

**GARMIN**<sup>®</sup>

**FORCE<sup>®</sup> PRO**

---

**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](http://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

<b>Erste Schritte</b> .....	<b>1</b>	Beibehalten des Steuerkurses.....	18
Herunterlassen des Motors aus der eingeholten Position.....	1	Ändern des Verhaltens für die Steuerkurs-Fixierung.....	18
Anpassen der Tiefe des Elektromotors.....	2	Navigation.....	19
Einholen des Motors aus der heruntergelassenen Position.....	3	Anhalten und Fortsetzen der Navigation.....	19
Sichern des Sicherungsriemens.....	4	Anhalten der Navigation.....	19
Bedienung.....	4		
Anzeige des Elektromotors.....	5		
Statusanzeige.....	7		
Einrichten des Bugversatzes.....	7		
Austauschen des Propellers.....	8		
<b>Fernbedienung</b> .....	<b>9</b>		
Display der Fernbedienung.....	11		
Navigieren des Menüs.....	12		
Ein- und Ausschalten des Propellers...	13		
Anpassen der Geschwindigkeit des Motors.....	13		
Betrieb eines halb heruntergelassenen Propellers.....	13		
Manuelles Steuern des Trolling Motors.....	14		
Gestensteuerungen.....	14		
Steuern mit Gestensteuerungen.....	14	Speichern des aktiven Tracks.....	22
Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen.....	14	Löschen des aktiven Tracks.....	22
Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen.....	14	Navigieren zum Start des aktiven Tracks.....	22
Einlegen der Batterien in die Fernbedienung.....	14	Verfolgen eines gespeicherten Tracks.....	22
Anbringen der Trageschlaufe.....	15	Anzeigen der Details von gespeicherten Tracks.....	23
Kalibrieren der Fernbedienung.....	15	Bearbeiten des Namens eines gespeicherten Tracks.....	23
Koppeln der Fernbedienung.....	15	Löschen eines gespeicherten Tracks..	23
Koppeln einer zusätzlichen Fernbedienung.....	16		
<b>Autopilot</b> .....	<b>16</b>		
Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses.....	17		
Erfassen von GPS-Signalen.....	17		
Anpassen der Autopilotreaktion.....	17		
Beibehalten der Geschwindigkeit.....	17		
Halten der Position.....	18		
		<b>Rückwärtsschub</b> .....	<b>19</b>
		Wechseln zwischen Vorwärts- und Rückwärtsgang.....	20
		<b>Wegpunkte</b> .....	<b>20</b>
		Erstellen von Wegpunkten.....	20
		Navigieren zu einem Wegpunkt.....	20
		Anzeigen von Wegpunktdetails.....	20
		Bearbeiten von Wegpunktnamen.....	20
		Löschen von Wegpunkten.....	21
		<b>Routen</b> .....	<b>21</b>
		Navigieren von Routen.....	21
		Anzeigen von Routendetails.....	21
		Bearbeiten von Routennamen.....	21
		Löschen von Routen.....	22
		<b>Tracks</b> .....	<b>22</b>
		Speichern des aktiven Tracks.....	22
		Löschen des aktiven Tracks.....	22
		Navigieren zum Start des aktiven Tracks.....	22
		Verfolgen eines gespeicherten Tracks.....	22
		Anzeigen der Details von gespeicherten Tracks.....	23
		Bearbeiten des Namens eines gespeicherten Tracks.....	23
		Löschen eines gespeicherten Tracks..	23
		<b>Einstellungen</b> .....	<b>23</b>
		Elektromotoreinstellungen.....	23
		Drahtlose Netzwerkeinstellungen....	24
		Batteriemanagement-Einstellungen.....	24
		Fernbedienungseinstellungen.....	24
		Beleuchtungseinstellungen.....	24

<b>Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App .....</b>	<b>25</b>	Fußpedal .....	45
<b>Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter.....</b>	<b>25</b>	Netzwerkschnittstellen und -dienste...	45
<b>Herstellen einer Verbindung mit einer Garmin Uhr.....</b>	<b>26</b>		
<b>Software-Updates.....</b>	<b>26</b>		
Aktualisieren der Software mit der ActiveCaptain App .....	27		
<b>Fußpedal.....</b>	<b>28</b>		
Einlegen von Batterien.....	30		
Koppeln des Fußpedals.....	30		
Statusanzeige.....	31		
Deaktivieren der Autopilot-Tasten am Fußpedal.....	31		
<b>Wartungsanforderungen und -zeitplan.....</b>	<b>32</b>		
Überprüfen und Reinigen der Stromanschlüsse.....	33		
Schmieren der Gelenke und Hülsen.....	34		
Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus .....	34		
Überprüfen und Ersetzen der Schienen.....	36		
Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers.....	37		
Wartung der Anoden.....	37		
Wartung der Propelleranode .....	38		
Wartung der Motor-Abdeckungsanode .....	38		
Ersetzen des Zugseils.....	39		
Ausbessern von Lackkratzern.....	39		
<b>Technische Daten.....</b>	<b>40</b>		
Elektromotor .....	40		
Größe im eingeholten Zustand .....	41		
Größe im heruntergelassenen Zustand .....	41		
Informationen zu Motorschub und Stromaufnahme .....	42		
Fernbedienung .....	44		

# Erste Schritte

## ⚠️ WARNUNG

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

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.

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.

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

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.

## ⚠️ ACHTUNG

Tragen Sie die Fernbedienung stets bei sich, wenn Sie den Elektromotor verwenden. Falls der Betrieb des Elektromotors geändert oder der Motor gestoppt werden muss, können Sie auf der Fernbedienung oder dem Fußpedal die Taste ⚡ oder an der Halterung die Taste ⏪ drücken, um den Propeller zu stoppen.

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

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherungsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

## Herunterlassen des Motors aus der eingeholten Position

## ⚠️ ACHTUNG

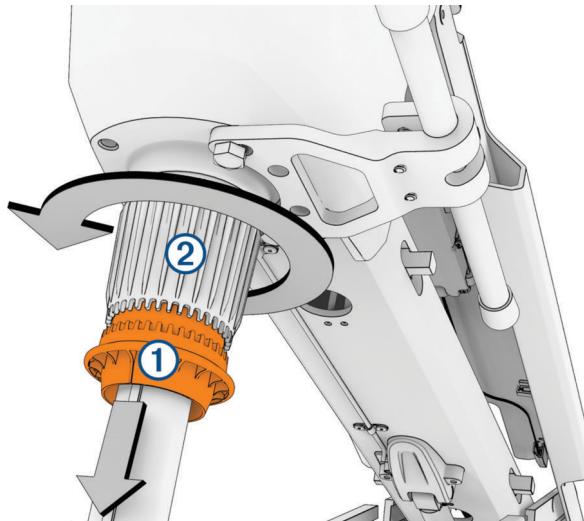
Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

- 1 Lösen Sie den Sicherungsriemen.
- 2 Ziehen Sie das Zugseil vollständig zurück, um die Verriegelung zu lösen, und halten Sie es weiterhin fest.
- 3 Heben Sie den Motor mithilfe des Zugseils nach oben und nach vorne. Senken Sie ihn dann langsam in die heruntergelassene Position ab.
- 4 Drücken Sie bei Bedarf den Halterungsarm nach unten, um den Motor in der heruntergelassenen Position einzurasten.

## Anpassen der Tiefe des Elektromotors

- 1 Bringen Sie den Motor in eine Position, sodass er auf halben Weg zwischen der eingeholten und heruntergelassenen Position stoppt.
- 2 Schieben Sie den Sicherungsring **①** nach unten, um den Ring zum Anpassen der Tiefe zu entsperren.



- 3 Lösen Sie den Ring, **②**, um den Schaft zu entsperren.

**HINWEIS:** Bereiten Sie sich darauf vor, dass der Motor beim Lösen des Rings nach unten rutscht.

- 4 Erhöhen oder verringern Sie die Tiefe des Elektromotors.
- 5 Ziehen Sie den Ring an der Basis des Steuerungssystemgehäuses an.
- 6 Schieben Sie den Sicherungsring auf dem Ring zum Anpassen der Tiefe wieder nach oben.
- 7 Wählen Sie eine Aktion:
  - Wenn Sie den Elektromotor herunterlassen, bringen Sie den Motor in die vollständig heruntergelassene Position und überprüfen Sie die Tiefe.
  - Wenn Sie den Elektromotor einholen, bringen Sie den Motor in die eingeholte Position und stellen Sie sicher, dass der Motor auf den Metallschienen nahe der Kante des Bugs aufliegt ([Einholen des Motors aus der heruntergelassenen Position, Seite 3](#)).
- 8 Wiederholen Sie den Vorgang bei Bedarf, um die richtige Tiefe für die heruntergelassene oder eingeholte Position einzustellen.

# Einholen des Motors aus der heruntergelassenen Position

## ⚠ ACHTUNG

Achten Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors darauf, dass Sie einen sicheren Stand haben, und seien Sie sich bewusst, dass Oberflächen in der Nähe des Motors glatt sein könnten. Falls Sie beim Einholen oder Herunterlassen des Motors den Halt verlieren, könnte dies zu Verletzungen führen.

Seien Sie sich beim Einholen oder Herunterlassen des Motors bewusst, dass bei beweglichen Teilen das Risiko des Einklemmens besteht und es dadurch zu Personenschäden kommen kann.

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherungsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

## HINWEIS

Der Motor darf sich nicht mehr in eine Richtung drehen, wenn Sie ihn in die eingeholte Position heben. Wenn sich der Motor noch in eine Richtung dreht, wenn Sie ihn in die eingeholte Position heben, könnte er das Steuerungssystem beschädigen.

- 1 Halten Sie den Griff senkrecht zum Zugseil. Ziehen Sie dann am Zugseil, um die Verriegelung zu lösen, und heben Sie den Motor aus der heruntergelassenen Position.

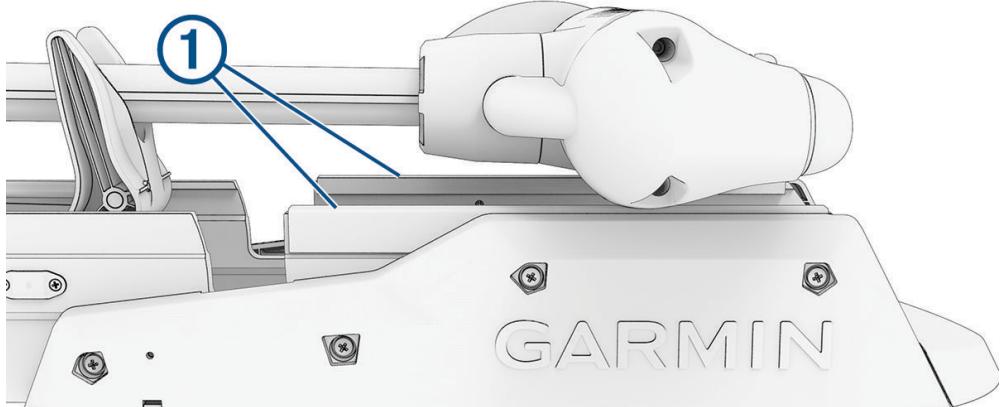
## HINWEIS

Sie müssen den Griff immer senkrecht zum Seil halten, wenn sie daran ziehen, um eine übermäßige Abnutzung zu vermeiden, die das Seil beschädigen könnte.

- 2 Passen Sie bei Bedarf die Tiefe des Motors an, damit er auf den Schienen ① der Halterungsbasis aufliegt (*Anpassen der Tiefe des Elektromotors, Seite 2*).

## HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass der Motor in der eingeholten Position fest auf den Schienen aufliegt. Falls die Tiefe des Motors zu flach angepasst ist, drückt er evtl. auf die Gasdruckfeder. Falls die Tiefe des Motors zu tief angepasst ist, ragt er evtl. über das Ende der Halterungsbasis hinaus. Liegt der Motor nicht auf den Schienen, wenn er eingeholt ist, wird er beschädigt.



- 3 Drücken Sie bei Bedarf auf das Steuerungssystemgehäuse, um den Motor in der eingeholten Position einzurasten.
- 4 Sichern Sie den Sicherungsriemen (*Sichern des Sicherungsriemens, Seite 4*).

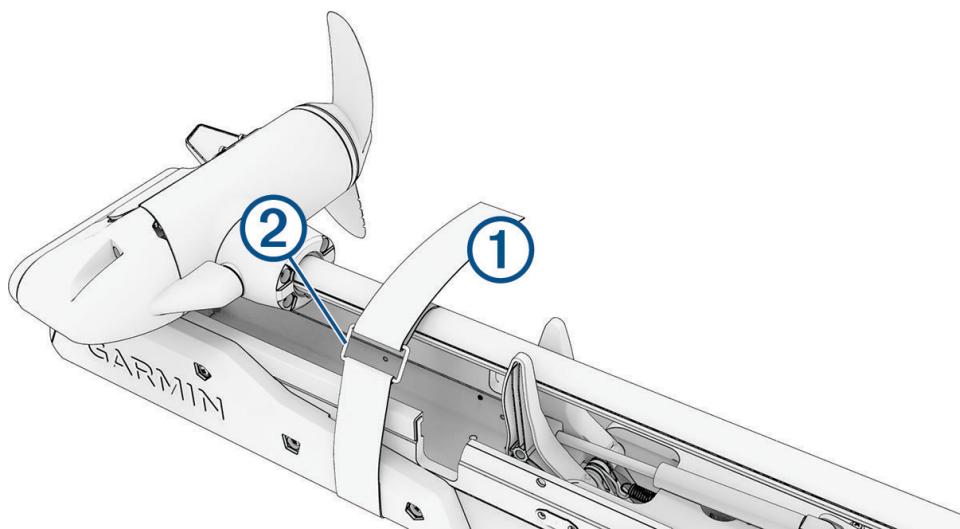
## Sichern des Sicherungsriemens

### ⚠ ACHTUNG

Sie müssen nach dem Einholen des Elektromotors immer den Sicherungsriemen befestigen, damit der Motor nicht unerwartet heruntergelassen wird. Ein unerwartetes Herunterlassen des Motors könnte zu Verletzungen und Schäden am Boot und am Elektromotor führen.

Der Sicherungsriemen sorgt dafür, dass der Motor in der eingeholten Position sicher an der Basis befestigt ist, und er verhindert ein unbeabsichtigtes Herunterlassen.

- 1 Achten Sie darauf, dass sich der Motor in der eingeholten Position befindet. Legen Sie das lange Ende des Riems **①** von oben über den Motor.



- 2 Führen Sie das Ende des Riems durch die Schnalle **②** am anderen Ende des Riems.
- 3 Ziehen Sie den Riemen durch die Schnalle, bis der Motor damit fest an der Halterung gesichert ist.
- 4 Ziehen Sie den Riemen von der Schnalle weg, und drücken Sie ihn an, um ihn an der anderen Seite des Riems zu befestigen.

## Bedienung

Alle Funktionen des Elektromotors lassen sich über die mitgelieferte Fernbedienung bedienen ([Fernbedienung, Seite 9](#)).

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

- Das Fußpedal ([Fußpedal, Seite 28](#)).
- Ein Mobilgerät mit der ActiveCaptain® App ([Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App, Seite 25](#)).
- Ein kompatibler Garmin® Kartenplotter ([Herstellen einer Verbindung mit einem Kartenplotter, Seite 25](#)).
- Eine kompatible Garmin Uhr ([Herstellen einer Verbindung mit einer Garmin Uhr, Seite 26](#)).

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

## Anzeige des Elektromotors

### ACHTUNG

Halten Sie große Gegenstände aus Metall, beispielsweise einen Werkzeugkasten, während des Betriebs des Motors vom Anzeigefeld fern. Große Gegenstände aus Metall können den Magnetkompass stören, was die Leistung des integrierten Autopiloten beeinträchtigen und zu Personen- oder Sachschäden führen kann.

Auf der Anzeige des Elektromotors werden wichtige Informationen auf einen Blick angezeigt.

**HINWEIS:** Die Beleuchtung der Anzeige reagiert auf das Umgebungslicht und wird nachts automatisch abgeblendet.



 Geschwindigkeit	Grün: Geschwindigkeit bei Vorwärtsschub. Rot: Geschwindigkeit bei Rückwärtsschub. Die Anzahl der Balken gibt die Geschwindigkeit von Propeller oder Tempomat an ( <a href="#">Anpassen der Geschwindigkeit des Motors, Seite 13</a> ). <b>HINWEIS:</b> Bei Rückwärtsschub ist der Motor lauter, produziert weniger Schub und ist weniger effizient als bei Vorwärtsschub.
 Batteriestatus des Elektromotors	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. <b>HINWEIS:</b> Akkuladestandsanzeigen sind für Bleiakkus optimiert und für andere Akkutypen, beispielsweise Lithium-Ionen-Akkus, möglicherweise ungenau.
 Status des GPS-Signals	Grün: Das GPS-Signal des Motors ist gut. Gelb: Das GPS-Signal des Motors ist schwach. Rot: Der Motor hat kein GPS-Signal erfasst.
 Motorstatus	Grün: Der Motor funktioniert normal. Rot (leuchtet): Die Software des Motors wird gestartet. Rot (blinkt): Es liegt ein Systemfehler vor. Blau: Der Motor befindet sich im Kopplungsmodus. Gelb: Der Motor befindet sich im Wiederherstellungsmodus (für Software-Updates und Wiederherstellungsverfahren).
 Einschalttaste	Drücken Sie die Taste, um den Motor ein- oder auszuschalten. <b>HINWEIS:</b> Standardmäßig schaltet sich der Elektromotor automatisch ein, wenn er mit Strom versorgt wird. Sie müssen nicht diese Taste drücken, um ihn einzuschalten. Dies kann in den Einstellungen geändert werden ( <a href="#">Elektromotoreinstellungen, Seite 23</a> ). Der Elektromotor schaltet sich automatisch aus, wenn er sich zwei Stunden lang in der eingeholten Position befindet. Wenn sich der Propeller dreht, drücken Sie die Taste, um den Propeller zu stoppen. Drücken Sie die Taste drei Mal, um den Kopplungsmodus zu aktivieren.
 Propellerstatus	Leuchtet, wenn der Propeller aktiv ist ( <a href="#">Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 13</a> ).
 Status der Steuerkurs-Fixierung	Leuchtet, wenn die Steuerkurs-Fixierung aktiv ist ( <a href="#">Beibehalten des Steuerkurses, Seite 18</a> ).
 Status der Ankersperre	Leuchtet, wenn die Ankersperre aktiv ist ( <a href="#">Halten der Position, Seite 18</a> ).

## Statusanzeige

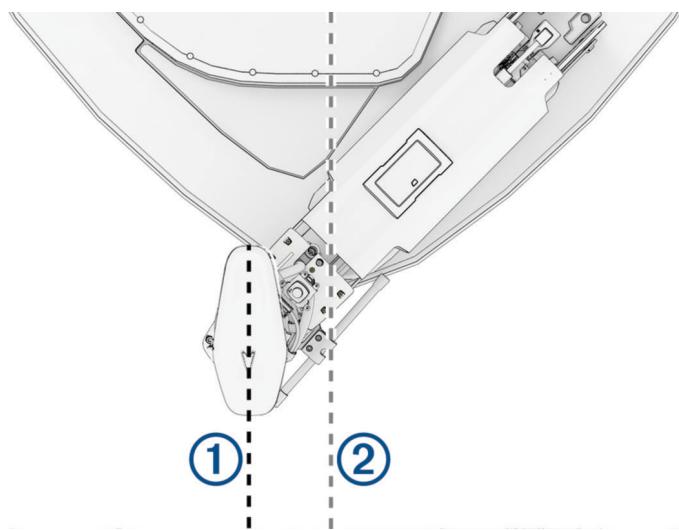
Die ↗ LED zeigt den Motorstatus an

Grün	Normaler Betrieb
Rot	Leuchtet: Systemstart Blinkt: Systemfehler
Blau	Kopplungsmodus
Gelb	Wiederherstellungsmodus (für Software-Updates und Wiederherstellungsverfahren)

## Einrichten des Bugversatzes

Basierend auf dem Montagewinkel ist der Elektromotor evtl. nicht auf die Bootsmitte ausgerichtet. Sie erzielen die besten Ergebnisse, wenn Sie den Bugversatz einrichten.

- 1 Passen Sie mit der Fernbedienung den Winkel des Elektromotors ① an, sodass er auf die Bootsmitte ② ausgerichtet ist und gerade nach vorne zeigt.



- 2 Wählen Sie auf der Fernbedienung die Option > **Einstellungen > Elektro-Bootsmotor > Kalibrieren > Bugversatz**.
- 3 Drücken Sie ⏪ oder ⏩, um den Bugversatz anzupassen.
- 4 Drücken Sie ⏴, um den Bugversatz einzurichten.
- 5 Wiederholen Sie diesen Vorgang bei Bedarf.

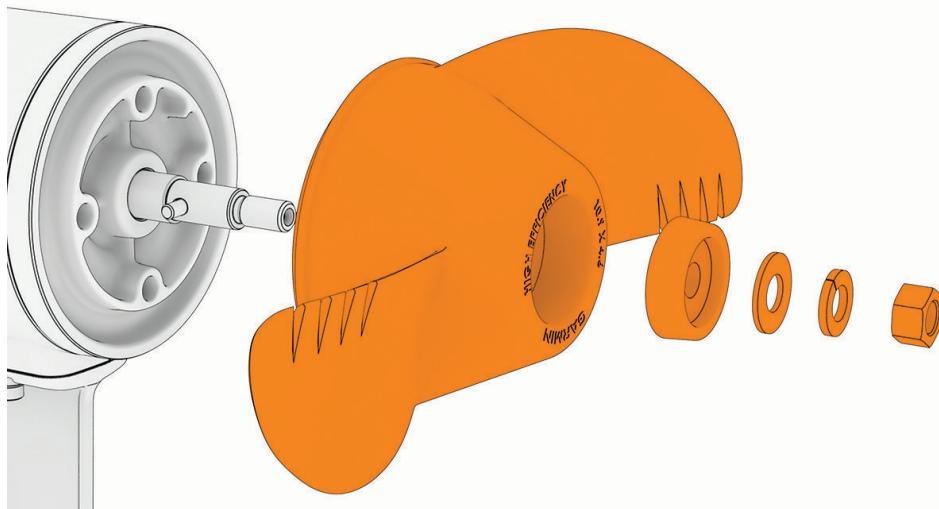
## Austauschen des Propellers

### **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.

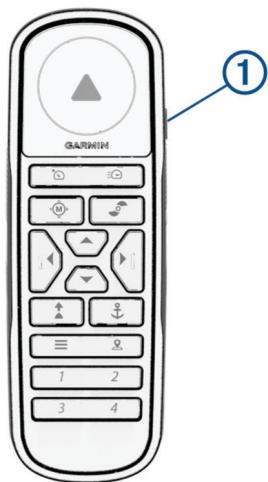
Der Force Pro Trolling Motor umfasst einen Hochleistungspropeller und einen Weedless-Propeller. Folgen Sie diesen Schritten, wenn Sie die Propeller austauschen.

- 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) anzu ziehen und so den Propeller zu sichern.

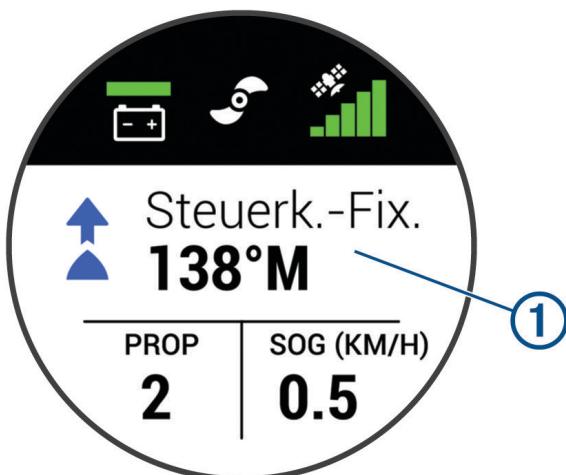
## Fernbedienung



Taste	Beschreibung
 1	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 ( <a href="#">Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 17</a> ). 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 ( <a href="#">Manuelles Steuern des Trolling Motors, Seite 14</a> ). Halten Sie die Taste gedrückt, um mit Gestensteuerungen zu steuern ( <a href="#">Steuern mit Gestensteuerungen, Seite 14</a> ).
	Drücken Sie die Taste, um den Propeller ein- oder auszuschalten ( <a href="#">Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 13</a> ). Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln ( <a href="#">Rückwärtsschub, Seite 19</a> ).
	Drücken Sie die Taste, um im Menü zu navigieren ( <a href="#">Navigieren des Menüs, Seite 12</a> ). 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  , um Stufenwenden in 1-Grad-Schritten durchzuführen, oder halten Sie die Taste gedrückt, um in 5-Grad-Schritten zu steuern. Drücken Sie  und  , um die Geschwindigkeit schrittweise zu ändern, oder halten Sie die Taste gedrückt, um die Geschwindigkeit beständig zu ändern. Wenn die Geschwindigkeit auf Null gesetzt ist, drücken Sie  , um den Rückwärtsgang einzulegen ( <a href="#">Rückwärtsschub, Seite 19</a> ).
	Drücken Sie die Taste, um die Steuerkurs-Fixierung zu aktivieren. Bei der Steuerkurs-Fixierung wird mithilfe des Elektromotors der aktuelle Steuerkurs beibehalten ( <a href="#">Beibehalten des Steuerkurses, Seite 18</a> ). 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 ( <a href="#">Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen, Seite 14</a> ).
	Drücken Sie die Taste, um die Ankersperre zu aktivieren. Bei der Ankersperre wird mithilfe des Elektromotors die Position beibehalten ( <a href="#">Halten der Position, Seite 18</a> ). 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 ( <a href="#">Anpassen der gehaltenen Position mit Gestensteuerungen, Seite 14</a> ).

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. <sup>1</sup>

## Display der Fernbedienung



<sup>1</sup> Erfordert eine Verbindung mit einem kompatiblen Garmin Kartenplotter. Anweisungen finden Sie im Benutzerhandbuch des Kartenplotters.

1	<p>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.</p>
	<p>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.</p> <p><b>HINWEIS:</b> Die Ladestandsanzeige ist standardmäßig für Bleiakkus optimiert (<a href="#">Batteriemanagement-Einstellungen, Seite 24</a>).</p> <p><b>TIPP:</b> Sie können die Darstellung des Batteriestatus des Elektromotors ändern, damit eine numerische Spannung anstelle eines Symbols angezeigt wird (<a href="#">Elektromotoreinstellungen, Seite 23</a>).</p> <p>Zeigen Sie den Batteriestand der Fernbedienung an, indem Sie  drücken.</p>
	<p>Zeigt den Status des Propellers an. Weiß, dreht sich: Der Propeller liefert Vorwärtsschub. Rot, dreht sich: Der Propeller liefert Rückwärtsschub.<sup>2</sup> Dreht sich nicht: Der Propeller ist eingeschaltet. Die Geschwindigkeit ist auf Null eingestellt. Nicht angezeigt: Der Propeller ist aus.</p>
	Zeigt die GPS-Signalstärke des Elektromotors an.
PRO.	<p>Zeigt die Geschwindigkeitsstufe des Propellers an (<a href="#">Anpassen der Geschwindigkeit des Motors, Seite 13</a>).</p> <p>Wenn der Propeller aktiv Rückwärtsschub liefert, wird die Geschwindigkeitsstufe rot angezeigt.<sup>2</sup></p> <p><b>HINWEIS:</b> Die Propellergeschwindigkeit wird nicht angezeigt, wenn der Motor den Tempomaten verwendet.</p>
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.

<sup>2</sup> 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 aus der eingeholten Position, Seite 1](#)).

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

- 2 Drücken Sie auf der Fernbedienung die Taste , um den Propeller einzuschalten.

- 3 Drücken Sie erneut , um den Propeller auszuschalten.

## Anpassen der Geschwindigkeit des Motors

Drücken Sie auf der Fernbedienung  bzw. , um die Geschwindigkeit zu erhöhen oder zu verringern.

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  drücken, um den Propeller einzuschalten.

## 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 , um zur vorherigen Propellerdrehzahl zurückzukehren.

**TIPP:** Beim Fahren mit maximaler Drehzahl können Sie auf der Fernbedienung die Taste  drücken, um die Propellerdrehzahl langsam zu verringern.

## Betrieb eines halb heruntergelassenen Propellers

In bestimmten Situationen ist ein Betrieb des Propellers des Trolling Motors im halb heruntergelassenen Zustand möglich, beispielsweise beim Fahren über Pflanzen oder Hindernissen unter Wasser.

- 1 Der Trolling Motor muss sich in der heruntergelassenen Position befinden. Ziehen Sie dann das Zugseil vollständig nach oben, um die Verriegelung zu lösen, und halten Sie es weiterhin fest.
  - 2 Ziehen Sie das Zugseil nach oben und nach hinten, um den Motor langsam anzuheben, bis er so hoch ist, dass er nicht mit Pflanzen oder Hindernissen in Berührung kommt.  
Der Propeller dreht sich nicht mehr, und der Motor dreht sich zur Seite.
  - 3 Verwenden Sie die Fernbedienung oder das Fußpedal, um den Propeller einzuschalten und den Motor bei Bedarf zu steuern.
- HINWEIS:** Wenn Sie den Motor mehr als halbhoch ziehen, stoppt der Propeller aus Sicherheitsgründen automatisch, jedoch dreht sich der Motor nicht zur Seite.
- 4 Wenn Sie das Hindernis hinter sich gelassen haben, senken Sie den Motor langsam in die heruntergelassene Position ab, oder heben Sie ihn in die eingeholte Position.

Nachdem Sie den Motor im halb heruntergelassenen Zustand betrieben haben, müssen Sie ihn evtl. manuell auf eine Seite drehen, bevor Sie ihn in die eingeholte Position heben, damit er ordnungsgemäß auf den Schienen liegt.

## 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 , um zu steuern.

**TIPP:** Sie können zum Steuern auch Gesteuerungen verwenden ([Steuern mit Gesteuerungen, Seite 14](#)).

## 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 17](#)) und den Kompass in der Fernbedienung kalibrieren ([Kalibrieren der Fernbedienung, Seite 15](#)), 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 13](#)).

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 Gesteuerungen

Sie können die Fernbedienung bewegen, um die Steuerkurs-Fixierung anzupassen ([Beibehalten des Steuerkurses, Seite 18](#)).

1 Schalten Sie bei Bedarf den Propeller ein ([Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 13](#)).

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 Gesteuerungen

Bewegen Sie die Fernbedienung, um die Position während der Verwendung der Ankersperre anzupassen ([Halten der Position, Seite 18](#)).

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.

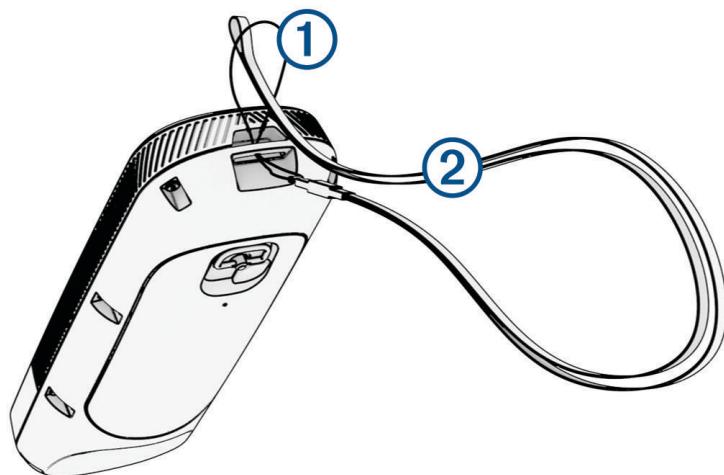
1 Drehen Sie den D-Ring gegen den Uhrzeigersinn und ziehen Sie die Abdeckung nach oben ab.

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 Gestensteuerungen 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.

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 Pro 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 17*). Sie benötigen ein GPS-Signal, um einen Autopilot-Modus zu aktivieren (*Erfassen von GPS-Signalen, Seite 17*).

Sie können alle Autopilot-Modi über die mitgelieferte Fernbedienung aktivieren und steuern (*Fernbedienung, Seite 9*). Sie können bestimmte Autopilotfunktionen mit anderen kompatiblen Geräten steuern (*Bedienung, Seite 4*).

**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 17*).

Der Force Pro unterstützt folgende Autopilotfunktionen:

**Tempomat:** Der Motor steuert automatisch die Propellerdrehzahl, um eine Zielgeschwindigkeit beizubehalten (*Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 17*).

**Ankersperre:** Der Motor steuert und betreibt den Propeller automatisch, um die Position beizubehalten (*Halten der Position, Seite 18*).

**Steuerkurs-Fixierung:** Der Motor steuert automatisch, damit das Boot demselben Steuerkurs folgt (*Beibehalten des Steuerkurses, Seite 18*).

**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 19*).

## 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 Boot 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 aus der eingeholten Position, Seite 1](#)).
- 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.  
Während der Kompasskalibrierung können Sie das Boot mit einem Fußpedal, einer Fernbedienung oder einem Außenbordmotor steuern.

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 17](#)).

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 16](#)).

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 17](#)).

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 14](#)).

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 17](#)).

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 ([Anpassen der Steuerkurs-Fixierung mit Gestensteuerungen, Seite 14](#)).

**TIPP:** Während Sie diesen Autopilot-Modus verwenden, können Sie auch die Geschwindigkeit mithilfe des Tempomats beibehalten ([Beibehalten der Geschwindigkeit, Seite 17](#)).

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 17](#)).

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 20](#)).
- Beginnen Sie mit der Navigation einer gespeicherten Route ([Navigieren von Routen, Seite 21](#)).
- Beginnen Sie damit, einen aktiven Track erneut zu verfolgen ([Navigieren zum Start des aktiven Tracks, Seite 22](#)).
- Beginnen Sie mit der Navigation eines gespeicherten Tracks ([Verfolgen eines gespeicherten Tracks, Seite 22](#)).

**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 17](#)).

## 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 13).

Der Trolling Motor navigiert zur Wegpunktposition ([Navigation](#), Seite 19).

## 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 13](#)).

Der Elektromotor navigiert die Route in der gewählten Richtung ([Navigation, Seite 19](#)).

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 23](#)).

## 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 13](#)).

Der Trolling Motor navigiert entlang der zurückgelegten Strecke zurück zum Ausgangspunkt des aktiven Tracks ([Navigation, Seite 19](#)).

## 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 13](#)).

Der Trolling Motor steuert in der gewählten Richtung entlang des gespeicherten Tracks ([Navigation, Seite 19](#)).

## 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 24).

**Kalibrieren:** Kalibriert den Kompass des Elektromotors (*Kalibrieren des Elektromotor-Kompasses*, Seite 17) und richtet den Bugversatz des Elektromotors ein (*Einrichten des Bugversatzes*, Seite 7).

**Einheiten:** Richtet die Maßeinheiten ein.

**Stromverwaltung:** Definiert Einstellungen bezüglich der Batterie des Elektromotors (*Batteriemanagement-Einstellungen*, Seite 24).

**Signaltöne:** Deaktiviert oder aktiviert Signaltöne für Autopilot-Benachrichtigungen.

**Seite für eingeholten Propeller:** Legt fest, zu welcher Seite des Elektromotors sich der Propeller dreht, wenn der Elektromotor eingeholt wird. Dies ist hilfreich, wenn Sie andere Teile in der Nähe des eingeholten Propellers lagern.

**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 18).

**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 17).

**Navigationsverstärkung:** Legt die Stufe der Autopilotreaktion in anderen Autopilot-Modi fest (*Anpassen der Autopilotreaktion*, Seite 17).

**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 25](#)).

**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 24](#))

**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 15](#)).

**Koppeln:** Koppelt die Fernbedienung mit dem Elektromotor ([Koppeln der Fernbedienung, Seite 15](#)).

**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.

**Alarne:** 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\\_pro/compatible](http://garmin.com/force_pro/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\\_pro/compatible](http://garmin.com/force_pro/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/](http://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/](http://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.

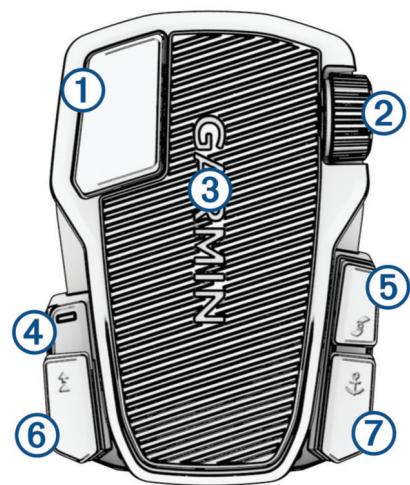
- 1 Richten Sie den Elektromotor bei Bedarf für die Verwendung mit der ActiveCaptain App ein ([Herstellen einer Verbindung mit einem Mobilgerät über die ActiveCaptain App, Seite 25](#)).
- 2 Verbinden Sie das Mobilgerät wieder mit dem speziellen Wi-Fi Netzwerk des Elektromotors.  
Über die Verbindung 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.

# Fußpedal

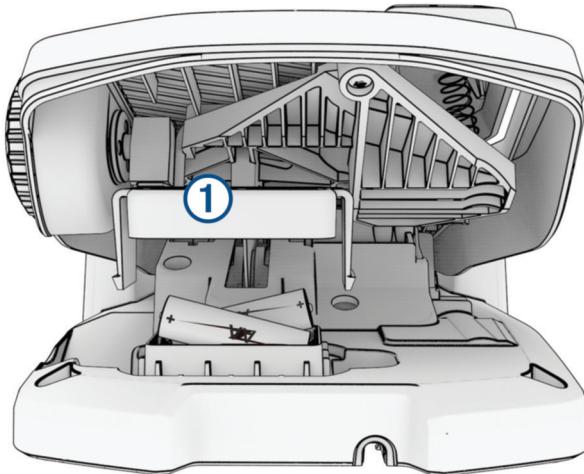


①	Vorübergehende Steuerung des Propellers	Halten Sie die Taste gedrückt, um den Propeller bei der festgelegten Geschwindigkeit einzuschalten. Lassen Sie die Taste los, um den Propeller auszuschalten.
②	Geschwindigkeitsrad	Drehen Sie das Rad nach vorne, um die Propellergeschwindigkeit oder die Geschwindigkeit des Tempomaten zu erhöhen. Drehen Sie das Rad nach hinten, um die Propellergeschwindigkeit oder die Geschwindigkeit des Tempomaten zu verringern. <b>HINWEIS:</b> Das Geschwindigkeitsrad ist inaktiv, wenn die Ankersperre aktiviert ist.
③	Steuerungs-pedal	Drücken Sie das Pedal mit den Zehen, um den Motor im Uhrzeigersinn zu drehen. Drücken Sie das Pedal mit der Ferse, um den Motor entgegen dem Uhrzeigersinn zu drehen. <b>HINWEIS:</b> Wenn die Ankersperre oder die Steuerkurs-Fixierung aktiviert ist oder Sie einer Route folgen, kippen Sie das Pedal oder drücken Sie eine Taste, um die manuelle Steuerung mit der vorherigen Propellergeschwindigkeit wieder aufzunehmen.
④	Status-LED	Zeigt den Status des Fußpedals an ( <a href="#">Statusanzeige, Seite 31</a> ).
⑤	Fortlaufende Steuerung des Propellers	Drücken Sie die Taste, um den Propeller ein- oder auszuschalten ( <a href="#">Ein- und Ausschalten des Propellers, Seite 13</a> ). Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln ( <a href="#">Rückwärtsschub, Seite 19</a> ).
⑥	Steuerkurs-Fixierung	Drücken Sie die Taste einmal, um den aktuellen Steuerkurs festzulegen und beizubehalten ( <a href="#">Beibehalten des Steuerkurses, Seite 18</a> ). Drücken Sie die Taste erneut, um die Steuerkurs-Fixierung zu deaktivieren, den Propeller zu stoppen und die manuelle Steuerung wieder aufzunehmen. Drücken Sie die Taste zweimal, um Autopilotfunktionen zu deaktivieren (sofern sie aktiviert sind), den Propeller zu stoppen und zwischen Vorwärts- und Rückwärtsschub zu wechseln ( <a href="#">Rückwärtsschub, Seite 19</a> ). <b>TIPP:</b> Sie können die Taste deaktivieren, indem Sie sie sechsmal drücken. Wenn Sie sie erneut sechsmal drücken, wird sie wieder aktiviert.
⑦	Ankersperre	Drücken Sie die Taste, um die Ankersperre zu aktivieren. Bei der Ankersperre wird mithilfe des Elektromotors die Position beibehalten ( <a href="#">Halten der Position, Seite 18</a> ). Drücken Sie die Taste erneut, um die Ankersperre zu deaktivieren und zum vorherigen Steuerungsmodus zurückzukehren. <b>TIPP:</b> Sie können die Taste deaktivieren, indem Sie sie sechsmal drücken. Wenn Sie sie erneut sechsmal drücken, wird sie wieder aktiviert.

## Einlegen von Batterien

Das Fußpedal kann mit zwei AA-Alkali-, NiMH- oder Lithium-Batterien (nicht im Lieferumfang enthalten) betrieben werden. Die besten Ergebnisse erzielen Sie mit Lithium-Batterien.

- 1 Heben Sie die Vorderseite des Pedals so weit wie möglich an.
- 2 Drücken Sie die Seiten der Batterieabdeckung ① zusammen, und ziehen Sie sie nach oben, um sie zu entfernen.



- 3 Legen Sie zwei AA-Batterien ein, und achten Sie dabei auf die korrekte Ausrichtung der Pole.
- 4 Setzen Sie die Batterieabdeckung über die Batterien, und drücken Sie sie nach unten, bis beide Seiten einrasten.

## Koppeln des Fußpedals

Das Fußpedal ist ab Werk mit dem Elektromotor gekoppelt. Falls die Verbindung verloren ging, müssen Sie jedoch evtl. eine erneute Kopplung durchführen.

- 1 Schalten Sie den Elektromotor ein.
  - 2 Drücken Sie auf dem Anzeigefeld des Elektromotors drei Mal ⚡, um den Kopplungsmodus zu aktivieren. Das Symbol ⚡ auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet blau, während eine Verbindung gesucht wird.
  - 3 Das Fußpedal muss sich in einer Entfernung von maximal 1 m (3 Fuß) zur Anzeige des Elektromotors befinden.
  - 4 Verbinden Sie das Fußpedal über das Netzkabel mit der Stromversorgung, oder legen Sie Batterien ein, um es einzuschalten.
  - 5 Halten Sie innerhalb von 30 Sekunden nach dem Einschalten des Fußpedals die Taste ⚡ gedrückt, bis die Status-LED am Fußpedal blau leuchtet.
  - 6 Lassen Sie ⚡ los.
- Die Status-LED am Fußpedal leuchtet blau, während es nach einer Verbindung sucht. Wenn die Kopplung mit dem Elektromotor erfolgreich war, schaltet sie sich aus.
- Das Symbol ⚡ auf dem Anzeigefeld des Elektromotors leuchtet grün, wenn die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.

## Statusanzeige

Die LED am Fußpedal zeigt den Status des Fußpedals an.

Leuchtet grün	Das Fußpedal schaltet sich ein.
Leuchtet und blinkt blau	Das Fußpedal wird gekoppelt. Die LED schaltet sich aus, wenn es eine Verbindung mit dem Elektromotor hergestellt hat oder das Zeitlimit der Kopplung erreicht wurde, ohne dass eine Verbindung hergestellt wurde.
Blinkt grün, wenn eine Taste gedrückt wird	Das Fußpedal ist mit dem Elektromotor verbunden und sendet einen Befehl für die Taste, die gedrückt wird.
Blinkt rot, wenn eine Taste gedrückt wird	Das Fußpedal ist nicht mit dem Elektromotor verbunden.
Aus	Die LED schaltet sich aus, wenn das Pedal mit dem Elektromotor verbunden ist und keine Befehle sendet. Auf diese Weise wird die Batterie-Laufzeit verlängert.

## Deaktivieren der Autopilot-Tasten am Fußpedal

Zum Deaktivieren oder erneuten Aktivieren der Autopilot-Tasten am Fußpedal müssen Sie zunächst sicherstellen, dass das Fußpedal mit Strom versorgt wird.

Sie können die Taste für die Steuerkurs-Fixierung (⬆) und die Taste für die Ankersperre (⚓) am Fußpedal einzeln deaktivieren, damit diese nicht versehentlich betätigt werden.

Drücken Sie die Taste sechsmal schnell, um sie zu deaktivieren.

Die Status-LED leuchtet 1 Sekunde lang rot, um anzuseigen, dass die Taste deaktiviert ist.

**TIPP:** Wenn Sie die Taste wieder aktivieren möchten, drücken Sie sie schnell sechsmal. Die Status-LED leuchtet 1 Sekunde lang grün, um anzuseigen, dass die Taste aktiviert ist.

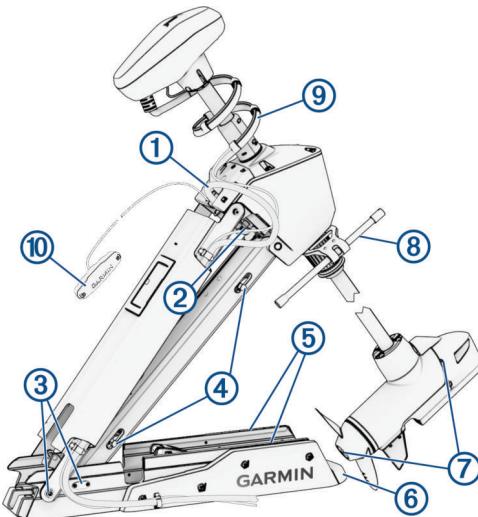
# Wartungsanforderungen und -zeitplan

## HINWEIS

Nach Verwendung des Motors in Salz- oder Brackwasser müssen Sie den gesamten Motor mit Frischwasser abspülen und mit einem weichen Tuch Silikonspray auf Wasserbasis auftragen. Sprühen Sie kein Wasser an die Schafkappe. Dies könnte zu einem Wassereintritt führen, der zu Produktschäden führen könnte.

Zum Aufrechterhalten der Garantie müssen Sie routinemäßige Wartungsarbeiten durchführen, um den Motor zur Verwendung während der Saison vorzubereiten. Wenn Sie den Motor in trockenen und staubigen Umgebungen transportieren, beispielsweise auf Schotterstraßen oder unbefestigten Straßen, sollten Sie diese Arbeiten während der Saison nach Bedarf wiederholen.

Wartungsanweisungen und Informationen zu Ersatzteilen finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).



- Überprüfen Sie das Netzkabel ① auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie es bei Bedarf.<sup>3</sup>
- Überprüfen und reinigen Sie die Stromanschlüsse und ziehen Sie bei Bedarf die Muttern ② an (*Überprüfen und Reinigen der Stromanschlüsse*, Seite 33).
- Schmieren Sie die Gelenke und Hülsen ③ (*Schmieren der Gelenke und Hülsen*, Seite 34).
- Reinigen und schmieren Sie den Riegelmechanismus zum Einholen und Herunterlassen ④ (*Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus*, Seite 34).
- Überprüfen Sie die Montageschienen ⑤ und ersetzen Sie sie bei Bedarf (*Überprüfen und Ersetzen der Schienen*, Seite 36).
- Prüfen Sie den Stoßfänger ⑥ und ersetzen Sie ihn bei Bedarf (*Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers*, Seite 37).
- Reinigen oder ersetzen Sie die Anoden im Motor des Propellerantriebs ⑦ (*Wartung der Anoden*, Seite 37).
- Falls montiert, müssen Sie die Gummianschlüsse an den Enden des Stabilisators ⑧ auf Verschleiß prüfen und bei Bedarf austauschen.
- Überprüfen Sie das Spulenkabel ⑨ auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie es bei Bedarf.<sup>3</sup>
- Überprüfen Sie das Zugseil und den Griff ⑩ auf Anzeichen von Abnutzung und ersetzen Sie sie bei Bedarf (*Ersetzen des Zugseils*, Seite 39).

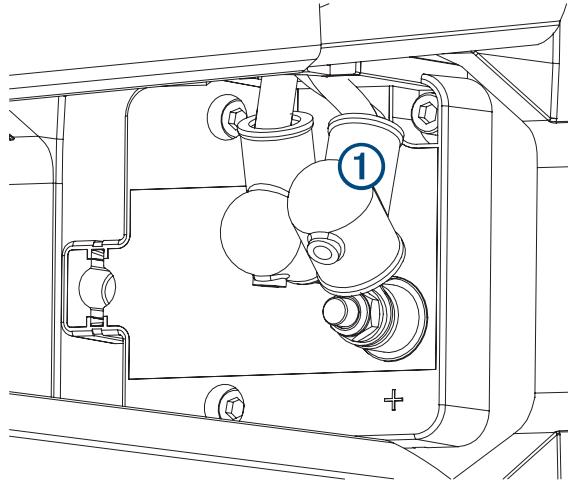
<sup>3</sup> Informationen zum Austausch finden Sie im *Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).

# Überprüfen und Reinigen der Stromanschlüsse

## ⚠️ WARNUNG

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.

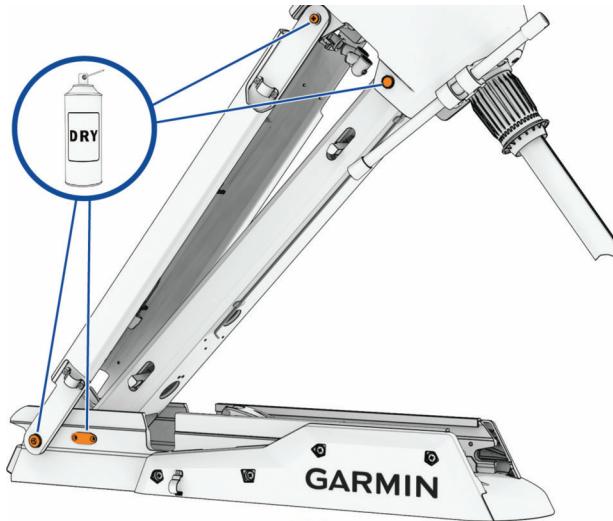
- 1 Wenn sich der Motor in der ausgefahrenen Position befindet, entfernen Sie die Gummiabdeckungen von den Plus- und Minuspolen ①.



- 2 Prüfen Sie, ob die Anschlussmuttern fest sitzen und sich die Ringanschlüsse nicht bewegen können.
  - 3 Verwenden Sie bei Bedarf einen Drehmomentschlüssel und eine 10-mm-Stecknuss, um sicherzustellen, dass die Muttern mit einem Drehmoment von 4 Nm (36 lbf-in) angezogen sind.
  - 4 Reinigen Sie bei Bedarf die Anschlüsse mit einer Drahtbürste, um Sie von Korrosion zu befreien.
- HINWEIS:** Im Fall von starker Korrosion müssen Sie eventuell die Netzkabel entfernen, um sie gründlich zu reinigen. Detaillierte Anweisungen zum Trennen und Entfernen der Netzkabel vom Motor finden Sie im *Force Pro Trolling Motor – Handbuch für den Außendienst* unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).
- 5 Tragen Sie auf die Verbindungen ein dielektrisches Fett auf.
  - 6 Setzen Sie die Gummiabdeckungen wieder fest auf die Stromversorgungsklemmen.

## Schmieren der Gelenke und Hülsen

- 1 Tragen Sie ein Antihaft-Trockenschmiermittel auf jeden Gelenkpunkt auf, auch im Bereich zwischen den beweglichen Teilen.



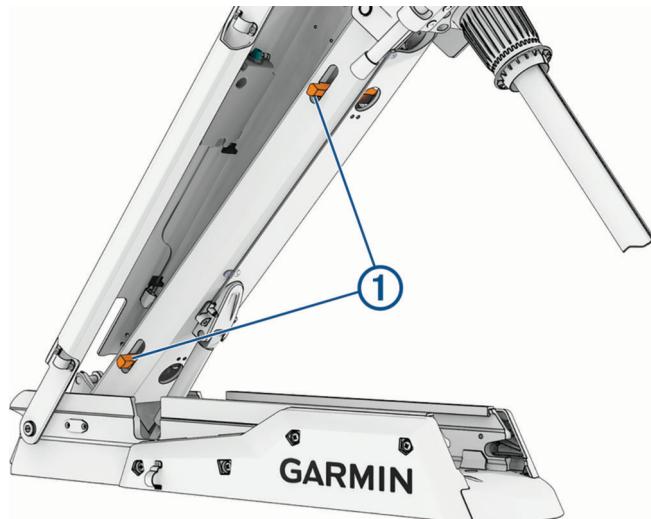
- 2 Bewegen Sie den Motor ein paarmal aus der eingefahrenen in die ausgefahrenen Position und zurück, um das Schmiermittel zu verteilen.
- 3 Falls erforderlich, tragen Sie zusätzliches Schmiermittel auf und wiederholen Sie den vorherigen Schritt.
- 4 Lassen Sie das Schmiermittel gemäß den Anweisungen des Herstellers trocknen.

## Reinigen und Schmieren des Verriegelungsmechanismus

### ACHTUNG

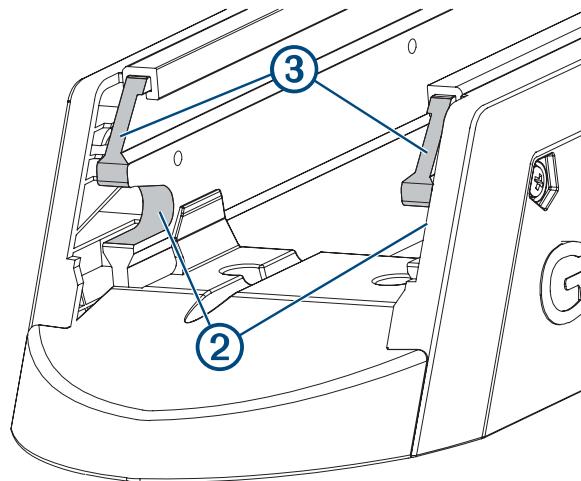
Dieses Verfahren wird am besten durchgeführt, wenn der Motor mittig zwischen der ein- und ausgefahrenen Position steht. In dieser Position ist der Motor nicht gesichert. Stützen Sie den Motor ab und gehen Sie mit äußerster Vorsicht vor, um sich Hände oder Finger nicht zu quetschen.

- 1 Platzieren Sie den Motor zwischen der eingefahrenen und der ausgefahrenen Position, sodass die Basis vertikal ausgerichtet ist und Sie Zugang zu beiden Verriegelungsmechanismen **1** haben.

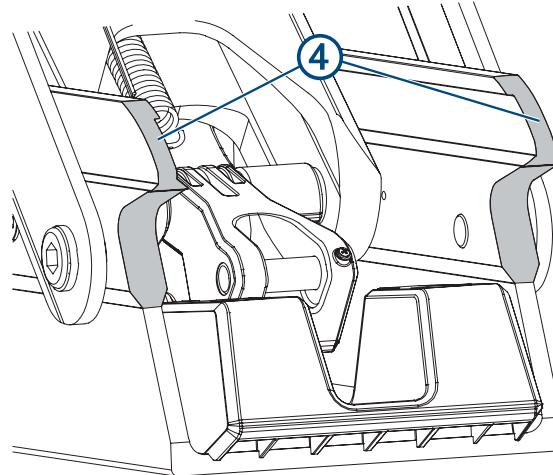


- 2 Stützen Sie das Gewicht des Motors ab, damit er nicht herunterfallen kann und Ihre Hände oder Finger nicht eingeklemmt werden.
- 3 Alle Kanäle des Verriegelungsmechanismus müssen von Schmutz und Ablagerungen befreit sein.
- 4 Tragen Sie ein synthetisches oder seewasseraugliches Universalfett auf die Verriegelungsmechanismen und die Kanäle auf.

- 5 Ziehen und lösen Sie das Zugseil mehrmals, um die Mechanismen in den Kanälen zu bewegen und das Fett zu verteilen.
- 6 Tragen Sie ggf. zusätzliches Fett auf und wiederholen Sie den vorherigen Schritt.
- 7 Entfernen Sie Schmutz und Ablagerungen von den Verriegelungsaufnahmen **②** an der Vorderseite der Befestigungsbasis.



- 8 Tragen Sie ein synthetisches oder seewasseraugliches Allzweckfett auf die obere Oberfläche **③** der Verriegelungsaufnahme an der Vorderseite der Befestigungsbasis auf, damit die Verriegelungsmechanismen reibungslos in die Aufnahmen gleiten.
- 9 Wiederholen Sie die beiden vorherigen Schritte für die Verriegelungsaufnahme auf der Rückseite der Befestigungsbasis **④**.

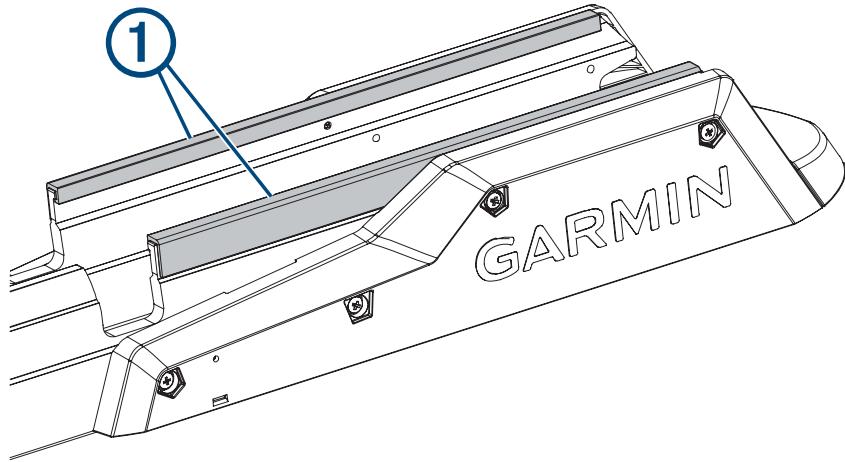


- 10 Bringen Sie den Motor wieder in die ausgefahrenen oder eingefahrenen Position zurück.

## Überprüfen und Ersetzen der Schienen

Die Schienen schützen den Motor des Propellerantriebs und die Halterung vor Stößen beim Einholen des Motors und können sich mit der Zeit abnutzen. Wenn die Schienen beschädigt oder verschlissen sind und die Halterungsbasis durch sie hindurch sichtbar ist, müssen Sie sie ersetzen.

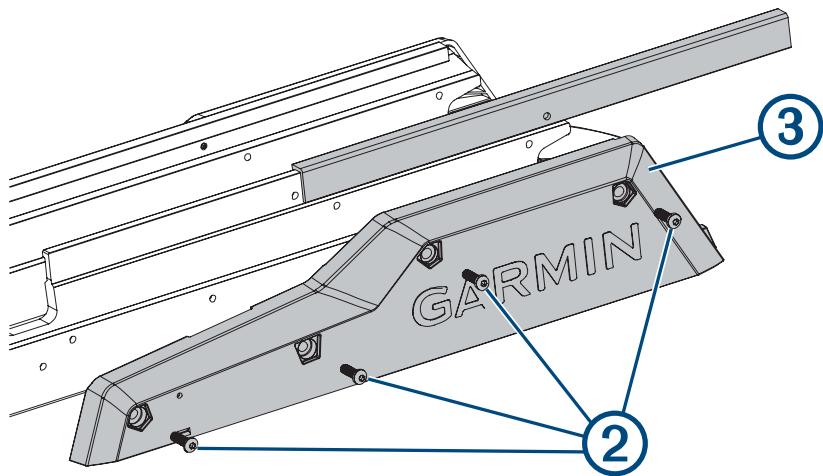
- 1 Wenn sich der Motor in der eingeholten Position befindet, prüfen Sie die Schienen ① auf Verschleiß und Beschädigungen.



- 2 Wählen Sie eine Aktion:

- Wenn die Schienen in gutem Zustand sind und Sie die Halterungsbasis aus Metall trotz abgenutzter Bereiche nicht sehen können, sind keine weiteren Maßnahmen erforderlich.
- Wenn die Schienen beschädigt sind oder wenn Sie die Halterungsbasis aus Metall durch verschlissene Bereiche in den Schienen sehen, fahren Sie mit dem nächsten Schritt fort, um sie auszutauschen.

- 3 Verwenden Sie einen 4-mm-Sechskantbohrer oder -Sechskantschlüssel, um die Schrauben ② zu entfernen, mit denen der Halterungsschutz ③ an der Halterungsbasis befestigt ist.

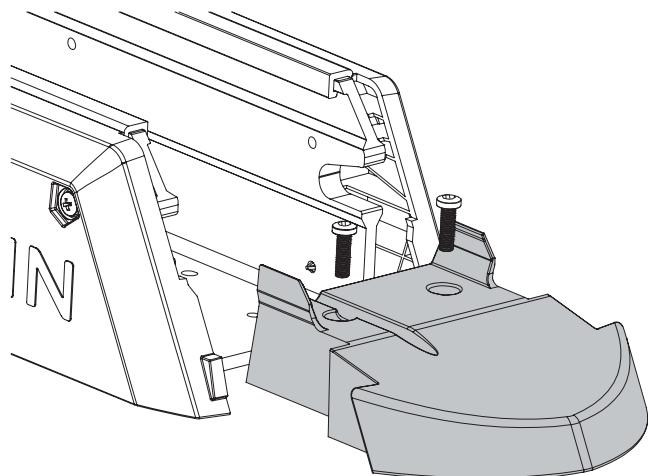


- 4 Schieben Sie die beschädigten Schienen von der Halterungsbasis herunter.
- 5 Schieben Sie die Ersatzschienen auf die Halterungsbasis.
- 6 Befestigen Sie den Halterungsschutz mit den zuvor entfernten Schrauben an der Halterungsbasis.

## Überprüfen und Ersetzen des Stoßfängers

Der Stoßfänger ist der Teil der Befestigungsbasis, der über den Bug des Boots ragt.

- 1 Platzieren Sie den Motor zwischen der eingeholten und der ausgefahrenen Position und überprüfen Sie den Stoßfänger auf Schäden.
- 2 Wählen Sie eine Aktion:
  - Wenn der Stoßfänger unbeschädigt ist, sind keine weiteren Maßnahmen erforderlich.
  - Wenn der Stoßfänger beschädigt ist, fahren Sie mit dem nächsten Schritt fort, um ihn zu ersetzen.
- 3 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Sechskantbohrer oder -Sechskantschlüssel die zwei Schrauben, mit denen der Stoßfänger an der Halterungsbasis befestigt ist.



- 4 Montieren Sie einen neuen Stoßfänger und befestigen Sie ihn mit den Schrauben, die dem Ersatzteil beiliegen, an der Halterungsbasis.

## Wartung der Anoden

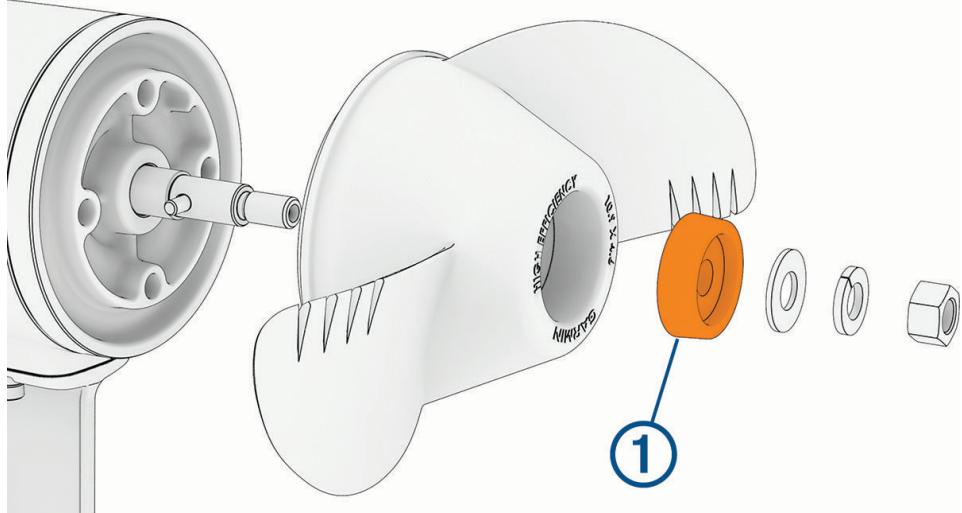
### **WARNUNG**

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.

Die Opferanoden schützen die Motorkomponenten vor Korrosion. Sie müssen jede Saison untersucht und gereinigt oder bei Bedarf ersetzt werden. Sie können Ersatzanoden bei Ihrem Garmin Händler oder unter [garmin.com](http://garmin.com) erwerben.

## Wartung der Propelleranode

- 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 Anode ①.



### 4 Wählen Sie eine Option:

- Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe halb so groß oder größer ist, reinigen Sie die Anode mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.

#### HINWEIS

Entfernen Sie die Anode vom Motor und reinigen Sie sie dann mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.

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.

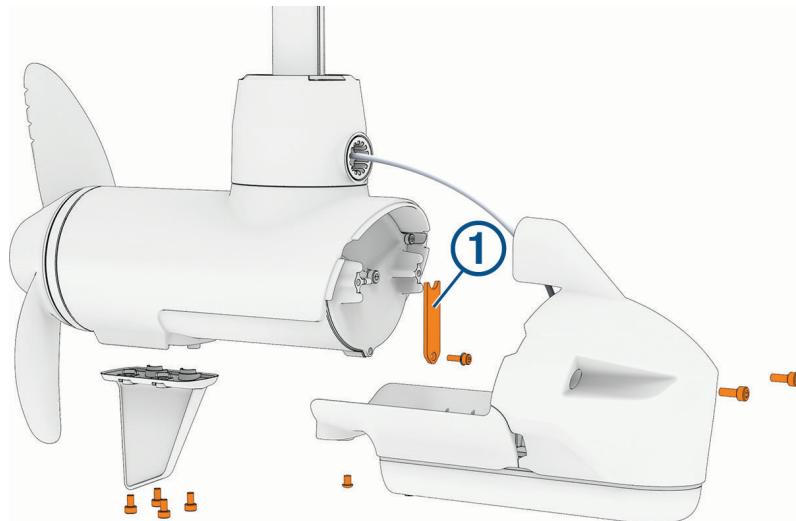
- Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe weniger als halb so groß ist, entsorgen die Anode und erwerben Sie eine Ersatzanode.
- 5 Setzen Sie die gereinigte oder neue Anode wieder auf den Schaft des Propellerantriebs. Setzen Sie danach die Unterlegscheibe, die Sicherungsscheibe und die Mutter auf.
  - 6 Verwenden Sie einen 15-mm-Steckschlüssel ( $\frac{9}{16}$  Zoll), um die Mutter mit einem Drehmoment von 16,27 Nm (12 lbf-ft) anzu ziehen und so den Propeller zu sichern.

## Wartung der Motor-Abdeckungsanode

**HINWEIS:** Bei Elektromotoren, die nach 2024 hergestellt wurden, ist die Anode mit zwei Schrauben am Gehäuse des Motors des Propellerantriebs befestigt. Falls Ihre Ersatzanode zwei Löcher aufweist, der Motor des Propellerantriebs jedoch nur ein Loch hat, können Sie die neue Anode mit nur einer Schraube installieren und die andere Schraube entsorgen.

- 1 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die vier Schrauben, mit denen das Skeg an der Unterseite des Motors befestigt ist.
- 2 Entfernen Sie mit einem 3-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die Schraube, mit der der Geber und die Motor-Abdeckung an der Unterseite des Motors befestigt sind.
- 3 Entfernen Sie mit einem 4-mm-Innensechskant-Bit oder Sechskantschlüssel die Schrauben, um die Motor-Abdeckung von der Vorderseite des Motors zu trennen.

- 4 Entfernen Sie mit einem 3-mm-Innensechskant-Bit oder -schlüssel die Anode ① auf der Vorderseite des Motors.



- 5 Untersuchen Sie die Anode und führen Sie einen der folgenden Vorgänge durch:
- Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe halb so groß oder größer ist, reinigen Sie sie mit einer Drahtbürste oder mit Schleifpapier.
  - Falls die Anode im Vergleich zur ursprünglichen Größe weniger als halb so groß ist, entsorgen Sie sie und erwerben Sie eine Ersatzanode.
- 6 Befestigen Sie die neue oder gereinigte Anode mit einer der zwei Schrauben am Motor des Propellerantriebs.
- HINWEIS:** Wenn der Motor des Propellerantriebs über zwei Montagepunkte für die Anode verfügt, sollten Sie die Anode stets mit zwei Schrauben befestigen.
- 7 Bringen Sie die Motor-Abdeckung mit zwei Schrauben an der Vorderseite des Motors des Propellerantriebs an.
- 8 Bringen Sie die Schraube, mit der der Geber und die Motor-Abdeckung an der Unterseite des Motors des Propellerantriebs befestigt sind, wieder an.
- 9 Bringen Sie das Skeg wieder an der Unterseite des Motors des Propellerantriebs an.

## Ersetzen des Zugseils

Folgen Sie den Anweisungen aus dem Lieferumfang des Kits aus Zuggriff und -seil (Artikelnummer 010-13915-00) oder rufen Sie unter [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor) die Anweisungen für Zuggriff und -seil auf.

## Ausbessern von Lackkratzern

Im Laufe der Zeit können Teile des Motors zerkratzen. Sie können diese Bereiche mit Farbe zu kosmetischen Zwecken ausbessern.

- 1 Reinigen Sie die Bereiche, in denen die Farbe zerkratzt oder beschädigt ist, gründlich mit Isopropylalkohol.
- 2 Tragen Sie flüssigen Polyurethan-Ausbesserungslack auf die zerkratzten oder beschädigten Bereiche auf.
- 3 Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Lack und lassen Sie ihn vor der Verwendung des Motors ordnungsgemäß trocknen.

# Technische Daten

## Elektromotor

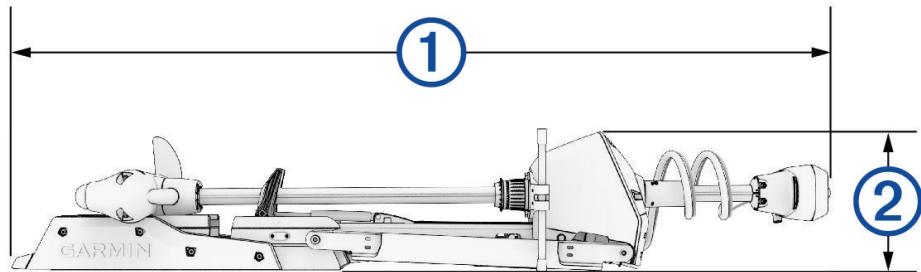
Gewicht (Motor, Halterung und Kabel)	50-Zoll-Modell: 30,25 kg (66,7 lb) 57-Zoll-Modell: 32,06 kg (70,7 lb)
Gewicht (Stabilisator)	0,54 kg (1,2 lbs)
Betriebstemperatur	-5 °C bis 40 °C (23 °F bis 104 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Material	Halterung und Motorgehäuse: Aluminium Schaftkappe, Anzeigetafel und Seitenteile: Kunststoff Motorschaft: Glasfaser
Wasserdichtigkeit	Schaftkappe: IEC 60529 IPX5 <sup>4</sup> Gehäuse des Steuerungsmotors: IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup> Gehäuse der Anzeigetafel: IEC 60529 IPX7 Gehäuse des Motors des Propellerantriebs: IEC 60529 IPX8 <sup>6</sup>
Sicherheitsabstand zum Kompass	91 cm (3 Fuß)
Länge des Netzkabels	50-Zoll-Modell: 1,2 m (4 Fuß) 57-Zoll-Modell: 1,1 m (3,5 Fuß)
Eingangsspannung	20 bis 45 V Gleichspannung
Eingangsstromstärke	60 A Dauerstrom
Unterbrecher (nicht im Lieferumfang enthalten)	42 V Gleichspannung oder mehr, geeignet für 60 A Dauerstrom <b>HINWEIS:</b> Sie können das System schützen, indem Sie einen größeren Unterbrecher (maximal 90 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.
Hauptleistungsaufnahme bei 36 V Gleichspannung, 60 A	Aus: 72 mW Volle Leistung: 2.160 W
Funkfrequenz und Übertragungsleistung	2,4 GHz bei 19,9 dBm (maximal)

<sup>4</sup> Das Teil widersteht Strahlwasser (z. B. Regen) aus einem beliebigen Winkel.

<sup>5</sup> Das Teil widersteht bis zu einer Tiefe von 1 m bis zu 30 Minuten lang dem Eindringen von Wasser.

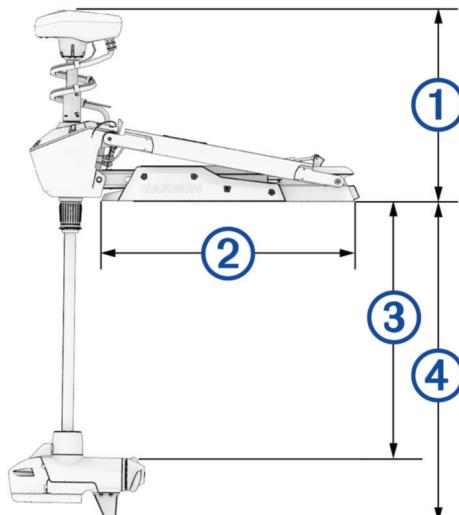
<sup>6</sup> Das Teil widersteht in einer Tiefe von bis zu 3 m dauerhaft dem Eindringen von Wasser.

## Größe im eingeholten Zustand

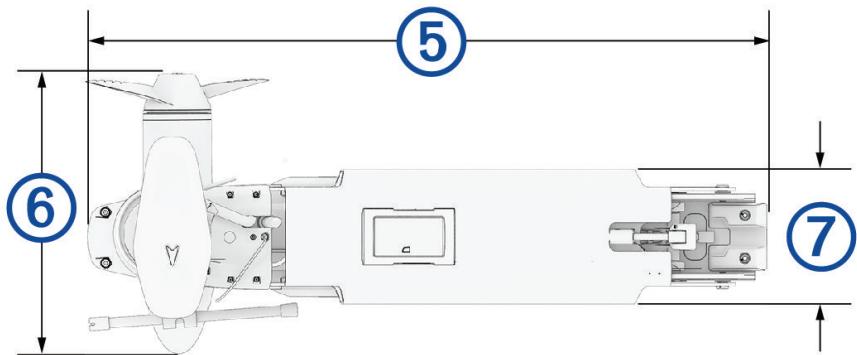


Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
①	Min. 1575 mm (62,00 Zoll) Max. 1825 mm (71,85 Zoll)	Min. 1750 mm (68,90 Zoll) Max. 2090 mm (82,28 Zoll)
②	330 mm (12,99 Zoll)	345 mm (13,58 Zoll)

## Größe im heruntergelassenen Zustand



Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
①	Min. 496 mm (19,52 Zoll) Max. 746 mm (29,37 Zoll)	Min. 496 mm (19,52 Zoll) Max. 833 mm (32,80 Zoll)
②	708 mm (27,87 Zoll)	799 mm (31,46 Zoll)
③	Min. 644 mm (25,35 Zoll) Max. 895 mm (35,24 Zoll)	Min. 730 mm (28,74 Zoll) Max. 1065 mm (41,93 Zoll)
④	Min. 835 mm (32,87 Zoll) Max. 1080 mm (42,52 Zoll)	Min. 930 mm (36,61 Zoll) Max. 1259 mm (49,57 Zoll)



Element	50-Zoll-Modell	57-Zoll-Modell
⑤	931 mm (36,65 Zoll)	1021 mm (40,20 Zoll)
⑥	421 mm (16,57 Zoll)	421 mm (16,57 Zoll)
⑦	203 mm (7,99 Zoll)	203 mm (7,99 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  $\pm 22$  N (5 lbf) und  $\pm 5$  A. Spannungspegel wurden an den Netzkabelanschlüssen des Elektromotors gemessen.

Einstellung für die Propellerdrehzahl	25,6-V-Gleichstromquelle			38,4-V-Gleichstromquelle		
	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)
20	90,0	400,3	58,9	114,7	510,1	55,9
19	81,7	363,3	50,0	86,7	385,5	36,6
18	74,3	330,7	43,1	79,7	354,4	31,7
17	68,0	302,5	37,5	72,0	320,3	27,2
16	61,7	274,3	32,0	65,0	289,1	23,1
15	55,3	246,1	27,3	59,3	263,9	19,7
14	50,0	222,4	23,2	53,0	235,8	16,6
13	44,0	195,7	19,4	47,0	209,1	13,8
12	39,0	173,5	16,1	40,7	180,9	11,3
11	34,0	151,2	13,3	36,0	160,1	9,3
10	29,7	132,0	10,8	30,7	136,4	7,5
9	26,0	115,7	8,7	26,0	115,7	5,8
8	22,0	97,9	6,9	22,7	100,8	4,6
7	18,0	80,1	5,3	18,0	80,1	3,5
6	15,0	66,7	4,1	15,0	66,7	2,6
5	12,0	53,4	3,1	11,7	51,9	1,9
4	9,7	43,0	2,2	9,0	40,0	1,4
3	7,0	31,1	1,5	7,0	31,1	0,9
2	5,0	22,2	1,0	5,0	22,2	0,6
1	3,7	16,3	0,6	3,0	13,3	0,3
-1	1,0	4,4	0,2	1,0	4,4	0,2
-2	2,0	8,9	0,8	2,3	10,4	0,5
-3	5,0	22,2	1,9	5,0	22,2	1,4
-4	8,0	35,6	4,0	9,0	40,0	2,8
-5	9,3	41,5	4,9	13,3	59,3	5,2
-6	11,0	48,9	5,8	15,3	68,2	6,4
-7	12,7	56,3	7,0	17,3	77,1	7,6
-8	14,7	65,2	8,5	19,3	86,0	9,0
-9	15,7	69,7	9,9	21,0	93,4	10,4
-10	17,3	77,1	11,6	24,0	106,8	12,4
-11	19,3	86,0	13,8	26,3	117,1	14,7

Einstellung für die Propellerdrehzahl	25,6-V-Gleichstromquelle			38,4-V-Gleichstromquelle		
	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)	Schub (lbs)	Schub (N)	Spannung (A)
-12	21,7	96,4	16,3	29,0	129,0	17,4
-13	23,7	105,3	18,8	32,0	142,3	20,0
-14	26,0	115,7	21,8	35,3	157,2	23,6
-15	28,0	124,6	25,2	39,0	173,5	27,4
-16	31,0	137,9	29,3	44,0	195,7	32,1
-17	34,3	152,7	34,1	48,0	213,5	37,3
-18	37,3	166,1	39,4	52,3	232,8	42,9
-19	41,0	182,4	45,7	51,7	229,8	50,1
-20	48,0	213,5	57,4	62,3	277,3	55,1

**HINWEIS:** Wenn die Werte für die Propellerdrehzahl negativ sind, läuft der Propeller rückwärts (*Rückwärtsschub*, Seite 19).

## Fernbedienung

Abmessungen (B x H x 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 <sup>7</sup>
Sicherheitsabstand zum Kompass	15 cm (6 Zoll)

<sup>7</sup> Widersteht dem Eindringen von Wasser bis zu einer Tiefe von 1 m bis zu 30 Minuten.

## Fußpedal

Größe (L × B × H)	303 × 221 × 110 mm (11 15/16 × 8 11/16 × 4 5/16 Zoll)
Gewicht	1,8 kg (4 lbs)
Betriebstemperatur	-15 °C bis 55 °C (5 °F bis 131 °F)
Lagertemperatur	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Wassererdichtigkeit	IEC 60529 IPX7
Material	Kunststoff
Eingangsspannung	10 bis 45 V Gleichspannung
Nenneingangsspannung	12/24/36 V Gleichspannung
Typischer Eingangsstrom	< 1 mA bei 12 V Gleichspannung
Maximaler Eingangsstrom	10 mA bei 12 V Gleichspannung
Sicherung (im Netzkabel)	2 A, Miniflachsicherung
Länge des Netzkabels	2 m (6,6 Fuß)
Akkutyp	Zwei AA-Batterien (Alkali-, NiMH- oder Lithium-Batterien. Nicht im Lieferumfang enthalten.)
Akkulaufzeit	Mindestens 1 Jahr
Funkfrequenz	2,4 GHz bei 0,72 dBm (nominal)
Sicherheitsabstand zum Kompass	60 cm (2 Fuß)

## 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 Gerätebetrieb 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](https://support.garmin.com)