	22,6	100,5	7,8
10	13,8	61,2	7,8	19,9	88,6	6,3
9	12,3	54,9	6,6	17,2	76,4	5,1
8	10,3	45,6	5,4	14,5	64,5	4,0
7	9,0	40,0	4,3	11,9	53,0	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10,0	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8,0	35,6	1,8
4	5,0	22,2	2,2	6,7	29,7	1,4
3	3,9	17,4	1,5	4,2	18,5	0,8
2	2,0	8,9	0,8	2,0	8,9	0,4
1	1,0	4,4	0,4	1,0	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1,0	4,4	0,7	1,0	4,4	0,4
-3	2,0	8,9	1,2	2,5	11,1	0,8
-4	2,6	11,5	1,8	3,5	15,6	1,3
-5	3,0	13,3	2,4	4,0	17,8	1,6
-6	4,0	17,8	2,8	5,0	22,2	2,1
-7	4,5	20,0	3,8	6,0	26,7	2,7
-8	5,5	24,5	4,7	7,5	33,4	3,4
-9	6,5	28,9	5,7	8,7	38,6	4,1
-10	7,5	33,4	6,9	9,7	43,0	5,0
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1

Einstellung für die Propellerdrehzahl	12,8-V-Gleichstromquelle			25,6-V-Gleichstromquelle		
	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)
-12	9,5	42,3	10,3	12,5	55,6	7,5
-13	10,7	47,4	11,9	14,3	63,4	8,9
-14	11,8	52,3	13,8	16,0	71,2	10,7
-15	13,8	61,2	16,8	17,8	79,3	12,4
-16	13,8	61,5	19,5	19,5	86,7	14,7
-17	16,0	71,2	22,6	22,2	98,6	17,6
-18	17,8	79,3	26,5	24,3	107,9	20,9
-19	19,8	87,9	32,0	26,8	119,0	23,9
-20	20,5	91,2	33,7	27,5	122,3	25,4

HINWEIS: Wenn die Werte für die Propellerdrehzahl negativ sind, läuft der Propeller rückwärts (*Rückwärtsschub*, Seite 24).

Fernbedienung

Abmessungen (B × H × T)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 1/4 Zoll)
Gewicht	109 g (3,8 Unzen) ohne Batterien
Material	Glasfaserverstärktes Nylon
Anzeigetyp	Bei Sonneneinstrahlung gut lesbares, transflektives MIP-Display (Memory in Pixel)
Displayauflösung	R240 x 240 Pixel
Displaygröße (Durchmesser)	30,2 mm (1 3/16 Zoll)
Betriebstemperatur	-15 °C bis 55 °C (5 °F bis 131 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Akkutyp	2 AA-Batterien (nicht im Lieferumfang enthalten)
Akkulaufzeit	240 Stunden bei normalem Gebrauch
Funkfrequenz	2,4 GHz bei 10 dBm (nominal)
Wasserdichtigkeit	IEC 60529 IPX7 ⁷
Sicherheitsabstand zum Kompass	15 cm (6 Zoll)

⁷ Widersteht dem Eindringen von Wasser bis zu einer Tiefe von 1 m bis zu 30 Minuten.

MOB-Sender

Gewicht	21,635 g (schwarzes Modell) 21,222 g (weißes Modell)
Akkutyp	CR2032-Lithium-Knopfzelle
Betriebstemperatur	-15 °C bis 60 °C (5 °F bis 140 °F)
Sicherheitsabstand zum Kompass	5 cm (1,97 Zoll)
Wasserdichtigkeit	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
Funkfrequenz und Übertragungsleistung	2,4 GHz bei +8 dBm (nominal)

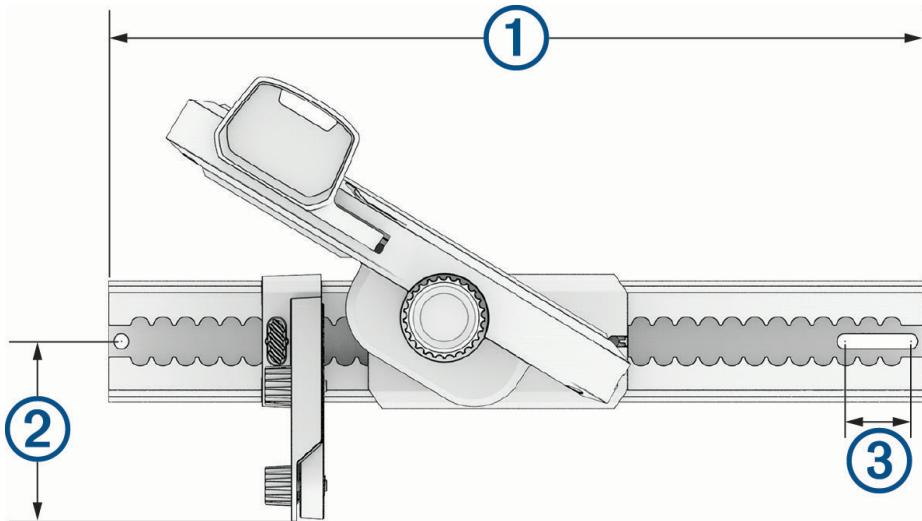
Power Steer Fußpedale

Die Power Steer Fußpedale sind nur im Lieferumfang einiger Modelle enthalten.

Gewicht (vollständiges System, einschließlich Schienen)	3,08 kg (6,8 lb)
Betriebstemperatur	-5 °C bis 40 °C (23 °F bis 104 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Wasserdichtigkeit	IEC 60529 IPX7 ⁹
Sicherheitsabstand zum Kompass	61 cm (24 Zoll)
Stromversorgung	2 AA-Batterien pro Pedal
Funkfrequenz und Übertragungsleistung	2,4 GHz bei 9,1 dBm (maximal)

⁸ Bis zu einer Tiefe von 50 Metern bis zu 30 Minuten wasserbeständig. Weitere Informationen finden Sie unter garmin.com/waterrating.
⁹ Widersteht dem Eindringen von Wasser in einer Tiefe von 1 Meter bis zu 30 Minuten.

Abmessungen



(1)	394 mm (15 1/2 Zoll)
(2)	Mindestens 87 mm (3 7/16 Zoll) (kurzer Stabilisatorarm) Maximal 196 mm (7 11/16 Zoll) (langer Stabilisatorarm)
(3)	32 mm (1 1/4 Zoll)



(4)	141 mm (5 9/16 Zoll)
(5)	21 mm (13/16 Zoll)

Netzwerkschnittstellen und -dienste

Wenn die Geräte über Wi-Fi verbunden sind, verwenden sie möglicherweise folgende Netzwerkschnittstellen und -services. Diese Schnittstellen und Services sind standardmäßig aktiviert, können nicht deaktiviert werden und sind für einen ordnungsgemäßen Gerätetrieb erforderlich.

- Proprietäre Garmin Dienste
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

HINWEIS: Wenn Sie das Gerät mit dem Netzwerk verbinden, werden private Informationen mit dem neu hinzugefügten Gerät synchronisiert.

support.garmin.com