



RHINO

ELECTRIC OUTBOARD MOTOR

ELEKTRO-BOOTS-MOTOREN
MOTEURS ELECTRIQUES
SILNIKI ELEKTRYCZNE
MOTORE ELETTRICO

ELEKTROMOS CSÓNAKMOTOROK
ELEKTRISCHE BUITENBOORDMOTOREN
ZÁVĚSNÉ ELEKTROMOTORY
ELEKTRICKÉ MOTORY

RHINO BLX



Owners Manual
Bedienungsanleitung
Manuel d'utilisation
Manuale d'istruzioni
Instrukcja Obsługi
Handboek
Instrukcja obsługi
manuál
Návod na používanie





RHINO BLX GPS MOTOR USER GUIDE

1. GENERAL

Introduction	1.1
Warranty terms	1.2

2. SYSTEM OVERVIEW AND SETUP

Charge indicator display.....	2.1
Assembly	2.2
Starting the motor	2.3
Move the motor to the resting position.....	2.4
Adjusting the depth	2.5
Changing propellers – Detaching the propeller	2.6
Electrical connections (for 12V batteries only!)	2.7
Remote control	2.8

3. MAINTAINANCE

Troubleshooting.....	3.1
----------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. GENERAL

1.1 Introduction

Congratulations on your purchase of a Rhino electric boat motor.

This motor was developed by ZEBCO and specially designed to meet the needs of anglers. High quality materials, superior design and state-of-the-art engineering make this motor a long-lived and reliable companion in all situations.

As a means of constant product improvement, we reserve the right to change parts and components without notice. Please read this manual carefully to avoid potential operating errors.

1.2 Warranty terms

Zebco offers a two (2) year warranty on the Rhino electric boat motor, beginning on the date of purchase (**valid only in connection with your purchase receipt**).

The warranty does not extend to wearing parts. The warranty is limited to non-commercial use of the motor and does not apply in case of operating errors, accidents, improper repair or modification.

Any servicing or repair work must be carried out by Zebco Europe.

2. SYSTEM OVERVIEW AND SETUP

2.1 Charge indicator display

The display continuously shows the battery charge status once the motor has been connected to the battery. There is a display on the

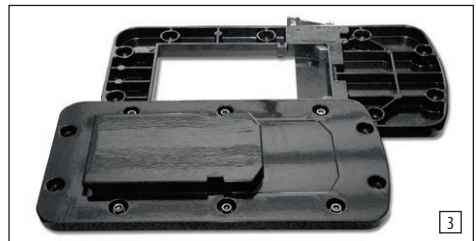
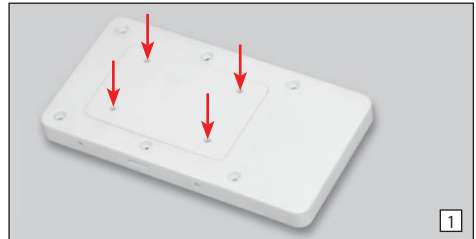


mounting unit.

2.3 Assembly

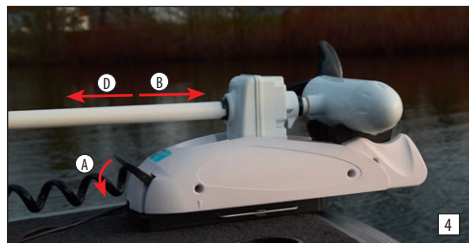
Attach the engine in the bow area. The scope of delivery includes the holder made of nylon material (Fig. 1), which is fixed to the motor with a bracket (Fig. 2). Position the motor so that the shaft is far enough from the hull when folded out. Connect the motor holder to the deck using the holes provided (Fig. 1).

Optionally available: Quick release motor holder set, Art. no. 9940 101 (Fig. 3).



CAUTION: Make sure you detach the motor before taking the boat out of the water. When mounting or detaching the motor, make sure, that the battery is disconnected.

CAUTION! When adjusting the tilt angle, avoid placing your hands between the shaft and the hull of the boat – risk of injury! If the motor is to remain attached to the boat after use, it must always be lifted out of the water via the pivoting mechanism.



2.4 Starting the motor (Fig. 4 & 5)

Press the release lever (A). Carefully push the motor into direction (B) by the shaft let the height adjustment snap into the steering unit (C).

2.5 Move the motor to the resting position (Fig. 4)

Press the release lever (A). Carefully pull the motor into direction (B) by the shaft until it locks into place. Slide the height adjustment into direction (B) and tighten.

2.5 Adjusting the depth



Hold the motor shaft with one hand, then loosen the depth adjustment screw and set the motor to the desired depth.

Engage the depth adjustment in the steering unit (Fig. 6) and then tighten. Then align the motor head if necessary.

2.6 Changing propellers Detaching the propeller

Unscrew and remove the locknut using the propeller wrench supplied, taking care to hold the propeller with one hand to prevent it from revolving. Do not loosen the locknut with a hammer or similar tool, as this may cause damage to the locknut or shaft.

Once the locknut has been removed, the propeller can be taken off easily. Verify proper fit of the groove and shearing pin when mounting the new propeller, otherwise the propeller will not attach properly.

After using the motor, always check for fishing line or weeds that may have got caught in the propeller and remove, if necessary.

CAUTION: ALWAYS disconnect the battery prior to changing the propeller.

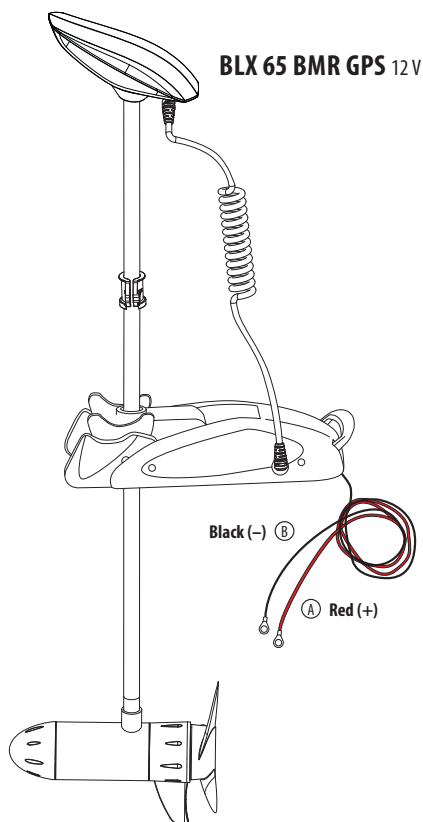
2.7 Electrical connections (For 12V batteries only!)

Connect the red battery cable (A) to the positive battery terminal (labeled (+) on the battery). Connect the black battery cable (B) to the negative battery terminal (-).

Connect the terminal clamps securely. Otherwise you may have trouble using the motor.

The battery should always be kept in a well-ventilated location. The motor runs with all standard 12V batteries. We recommend using a special low charge marine battery or a LiFePO4 battery for optimum performance.

CAUTION: Any changes to the factory installed battery connections will void the warranty. The electric pole clips must be connected securely, otherwise there may be disruption in the electric current.



2.8 Remote control

Please see the GPS Owner's Manual for information on the functions of the remote control.

3. MAINTAINANCE

After use, carefully rinse the motor unit with running water and wipe the control unit with a damp cloth.

On a monthly basis, inspect the electrical connections for signs of corrosion. Replace defective terminals or cables immediately to prevent possible overheating.

After approx. 100 hours of service, the graphite brushes of the driving unit should be replaced by Zebco Customer Service.

Be sure to choose a well-ventilated and dry location when storing the motor for longer periods.

Do not leave the motor outdoors during the winter, as this could cause damage to the drive unit and the control unit.

3.1 Troubleshooting

Loss of performance

- Propeller action might be „stiff“. Check to see if line or weeds have got caught in the propeller.
- Check the battery charge status. Check the battery cells.
- Check the terminals on the battery cable.

Power consumption is too high

- Check for „stiff“ propeller action
- Corrosion or short circuit in top motor housing
- Check the battery cells

Motor sounds too loud and/or shakes

- Check fit and condition of the propeller; you may have to refit the propeller, turning it by 180°.
- Bent shaft. Detach propeller and run motor at low speed, listening for abnormal sounds from shaft.
- If shaft is bent, return motor to Zebco for repair.
- Turn propeller by hand; return motor to Zebco if action is stiff.

Remote control non functional

- change battery
- synchronize with motor again

For all other problems not listed above, please contact your dealer or Zebco Customer Service.



RHINO BLX GPS-MOTOR BENUTZERHANDBUCH

1. ALLGEMEINES

Einleitung	1.1
Garantiebedingungen	1.2

2. AUFBAU UND INBETRIEBNAHME

Ladekontroll-Display	2.1
Montage	2.2
Motor ablassen	2.3
Motor in Ruheposition bringen	2.4
Tiefeneinstellung	2.5
Austausch des Propellers – Lösen des Propellers	2.6
Elektro-Anschluss (Nur für 12V-Batterien!)	2.7
Fernbedienung	2.8
3. WARTUNG	
Fehlersuche	3.1
4. DECLARATION OF CONFORMITY	

1. ALLGEMEINES

1.1 Einleitung

Herzlichen Glückwunsch zum Kauf eines Rhino-Elektro-Bootsmotors.

Dieser Motor ist eine Entwicklung aus dem Hause ZEBCO, speziell abgestimmt auf die Anforderungen des Angelsports. Hochwertiges Material und Design im Zusammenspiel mit ausgereifter Technik machen diesen Motor zu einem langlebigen, verlässlichen Partner in allen Situationen.

Zur ständigen Verbesserung unserer Produkte behalten wir es uns vor, Bauteile und Komponenten ohne vorherige Ankündigung oder Mitteilung zu verändern. Um unnötige Bedienungsfehler zu vermeiden, lesen Sie die nachfolgende Betriebsanleitung bitte sorgfältig durch.

1.2 Garantiebedingungen

Für den Rhino-Elektro-Bootsmotor gilt eine Garantiefrist von 2 Jahren (**nur gültig in Verbindung mit dem Kaufbeleg**), beginnend mit dem Erwerb.

Die Garantie beinhaltet keine Verschleißteile. Sie erstreckt sich ausschließlich auf die nicht-kommerzielle Nutzung des Motors und gilt nicht im Falle von Bedienungsfehlern, Unfällen, unsachgemäßer Reparatur oder vorgenommenen Änderungen.

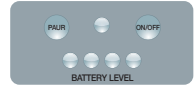
Service Leistungen und Reparaturen dürfen ausschließlich von Zebco Europe GmbH vorgenommen werden.

2. AUFBAU UND INBETRIEBNAHME



2.1 Ladekontroll-Display

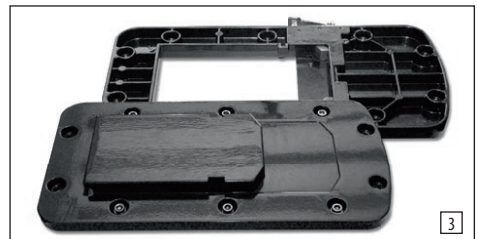
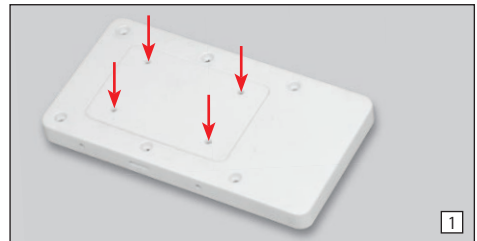
Das Display zeigt den aktuellen Batterie-Ladezustand durchgehend an, sobald der Motor an die Batterie angeschlossen wird. Eine Anzeige befindet sich auf der Montageeinheit.



2.3 Montage

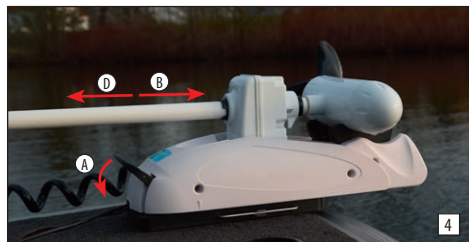
Befestigen Sie den Motor im Bugbereich. Im Lieferumfang befindet sich die Standard Motor Halterung aus Nylonmaterial (Abb. 1), welche mit einem Bügel am Motor fixiert wird (Abb. 2). Motor so positionieren, dass sich der Schaft im ausgeklappten Zustand ausreichend weit vom Bootsrumph entfernt befindet (min 2cm). Motorhalter über die vorgesehenen Bohrungen der Halteplatte mit dem Deck verbinden (Abb. 1).

Optional erhältlich: Motorhalter-Set Quick Release Art. No. 9940 101 (Abb. 3)



ACHTUNG: Soll das Boot aus dem Wasser genommen werden, ist der Motor unbedingt vorher zu demontieren. Vor der Montage bzw. der Demontage unbedingt die Batterie abklemmen.

ACHTUNG! Während des Einstellens des Kippwinkels die Hände nicht zwischen Schaft und Bootkörper bringen – Verletzungsgefahr! **Wenn der Motor nach dem Einsatz am Boot verbleibt, muss er immer mittels Schwenkvorrichtung aus dem Wasser gehoben und abgedeckt werden.**



2.4 Motor ablassen (Abb. 4 & 5)

Auslösehebel (A) drücken und Motor am Schaft vorsichtig Richtung (B) schieben und die Höhenverstellung in der Lenkeinheit einrasten lassen (C).

2.5 Motor in Ruheposition bringen (Abb. 4)

Auslösehebel (A) drücken und Motor am Schaft vorsichtig Richtung (D) bis zum Einrasten ziehen. Höhenverstellung in Richtung (B) schieben und festziehen.

2.5 Tiefeneinstellung



Den Motorschaft mit einer Hand festhalten, dann die Schraube an der Tiefeneinstellung lösen und den Motor auf die gewünschte Tiefe justieren.

Tiefeneinstellung in die Lenkeinheit einrasten (Abb. 6) und dann festziehen. Anschließend gegebenenfalls den Motorkopf ausrichten.

2.6 Austausch des Propellers Lösen des Propellers

Mit dem mitgelieferten Propellerschlüssel die Sicherungsmutter lösen und entfernen, dabei muss der Propeller mit einer Hand festgehalten werden, um ein Mitdrehen zu verhindern. Die Sicherungsmutter darf nicht mit Hammerschlägen oder ähnlichem gelöst werden, da dies eine Beschädigung der Mutter oder der Welle zur Folge haben könnte.

Der Propeller kann nach dem Entfernen der Sicherungsschraube leicht abgenommen werden. Bei dem Aufsetzen des neuen Propellers auf die Passung von Nut und Scherstift achten, sonst lässt sich der Propeller nicht richtig befestigen.

Nach jedem Gebrauch den Propeller auf eventuell verfängene Schnüre oder Wasserpflanzen überprüfen und diese gegebenenfalls entfernen.

ACHTUNG: Unbedingt die Batterie vor dem Wechsel des Propellers abklemmen.

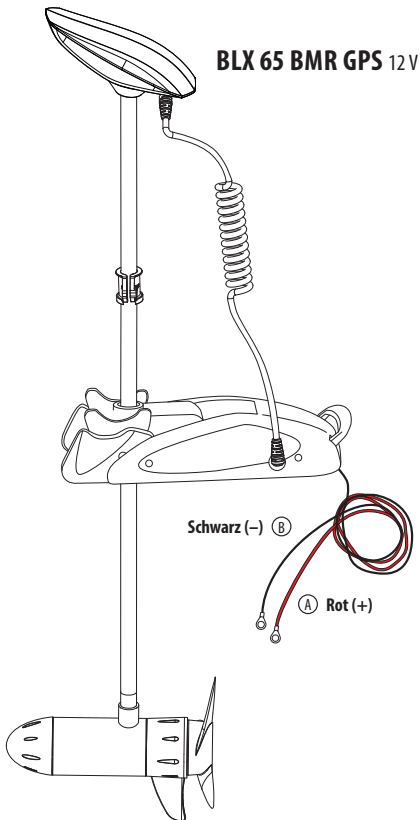
2.7 Elektro-Anschluss (Nur für 12V-Batterien!)

Das rote Batteriekabel (A) mit dem Pluspol verbinden (gekennzeichnet durch (+) auf der Batterie). Das schwarze Batteriekabel (B) mit dem Minuspol verbinden (-).

Die Polklemmen müssen fest angeschlossen werden. Ansonsten kann es zu Störungen kommen.

Die Batterie sollte immer an einem gut belüfteten Ort aufgestellt werden. Der Motor arbeitet mit allen herkömmlichen 12V-Batterien, Zebco empfiehlt die Verwendung von speziellen Marine-Tiefentladungsbatterien oder LiFePO₄-Batterien, um den bestmöglichen Betrieb zu gewährleisten.

ACHTUNG: Bei Veränderung der werkseitig montierten Batterieanschlüsse erlischt die Garantie. Die Polklemmen müssen fest angeschlossen werden. Ansonsten kann es zu Störungen kommen.



2.8 Fernbedienung

Siehe GPS-Bedienungsanleitung für detaillierte Informationen über die Funktionen der Fernbedienung.

3. WARTUNG



Das Motorteil nach Gebrauch sorgfältig mit fließendem Wasser abspülen und das Steuerteil mit einem feuchten Lappen abwischen.

Monatlich sollten die Elektro-Anschlüsse auf Korrosion überprüft werden. Defekte Anschlüsse oder Kabel sofort auswechseln, um etwaige Überhitzung zu vermeiden.

Zur längerfristigen Lagerung muss der Motor an einem gut belüfteten, trockenem Ort aufbewahrt werden.

Lassen Sie den Motor über den Winter nicht im Freien, das könnte zur Beschädigung der Antriebseinheit und der Steuereinheit führen.

3.1 Fehlersuche

Leistungsverlust

- Propeller eventuell schwergängig. Überprüfen, ob sich Schnur oder Algen in der Schraube verfangen haben.
- Ladezustand der Batterie prüfen. Batteriezellen überprüfen.
- Anschlüsse des Batteriekabels prüfen.

Zu hoher Stromverbrauch

- Propeller auf Schwergängigkeit überprüfen
- Korrosion oder Kurzschluss an Kabelsteckern im oberen Motorgehäuse
- Batteriezellen überprüfen

Zu lautes Motorgeräusch/Vibrationen

- Sitz und Zustand des Propellers überprüfen, eventuell Propeller um 180° versetzt neu montieren.
- Verbogene Welle. Propeller abnehmen und Motor mit mittlerer Geschwindigkeit laufen lassen, auf Wellengeräusche achten.
- Bei verbogener Welle den Motor zur Reparatur einsenden.
- Den Propeller mit der Hand drehen, bei Schwergängigkeit Motor einsenden.

Fernbedienung ohne Funktion

- Batterie wechseln
- erneut mit Motor synchronisieren

Bei allen anderen Problemen wenden Sie sich bitte an Ihren Fachhändler oder an den Zebco-Service-Dienst.



MOTEUR RHINO BLX GPS GUIDE D'UTILISATION

1. GÉNÉRALITÉS

Introduction	1.1
Conditions de garantie	1.2

2. DESCRIPTION ET MISE EN SERVICE

Écran indicateur de charge	2.1
Montage	2.2
Descendre le moteur	2.3
Mettre le moteur en position de repos	2.4
Réglage de profondeur	2.5
Remplacement de l'hélice – Démontage de l'hélice	2.6
Electrical connections (for 12V batteries only!)	2.7
Télécommande	2.8

3. ENTRETIEN

En cas de problème	3.1
--------------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. GENERAL

1.1 Introduction

Nous vous remercions d'avoir choisi un moteur hors-bord électrique Rhino.

Spécialement conçu par les équipes de ZEBCO, ce moteur est parfaitement adapté aux exigences de la pêche sportive. Des matériaux de haute qualité et un design étudié alliés à une technologie sophistiquée font de ce moteur un partenaire sur lequel vous pourrez compter longtemps et dans toutes les situations.

Nous sommes attachés à l'amélioration constante de nos produits et nous réservons le droit de modifier des pièces et composants sans préavis ni notification. Pour éviter toute mauvaise manipulation, veuillez lire attentivement la notice d'utilisation et les instructions associées.

1.2 Conditions de garantie

Le moteur électrique Rhino est couvert par une garantie de 2 ans (**sur présentation obligatoire du justificatif d'achat**) à compter de la date de l'achat.

La garantie ne comprend pas les pièces d'usure. La garantie s'applique exclusivement à une utilisation non commerciale du moteur et ne couvre pas les erreurs de manipulation, accidents, réparations non conformes ou modifications non autorisées.

Toute intervention ou réparation devra être réalisée exclusivement par Zebco Europe GmbH.

2. DESCRIPTION ET MISE EN SERVICE

2.1 Écran indicateur de charge

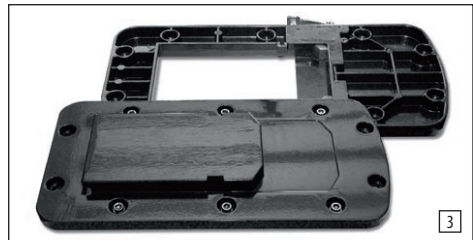
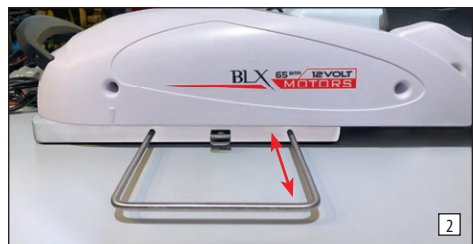
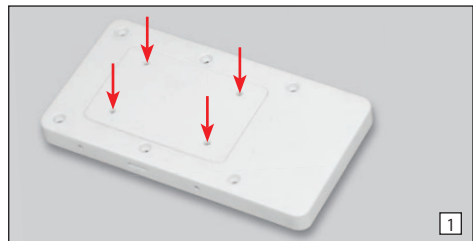
L'écran indique continuellement le niveau de charge de la batterie, une fois que le moteur y est connecté. Un affichage se situe sur l'unité de montage.



2.3 Montage

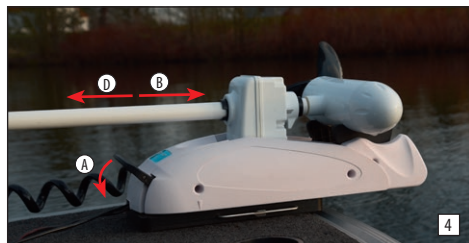
Fixez le moteur sur l'avant du bateau. La fixation moteur standard en matériau nylon est fourni (Fig.1), elle est fixée au moteur à l'aide d'un arceau (Fig.2) Positionner le moteur pour qu'il soit suffisamment éloigné de la coque avec l'arbre immergé (min 2cm). Fixer le socle du moteur au bateau à travers les trous prévus à cet effet (Fig 1).

Option disponible : kit de fixation moteur à démontage rapide Art. No. 9940 101 (Fig. 3).



ATTENTION : Démontez toujours le moteur avant de sortir le bateau de l'eau. Lors du montage et du démontage du moteur assurez-vous toujours qu'il ne soit pas branché à la batterie.

ATTENTION ! Pendant le réglage de l'angle d'inclinaison, ne pas introduire les mains entre l'arbre et la coque - Risque de blessures ! **Lorsque le moteur reste à demeure sur le bateau et qu'il n'est pas en fonctionnement, nous vous conseillons de toujours le rabattre hors de l'eau et de le couvrir.**



2.4 Descendre le moteur (image 4 & 5)

Déverrouiller le moteur en poussant la manette vers (A) puis pousser doucement le moteur en direction de B en le tenant par l'arbre. Laissez ensuite le verrouillage de profondeur C s'enclencher.

2.5 Mettre le moteur en position de repos (image 4)

Pousser le verrou (A) et tirer doucement le moteur en direction (D) en le tenant par l'arbre, jusqu'à l'enclenchement sur la fourchette. Pousser le réglage de hauteur de mât vers (B) puis verrouiller hauteur de mât vers (B) puis verrouiller.

2.5 Réglage de profondeur



Tenir le mât avec une main et dévisser la vis de réglage de profondeur puis régler à la profondeur voulue.

Enclencher le réglage de profondeur dans le module de direction (image 6) puis verrouiller. Puis éventuellement régler direction de la tête de moteur.

2.6 Remplacement de l'hélice Démontage de l'hélice

Desserrer l'écrou de fixation au moyen de la clé spéciale fournie et le retirer. Pendant cette opération, maintenir l'hélice d'une main afin d'éviter qu'elle ne tourne. Ne jamais tenter de débloquer l'écrou avec un marteau ou outil similaire sous peine de risquer d'endommager l'écrou ou l'arbre.

Une fois la vis de fixation retirée, l'hélice peut être ôtée facilement. Lors de la mise en place de la nouvelle hélice, veiller à bien aligner l'ergot de cisaillement sur la rainure. Dans le cas contraire, il ne sera pas possible de fixer correctement l'hélice.

Après chaque utilisation, vérifier que des plantes aquatiques ou du fil de pêche ne soient pas enroulés sur l'hélice. Les retirer le cas échéant. Rincer soigneusement le moteur à l'eau courante.

ATTENTION : Déconnecter obligatoirement la batterie avant le remplacement de l'hélice.

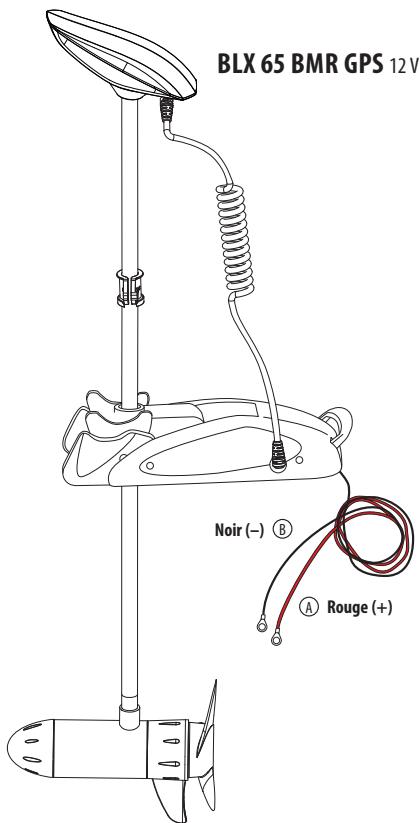
2.7 Branchement électrique (Uniquement pour batteries 12V !)

Raccorder le câble rouge de la batterie (A) au pôle plus (indiqué par le signe (+) sur la batterie). Relier le câble noir de la batterie (B) au pôle moins (-).

Il est impératif de bien serrer les bornes polaires pour éviter tout risque de dysfonctionnement.

Toujours installer la batterie à un endroit bien aéré. Le moteur fonctionne avec toutes les batteries 12V classiques. Pour des résultats optimaux, Zebco préconise l'emploi de batteries de basse charge spéciales marine ou batteries LiFePO4.

ATTENTION : La garantie sur la réparation du moteur est caduque dès lors qu'il y a eu changement des pôles de jonction à la batterie installés à l'origine par le fabricant. Les pinces doivent être attachées très solidement à la batterie pour éviter les défauts de fonctionnement.



2.8 Télécommande

Merci de consulter la notice d'utilisation du module GPS contenant les informations utiles de la télécommande.

3. ENTRETIEN



Après utilisation, rincer correctement la partie moteur à l'eau et essuyer uniquement au chiffon humide la partie de commande.

Une fois par mois, vérifier l'absence de corrosion sur tous les branchements électriques. Tout raccord ou câble endommagé devra être remplacé immédiatement pour éviter les risques de surchauffe.

Au bout d'une centaine d'heures de fonctionnement, faire remplacer les balais de charbon du propulseur par le service après-vente Zebco. En cas de remisage prolongé, conserver le moteur dans un endroit bien aéré et sec.

Durant l'hiver ne laissez pas le moteur à l'air libre, ceci pourrait l'endommager.

3.1 En cas de problème

Baisse de puissance

- L'hélice tourne mal. Vérifier qu'aucun fil de pêche ni d'algues ne soient pris dans l'hélice.
- Vérifier que la batterie est suffisamment chargée, contrôler les éléments de la batterie.
- Vérifier les raccords du câble de batterie.

Consommation trop élevée

- Vérifier si l'hélice tourne bien.
- Corrosion ou court-circuit au niveau des fiches de câble dans le haut du bâti de moteur.
- Contrôler les éléments de la batterie.

Moteur trop bruyant/Vibrations

- Vérifier la bonne fixation et l'état de l'hélice, la remonter éventuellement en la retournant de 180°.
- L'arbre est tordu. Retirer l'hélice et faire tourner le moteur à vitesse moyenne en tentant de déterminer si les bruits proviennent de l'arbre.
- Si l'arbre est tordu, renvoyer le moteur au service après-vente.
- Faire tourner l'hélice à la main, en cas de résistance, renvoyer le moteur au service après-vente.

Télécommande sans fonction

- changer la batterie
- re-synchroniser avec le moteur

Pour tout autre dérangement non mentionné ici, veuillez vous adresser à votre revendeur spécialisé ou au service après-vente de Zebco.





RHINO BLX GPS MOTOR MANUALE D'USO

1. GENERALE

Introduzione	1.1
Termini di garanzia	1.2

2. CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA E SETUP

Indicatore carica batteria	2.1
Assemblaggio	2.2
Posizionamento del motore	2.3
Sollevamento del motore nella posizione di riposo	2.4
Regolazione della profondità	2.5
Sostituzione dell'elica – Distacco dell'elica	2.6
Connessione elettrica (Per batterie da 12V).....	2.7
Telecomando	2.8

3. MANUTENZIONE

Risoluzione dei problemi	3.1
--------------------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. GENERALE

1.1 Introduzione

Congratulazioni per aver acquistato un motore elettrico Rhino.

Questo motore è stato sviluppato dalla ZEBCO e progettato specificatamente per incontrare le richieste dei pescatori. Materiali d'alta qualità, design moderno ed ingegneria all'avanguardia fanno di questo motore un valido compagno, affidabile in ogni condizione d'impiego.

Allo scopo di apportare continui miglioramenti, ci riserviamo il diritto di cambiare parti o componenti senza preavviso. Leggere questo manuale con attenzione per evitare eventuali errori di utilizzo.

1.2 Termini di garanzia

Zebco Europe garantisce i motori elettrici RHINO per due (2) anni a partire dalla data d'acquisto (**valida solo se provata da relativo scontrino fiscale**).

La garanzia non include particolari soggetti ad usura. La garanzia è limitata all'uso non professionale del motore e non è rivendicabile in caso di errore d'utilizzo, incidente, riparazione impropria o modifica.

Ogni intervento di manutenzione o riparazione deve essere svolto dagli addetti della Zebco Europe.

2. CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA E SETUP



2.1 Indicatore carica batteria

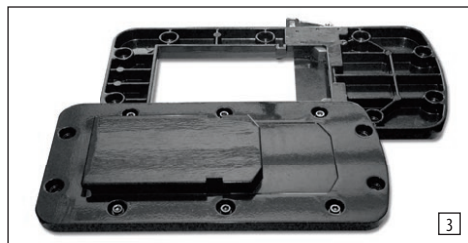
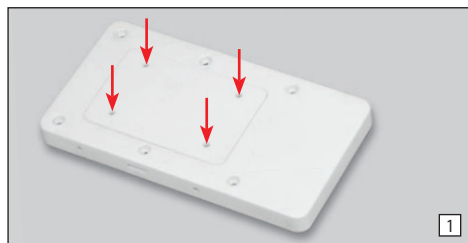
Il display indica costantemente il livello di carica non appena il motore viene collegato alla batteria. C'è un display situato sull'unità di supporto del motore.



2.3 Assemblaggio

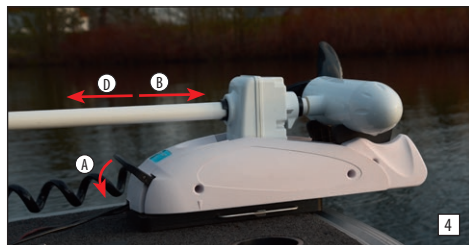
Installare il motore sulla prua della barca. Rimuovere la cover laterale (svitare le due viti, Fig. 1). Posizionare il motore di modo che l'albero sia sufficientemente lontano dalla scafo quando è in funzione. Collegare il supporto del motore al pianale della barca utilizzando i fori di fissaggio (Fig. 2).

Optional disponibile: Set rilascio rapido del motore, Art. 9940101 (Fig. 3).



ATTENZIONE: Assicuratevi di rimuovere il motore prima di estrarre l'imbarcazione dall'acqua. Durante le fasi di montaggio o smontaggio del motore, assicuratevi che la batteria sia scollegata.

ATTENZIONE! Durante le fasi di regolazione dell'inclinazione NON mettete le mani tra l'albero e lo scafo della barca – potreste ferirvi! **Se lasciate il motore montato sulla barca dopo l'uso, assicuratevi di sollevarlo oltre il livello dell'acqua.**



2.4 Posizionamento del motore (Fig. 4 & 5)

Premere la leva di sgancio (A). Spingere con cautela il motore (B) attraverso il gambo e lasciare che il blocco che regola l'altezza si appoggi sulla base (C).

2.5 Sollevamento del motore nella posizione di riposo (Fig. 4)

Premere la leva di rilascio (A). Sollevare con cura il motore lungo l'albero e fissarlo in posizione di riposo. Regolare la posizione orizzontale di riposo (B) e fissare con cura.

2.5 Regolazione della profondità



Tenere l'albero del motore con una mano, quindi allentare la vite di regolazione della profondità e impostare il motore alla profondità desiderata.

Inserire la regolazione della profondità nell'unità di guida (Fig. 6), quindi serrare. Allineare la testa del motore se necessario.

2.6 Sostituzione dell'elica Distacco dell'elica

Svitare e rimuovere la vite di fissaggio utilizzando la chiave fornita, assicurandovi di trattenere l'elica con una mano per evitare che giri. Non allentare la vite di fissaggio utilizzando martelli o attrezzi simili per evitare di danneggiare la vite o l'alberino.

Una volta allentata la vite di fissaggio è possibile rimuovere l'elica con facilità. Verificare la corretta misura della spina interna quando montate la nuova elica, altrimenti questa potrebbe non funzionare correttamente.

Dopo l'uso, verificate l'eventuale presenza di fili o erbacce impigliate all'elica e rimuovetele, se necessario.

ATTENZIONE: scollegare SEMPRE la batteria prima di procedere con la sostituzione dell'elica..

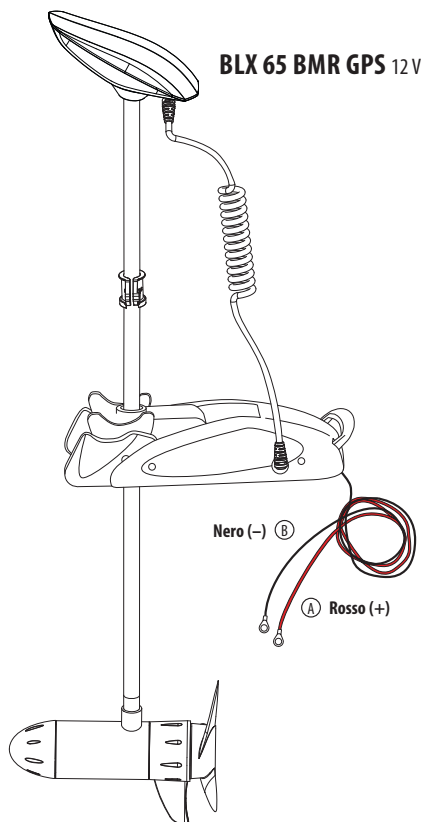
2.7 Connessione elettrica (Per batterie da 12V)

Collegare il cavo rosso (A) al polo positivo della batteria (indicato con (+) sulla batteria). Collegare il cavo nero (B) al polo negativo della batteria (-).

Fissare i morsetti saldamente per evitare problemi di funzionamento del motore.

La batteria deve essere sempre posizionata in un punto ben ventilato. Il motore funziona con tutti i modelli di batteria 12V. Consigliamo di utilizzare batterie marine a basso consumo o batterie LiFePO4 per massimizzare le performance del motore.

ATTENZIONE: Ogni cambiamento apportato ai sistemi di connessione alla batteria originali, determinerà la scadenza della garanzia. Le pinze di connessione ai poli della batteria vanno connesse saldamente per evitare interruzioni della corrente elettrica.



2.8 Telecomando

Consultare il manuale di utilizzo del GPS per ulteriori informazioni sulle funzioni del telecomando.

3. MANUTENZIONE

Dopo l'uso, sciacquare accuratamente l'unità motore con acqua corrente e pulire l'unità di controllo con un panno umido. Ispezionare le connessioni elettriche ogni mese per verificare segni di corrosione. Sostituire immediatamente particolari o cavi difettati per evitare il rischio di surriscaldamento.

Dopo circa 100 ore di utilizzo, le boccole in grafite del blocco motore dovrebbero essere sostituite dal personale del servizio assistenza Zebco.

Conservare il motore in luogo ben arieggiato ed asciutto durante lunghi periodi di riposo.

Non lasciare il motore all'aperto durante l'inverno, poiché ciò potrebbe causare danni all'unità di azionamento e alla centralina.

3.1 Risoluzione dei problemi

Perdita di prestazioni

- Controllare che nell'elica non ci siano impigliati parti di filo o erbacce.
- Controllare lo stato della batteria.
- Controllare i morsetti dei cavi batteria.

Eccessivo consumo della batteria

- Controllare il perfetto funzionamento dell'elica.
- Corrosione o corto circuito nella testa del motore.
- Controllare lo stato della batteria.

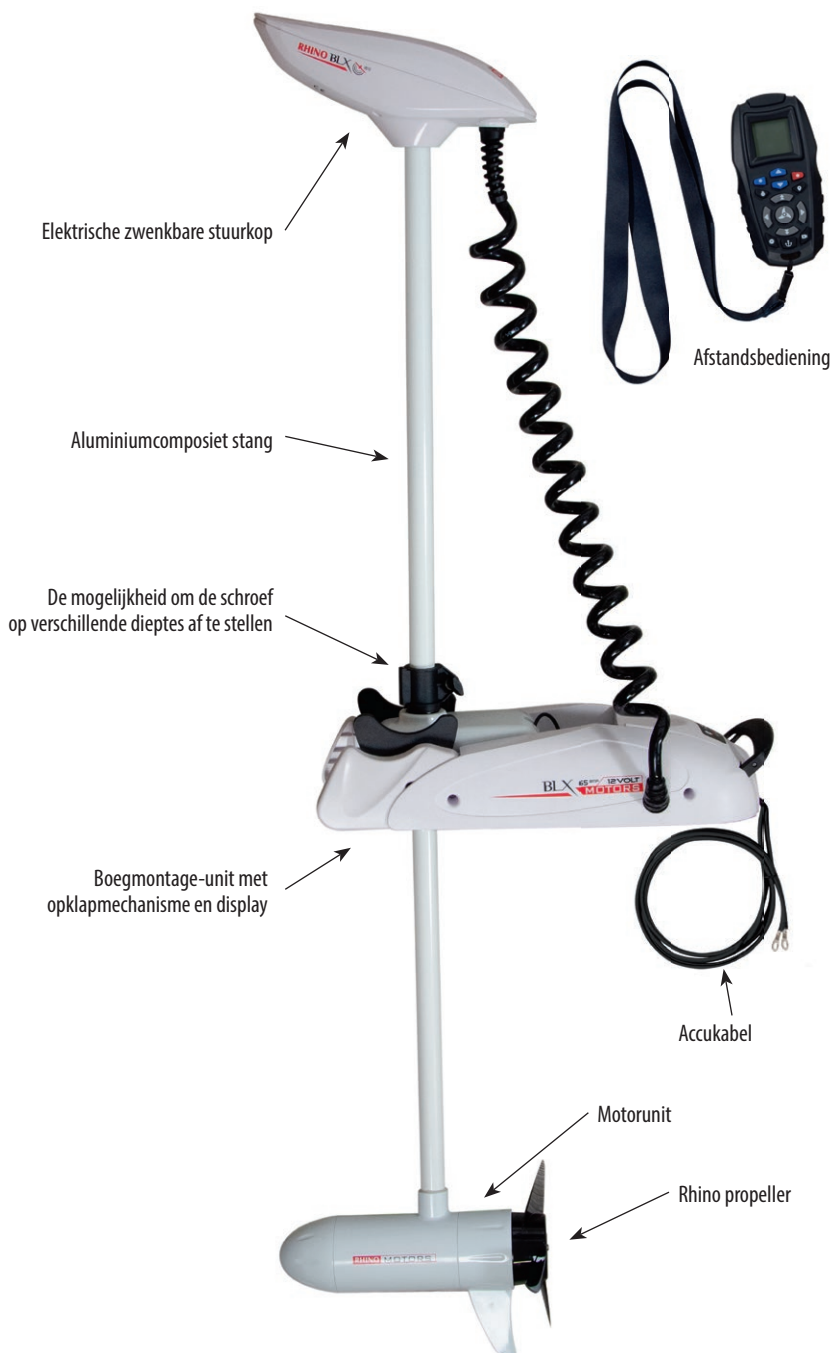
Motore troppo rumoroso e con vibrazioni

- Controllare il perfetto fissaggio dell'elica. Potrebbe essere necessario riposizionarla girandola di 180°.
- Alberino dell'elica piegato. Staccare l'elica e azionare il motore a bassa velocità ascoltando eventuali rumori anomali.
- Se l'alberino è piegato, ritornare il motore alla Zebco per sostituzione.
- Far ruotare l'elica con le mani, rendere il motore a Zebco nel caso questa sia particolarmente dura.

Telecomando senza funzione

- sostituire la batteria
- risincronizzazione con il motore

Per tutti gli altri problemi non indicati, contattare il vostro negoziante di fiducia o il servizio assistenza Zebco.



RHINO BLX BMR, GPS HANDLEIDING

1. ALGEMEEN

Inleiding	1.1
Warranty terms	1.2

2. OPBOUW EN INGEBRUIKNEMING

Vermogensindicator display.....	2.1
Opbouw	2.2
Starten van de motor	2.3
Breng de motor tot de rustpositie	2.4
Aanpassen van de diepte	2.5
Vervangen propellers – Verwijderen van de propeller	2.6
Elektrische verbindingen (Alleen voor 12V accu's!)	2.7
Afstandsbediening.....	2.8

3. ONDERHOUD

Problemen oplossen	3.1
--------------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. ALGEMEEN

1.1 Inleiding

Gefeliciteerd met de aankoop van een Rhino elektrische buitenboordmotor.

Deze motor is ontwikkeld door ZEBCO en speciaal ontworpen om tegemoet te komen aan de wensen van sportvissers. Hoge kwaliteit materialen, een superieur ontwerp en de nieuwste productietechnieken maken deze motor tot een langdurig te gebruiken en betrouwbare compagnon onder alle omstandigheden.

Omdat deze producten nog constant verbeterd worden, houden we ons het recht voor om onderdelen en componenten zonder aankondiging vooraf aan te passen. Lees deze handleiding s.v.p. nauwkeurig door om potentiële fouten bij het gebruik te voorkomen.

1.2 Garantievoorwaarden

Zebco biedt een twee (2) jaar durende garantie op de Rhino elektrische buitenboordmotor, die ingaat op de datum van aanschaf (**alleen geldig in combinatie met het aankoopbewijs**).

De garantie is niet van toepassing op onderdelen die aan slijtage onderhevig zijn. De garantie geldt alleen voor niet commercieel gebruik van de motor en is niet van toepassing in het geval dat de motor onjuist gebruikt wordt, bij ongelukken, onjuiste reparaties of aanpassingen.

Al het onderhoud en de reparaties dienen uitgevoerd te worden door Zebco Europe.



2. OPBOUW EN INGEBRUIKNEMING

2.1 Vermogensindicator display

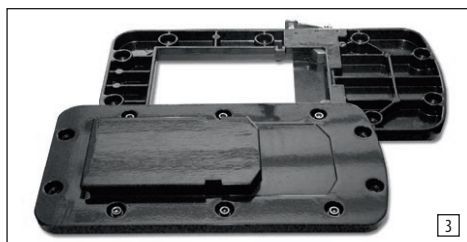
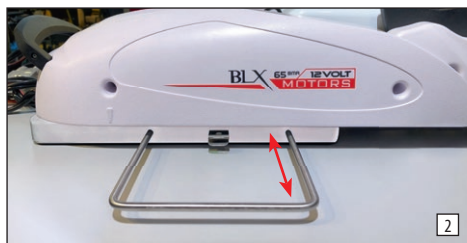
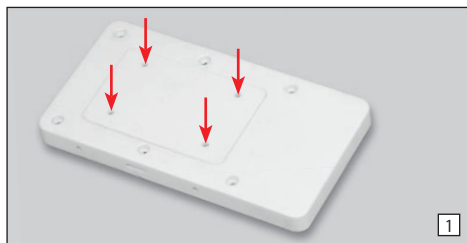
Het display toont continu het vermogen van de accu wanneer de motor aangesloten is op de accu. Er bevindt zich een display op de montage-unit.



2.3 Opbouw

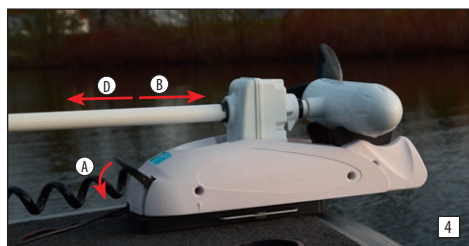
Bevestig de motor nabij de boeg. Bij de motor wordt een houder van nylon materiaal geleverd (fig. 1), die middels een beugel aan de motor bevestigd wordt (fig. 2). Positioneer de motor zodanig dat de stang ver genoeg weg is van de romp van de boot wanneer deze opgeklapt wordt. Bevestig de motorhouder aan het dek gebruikmakend van de aangebrachte openingen (fig. 1).

Optioneel beschikbaar: quick release motorhouderset, artikel nummer 9940 101 (Fig. 3).



WAARSCHUWING: Zorg ervoor dat je de motor demonteert voordat je de boot uit het water haalt. Zorg er verder voor dat de accu niet aangesloten is wanneer de motor gemonteerd of gedemonteerd wordt.

PAS OP! Plaats bij het aanpassen van de hoek waaronder de motor geplaatst wordt niet je hand tussen de stang en de romp van de motor – er is dan kans op verwondingen! **Wanneer de motor na gebruik op de boot bevestigd blijft, dan dient deze altijd uit het water gehaald te worden middels het kantelmechanisme.**



2.4 Starten van de motor (Fig. 4 & 5)

Druk op de hefboom (A). Druk de motor aan de stang voorzichtig in de richting B, laat de hoogte-instelling vastklikken in de stuurunit (C).

2.5 Breng de motor tot de rustpositie (Fig. 4)

Druk op de ontkoppelingshefboom (A). Trek de motor met de stang voorzichtig in de richting van (D) totdat deze in de juiste positie vastklikt. Schuif de hoogteverstelling in de richting van (B) en draai deze vast.

2.5 Aanpassen van de diepte



Houd de stang van de motor met een hand vast, draai dan de draaiknop los waarmee de hoogte vastgezet wordt en zet de motor op de gewenste diepte.

Zet de aanpassing van de diepte in de stuurunit aan (Fig. 6) en zet het geheel dan vast. Zet de motor in lijn met het stuurgedeelte, indien nodig.

2.6 Vervangen propellers Verwijderen van de propeller

Draai de borgmoer los en verwijder deze, gebruik makend van de propellermoersleutel die meegeleverd wordt, houd de propeller met een hand vast om te voorkomen dat deze gaat draaien. Maak de borgmoer niet los met een hamer of een vergelijkbaar stuk gereedschap omdat dit schade toe kan brengen aan de borgmoer of de stang.

Wanneer de borgmoer verwijderd is, kan de propeller eenvoudig verwijderd worden. Let er op dat de groef en de borgpen op de juiste plek zitten wanneer je een nieuwe propeller monteert, anders zal de propeller mogelijk niet goed bevestigd zijn.

Controleer na gebruik van de motor altijd of er waterplanten of vislijnen achter gebleven zijn op de propeller en verwijder deze, indien nodig.

WAARSCHUWING: Verbreek **ALTIJD** de verbinding tussen de motor en de accu voordat je de propeller gaat vervangen.r.

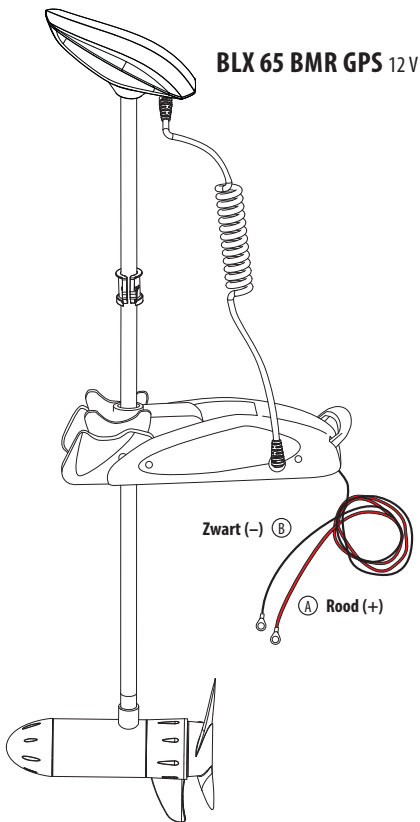
2.7 Elektrische verbindingen (Alleen voor 12V accu's!)

Verbind de rode accukabel (A) met de pluspool op de accu (gelabeld met + op de accu). Verbind de zwarte accukabel (B) met de minpool op de accu (-).

Bevestig de accuklemmen op de juiste wijze. Anders heb je later wellicht problemen bij het gebruik van de motor.

De accu dient altijd op een goed geventileerde locatie te staan. De motor werkt op alle standaard 12V accu's. We bevelen het gebruik aan van een speciale accu voor de watersport of van een LiFePO4 accu voor de beste performance.

WAARSCHUWING: Het aanbrengen van veranderingen aan de, door de fabriek aangebrachte, accuverbindingen maken dat de garantie komt te vervallen. De elektrische klemmen moeten secuur bevestigd worden, anders krijg je te maken met onderbrekingen in de elektrische stroom.



2.8 Afstandsbediening

Bekijk s.v.p. de handleiding van de GPS voor informatie over de functies van de afstandsbediening.

3. ONDERHOUD



Spoel na gebruik de motorunit af met stromend water en reinig de controle-unit met een vochtige doek.

Inspecteer maandelijks de elektrische verbindingen op aanwijzingen voor corrosie. Vervang defecte contacten of kabels direct om mogelijke oververhitting te voorkomen.

Na ongeveer 100 uren varen dienen de koolborstels van de aandrijfuniteit vervangen te worden door de Zebco Consumenten Service.

Zorg voor een goed geventileerde en droge locatie wanneer de motor voor een langere periode opgeslagen wordt.

Laat de motor niet buiten liggen gedurende de winter, dit kan voor schade zorgen aan de motor- en de controle-unit

3.1 Problemen oplossen

Verminderde performance

- Propeller draait minder 'soepel'. Kijk of er lijn of waterplanten vastgeraakt zijn in de propeller.
- Bekijk of de accu voldoende opgeladen is. Kijk de cellen van de accu na of ze goed gevuld zijn.
- Kijk de contacten van de accukabels na.

Er wordt te veel vermogen gevraagd

- Kijk of de propeller voldoende 'soepel' draait.
- Controleer op corrosie of kortsluiting in de bovenste unit
- Controleer de cellen van de accu.

De motor maakt te veel geluid en/of trilt

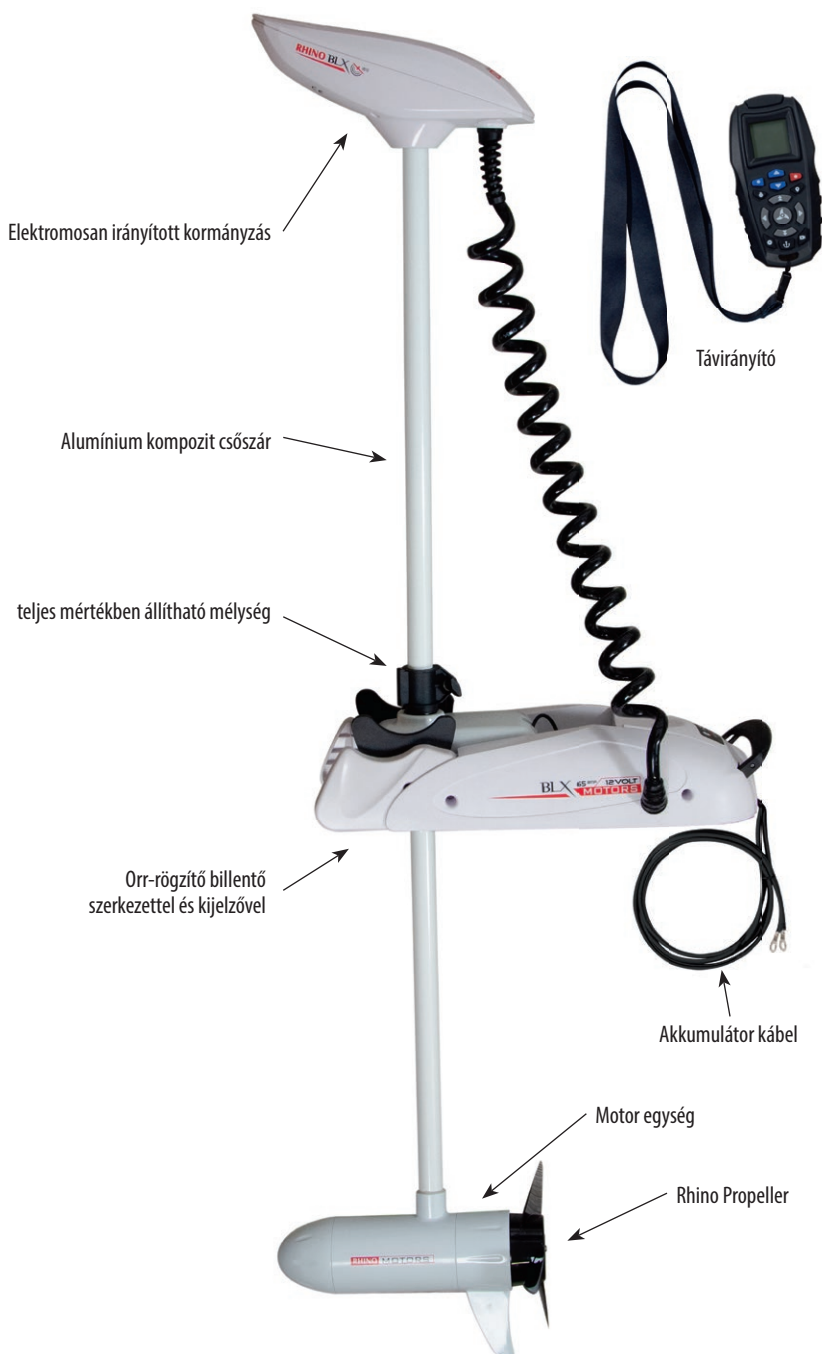
- Controleer de bevestiging en de conditie van de propeller; misschien moet je de propeller opnieuw monteren en deze daarbij 180 graden draaien.
- Gebogen stang. Verwijder de propeller en laat de motor op lage snelheid draaien, luister naar abnormale geluiden in de stang.
- Wanneer de stang gebogen is, stuur de motor dan terug naar Zebco terug voor reparatie.
- Draai de propeller met de hand, stuur de motor terug naar Zebco wanneer deze niet soepel blijkt te draaien.

Afstandsbediening werkt niet

- Vervang de batterij
- Synchroniseer deze opnieuw met de motor

Neem voor alle andere problemen, die hierboven niet opgenoemd zijn, s.v.p. contact op met je dealer of met de Zebco Consumenten Service.





RHINO BLX GPS-MOTOR FELHASZNÁLÓI KÉZIKÖNYV

1. ÁLTALÁNOS INFORMÁCIÓK

Bevezetés	1.1
A jótállás időtartama	1.2

2. FELÉPÍTÉS ÉS ÜZEMBE HELYEZÉS

Töltöttség visszajelző display	2.1
Összeszerelés	2.2
A motor leeresztése	2.3
A motor kiemelése nyugalmi állapotba	2.4
A mélység beállítása	2.5
Propellerek cseréje – A propeller leszerelése	2.6
Elektromos csatlakozók (Kizárólag 12V akkumulátorok!)	2.7
Távirányító	2.8

3. KARBANTARTÁS

Hibaelhárítás	3.1
---------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. ÁLTALÁNOS INFORMÁCIÓK

1.1 Bevezetés

Gratulálunk! Ön egy kiváló minőségű Rhino csónakmotort vásárolt!

Az ön által vásárolt motort a Zebco cég kifejezetten a horgászok igényeinek megfelelően fejlesztette ki. A felhasznált minőségi anyagok, a kiváló dizájn és a legkorszerűbb tervezés teszi ezt a motort nagyon hosszú időn keresztül, bármilyen körülmények közepette megbízható társá.

A folyamatos termékfejlesztés értelmében fenntartjuk a különböző alkatrészek megváltoztatásának jogát, figyelemzés nélkül. Kérjük gondosan olvassa el a használati utasítást, hogy elkerülje az esetleges helytelen használatból adódó meghibásodásokat.

1.2 A jótállás időtartama

A Zebco két (2) év jótállást vállal a Rhino elektromos csónakmotorokra, mely a vásárlás napjával kezdődik **(csak a vásárlást igazoló blokkal, vagy számlával érvényes).**

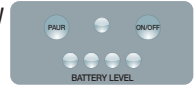
A jótállás nem vonatkozik a kopóalkatrészekre. A jótállás csak nem kereskedelmi célú alkalmazásra érvényes, továbbá nem vonatkozik a kezelői hibából, balesetből, vagy nem szakszerű javításból, illetve átalakításból adódó meghibásodásra.

Bármilyen javítással kapcsolatban kérem forduljon a Zebco Europe-hoz.

2. FELÉPÍTÉS ÉS ÜZEMBE HELYEZÉS

2.1 Töltöttség visszajelző display

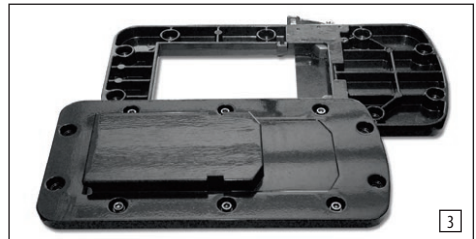
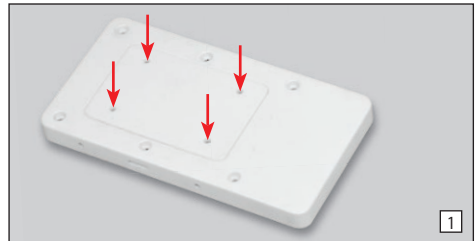
A display folyamatosan mutatja az akkumulátor töltöttségi állapotát a csatlakoztatás után. A kijelző a motor tetején található.



2.3 Összeszerelés

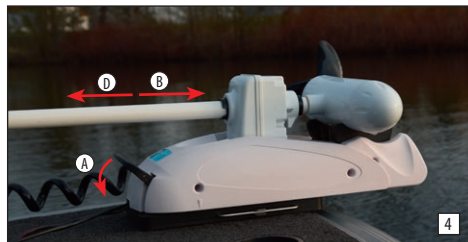
Rögzítse a motort az orra. A csomagban található egy standard motorrögzítő nylon anyagból (1. kép) ami egy tartóval kerül a motoron rögzítésre (2. kép). Úgy szerelje fel a motort, hogy a tengely lehajtott állapotban elegendő távolságra (min. 2 cm) kerüljön a hajó farától. Ezt a motorrögzítőt az előkészített furatokon keresztül rögzítse a hajón (1. kép).

Opcionálisan kapható: Motortartó szett Quick Release Art. No.9940 101 (3. kép).



FIGYELEM: A hajó vízből való kivétele előtt a motort mindig szerelje le! Felillette leszerelés előtt szüntessen meg az összeköttetést az akkumulátorral.

FIGYELEM! A merülési szög beállítása közben vegye el a kezét a tengely és a hajótest közül - sérülésveszély! **Amennyiben a használat után a motor a hajón marad felszerelve, úgy legyen mindig kibillentve és letakarva!**



2.4 A motor leeresztése (4. és 5. kép)

Nyomja meg a kioldó fogantyút (A) és a tengelyt óvatosan nyomja a (B) irányba amíg a mélységállító be nem akad (C)!

2.5 A motor kiemelése nyugalmi állapotba (4. kép)

Nyomja meg a kioldó fogantyút (A) és a tengelyt óvatosan húzza a (D) irányba a beakadásig! Húzza a mélységállítót a (B) irányba és fíxálja azt!

2.5 A mélység beállítása



Egykézzel tartsa a motor csőszárát, lazítsa ki a mélységállító szerkezet rögzítőcsavarját, majd állítsa a motort a megfelelő mélységre. Rögzítse a mélységállító szerkezetet a csőszáron (6. ábra), majd rögzítse azt. Igazítsa be a motor fejrészét, ha szükséges.

2.6 Propellerek cseréje A propeller leszerelése

Csavarja le a rögzítő anyacsavart a mellékelt propeller csavarculccsal, miközben egyik kezével lefogja a propellert, megakadályozva annak elfordulását. Az anyacsavart megakadályozásához ne használjon kalapácsot, vagy hasonló szerszámot, mivel ez károsíthatja a rögzítő anyacsavart, vagy a tengelyt.

Miután a rögzítő anyacsavart eltávolította, a propeller könnyen lehúzható. Az új propeller felszerelésekor ellenőrizze, hogy a horonyba tökéletesen passzol-e a nyírócsap, különben a propeller nem lesz tökéletesen rögzítve.

Használat után mindig ellenőrizze, hogy nem tekeredett-e horgászszinór vagy hínár a propellerre, és távolítsa el, ha szükséges..

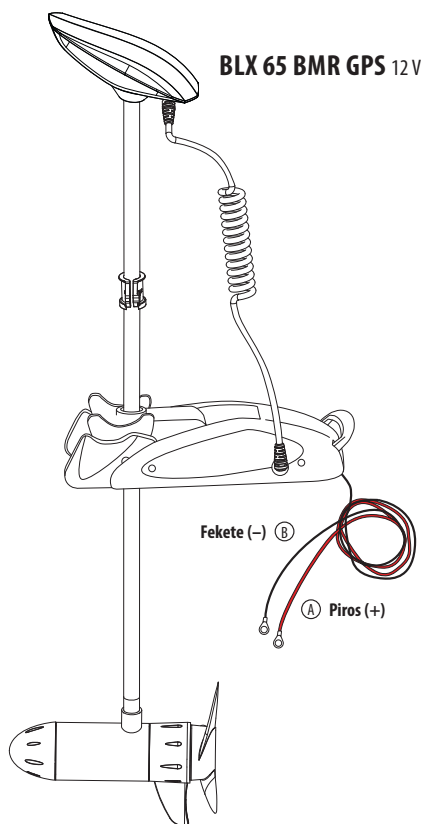
FIGYELEM: MINDIG válassza le az akkumulátort mielőtt a propeller cseréjébe kezdene.

2.7 Elektromos csatlakozók (Kizárólag 12V akkumulátorok!)

Csatlakoztassa a piros akkumulátor kábelt (A) az akkumulátor pozitív pólusához (+ jelöléssel az akkun). Csatlakoztassa a fekete akkumulátor kábelt (B) az akkumulátor negatív pólusához (-).

A problémák elkerülése végett csatlakoztassa a kábel bilincseket biztonságosan. Az akkumulátort minden esetben jól szellőző helyen kell tárolni. A motorok szabványos 12V-os áramforrásokról üzemelnek. Az optimális teljesítmény érdekében speciális lassú töltésű zselés vagy LiFePO4 elemeket használatát ajánljuk.

FIGYELEM: Bármilyen változtatás a gyárilag telepített akkumulátor csatlakozókon, a jóállás elvesztését vonja maga után. Az elektromos kábelcsipeszeket biztosan kell rögzíteni, különben az elektromos áramkör zavarát okozhatja.



2.8 Távirányító

A távirányító működésének megismeréséért tekintse meg a GPS használati utasítást!

3. KARBANTARTÁS

Használat után körültekintően öblítse el a motort folyóvízzel és törölje meg nedves ruhával a vezérlőegységet.

Az elektromos csatlakozókon havonta ellenőrizze van-e jele korrózióknak.

A lehetséges túlmelegedés elkerülése érdekében azonnal cserélje ki az elektromos csatlakozókat, kábeleket, ha hibát észlel. Körülbelül 100 üzemóra használat után a szénkeféket ajánlott kicseréltetni a Zebco vevőszolgálatának igénybevételével.

Huzamosabb ideig kizárólag jól szellőző, száraz helyen tárolja a motort.

Ne hagyja szabadban a motort télre, mert károsíthatja a hajtást és a vezérlőegységet is.

3.1 HIBAEHÁRÍTÁS

Teljesítmény csökkenése

- Okozhatja a propeller szorulása, ellenőrizze nem tekeredett-e rá hínár, vagy horgászszinór.
- Ellenőrizze az akkumulátor töltöttségi állapotát. Ellenőrizze az akkumulátor cellákat.
- Ellenőrizze az akkumulátor kábelek csatlakozóit.

Túl magas áramfogyasztás

- Ellenőrizze szorul-e a propeller

Okozhatja a rövid áramkör korrodálódása a felső motorházban

Ellenőrizze az akkumulátor cellákat

A motor túl hangos és/vagy rázkódik

- Ellenőrizze a propeller rögzítését és állapotát; Elképzelhető, hogy érdemes 180 fokban elfordítva visszaszerelni a propellert.
- Elgömbülhetett a tengely. Szerelje le a propellert és kapcsolja be a motort alacsony sebességi fokozaton. Figyelje meg hall-e bármilyen rendellenes hangot a tengely felől.
- Küldje a motort a Zebco szervizébe, ha a tengely elgömbült.
- Forgassa meg kézzel a propellert, küldje vissza a Zebconak, ha szorul.

Távirányító funkció nélkül

- cserélje ki az akkumulátort
- újra szinkronizálni kell a motort

Minden, a felsorolásban nem szereplő probléma esetén kérjük lépjen kapcsolatba a motort értékesítő kereskedővel, vagy a Zebco vevőszolgálatával.



Elektronicznie obracana głowica sterująca

Kolumna wykonana z
kompozytowego aluminium

Bezstopniowa regulacja głębokości

Baza z wyświetlaczem umożliwiającą
montaż na dziobie

Zdalne sterowanie

Przewód zasilający

Silnik

Śruba napędowa Rhino

RHINO BLX GPS MOTOR USER GUIDE

1. INFORMACJE OGÓLNE

Wstęp	1.1
Warunki gwarancji	1.2
2. PRZEGLĄD SYSTEMU I KONFIGURACJA	
Wskaźnik załadowania akumulatora	2.1
Montaż	2.2
Uruchamianie silnika	2.3
Ustaw silnik do pozycji spoczynku	2.4
Ustawianie głębokości	2.5
Wymiana śruby napędowej – Demontaż śruby napędowej ..	2.6
Połączenia elektryczne (Dotyczy wyłącznie akumulatorów 12V) ..	2.7
Zdalne sterowanie	2.8
3. KONSERWACJA	
Rozwiązywanie problemów	3.1
4. DECLARATION OF CONFORMITY	

1. INFORMACJE OGÓLNE

1.1 Wstęp

Gratulujemy zakupu zaburtowego silnika elektrycznego Rhino.

Silnik został zaprojektowany przez inżynierów ZEBCO specjalnie z myślą o wędkarzach. Wysokiej jakości materiały, świetny design i najnowocześniejsza technologia sprawiają, że silnik będzie służył niezawodnie przez wiele lat.

W związku z ciągłymi pracami związanymi z polepszaniem produktu, zastrzegamy sobie prawo do wprowadzania zmian części i materiałów konstrukcyjnych bez ostrzeżenia. Prosimy o staranne zapoznanie się z niniejszą instrukcją, aby uniknąć błędów w użytkowaniu.

1.2 Warunki gwarancji

Zebco zapewnia dwa (2) lata gwarancji na silniki elektryczne, licząc od daty zakupu (**gwarancja ważna wyłącznie z wypełnioną Kartą Gwarancyjną i dowodem zakupu - faktura lub paragon**).

Gwarancja nie obejmuje elementów podlegających naturalnemu zużyciu podczas eksploatacji. Gwarancja jest ograniczona do niekomercyjnego użycia silnika i nie obejmuje uszkodzeń powstałych w wyniku błędów eksploatacyjnych, wypadków, modyfikacji lub napraw przeprowadzonych przez nieautoryzowane osoby. Jakiegokolwiek naprawy lub obsługi muszą być przeprowadzone w serwisie Zebco Europe.

2. PRZEGLĄD SYSTEMU I KONFIGURACJA



2.1 Wskaźnik załadowania akumulatora

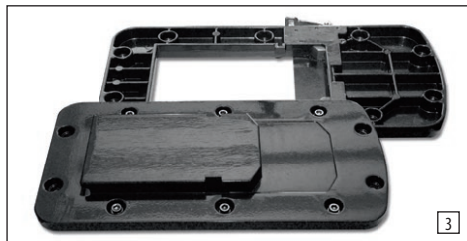
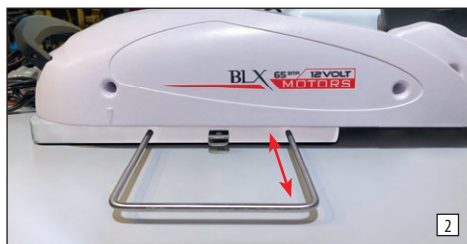
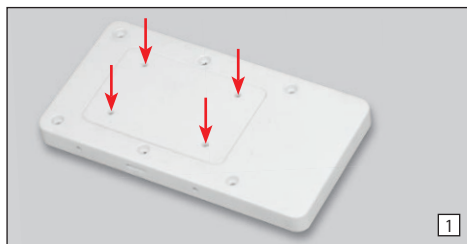


Na wyświetlaczu cały czas od momentu podłączenia silnika można zobaczyć stan naładowania akumulatora. Wyświetlacz znajduje się na pilocie zdalnego sterowania oraz na silniku.

2.3 Montaż

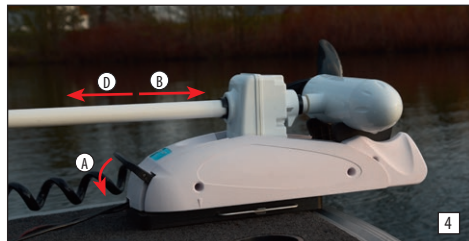
Zamocuj silnik w dziobowej części łodzi. W dostarczonym zestawie znajduje się wykonany z nylonu uchwyt (fot. 1), który mocuje się do silnika przy pomocy klamry (fot. 2). Ustaw silnik tak, aby rumpel po rozłożeniu był wystarczająco daleko od kadłuba. Przymocuj silnik do pokładu przy pomocy przygotowanych dziur (fot. 1).

Opcjonalnie dostępne: Zestaw szybkiego montażu silnika, art. nr 9940 101 (fot. 3).



UWAGA: Należy pamiętać o zdjęciu silnika przed wyjęciem łodzi z wody. Podczas montażu, jak i demontażu należy pamiętać o odłączeniu akumulatora.

UWAGA! Podczas ustawiania kąta nachylenia nigdy nie wkładaj ręk pomiędzy kolumnę a burtę łodzi – możesz się zranić. Jeżeli silnik pozostaje zamontowany do łodzi po jego użyciu, należy umieścić go nad poziomem lustra wody za pomocą mechanizmu odchylania.



2.4 Uruchamianie silnika (fot. 4 & 5)

Naciśnij przycisk blokady (A). Ostrożnie pchnij silnik w kierunku (B), tak aby silnik zatrzasknął się w bazie (C).

2.5 Ustaw silnik do pozycji spoczynku (fot. 4)

Naciśnij dźwignię zwalniającą (A). Ostrożnie pociągnij kolumnę silnika w kierunku (D), aż zablokuje się we właściwym miejscu. Przesuń regulator wysokości w kierunku (B) i dokręć.

2.5 Ustawianie głębokości



Trzymaj kolumnę jedną ręką, a następnie poluzuj śrubę i ustaw pożądaną głębokość zanurzenia. Włącz regulację głębokości w układzie sterującym (fot. 6), a następnie dokręć. Wyrównaj głowicę silnika jeśli jest to konieczne.

2.6 Wymiana śruby napędowej Demontaż śruby napędowej

Za pomocą dostarczonego klucza odkręć i zdejmij nakrętkę śruby, pamiętając o trzymaniu śruby napędowej ręką aby zabezpieczyć ją przed obracaniem. Do poluzowania nakrętki nie należy używać młotka ani innych tego typu narzędzi, gdyż może to spowodować jej uszkodzenie lub zniszczenie wału silnika.

Po zdjęciu śruby zabezpieczającej, śrubę napędową można łatwo zdjąć z wału silnika. Skontrolować należy stan klina zabezpieczającego oraz wpustu na wale silnika w przeciwnym razie nowa śruba napędowa może zostać zamontowana nieodpowiednio.

Po każdorazowym użyciu silnika sprawdź czy w śrubie nie zaplątało się zielsko lub żyłka i w razie konieczności usuń zanieczyszczenia.

UWAGA: ZAWSZE odłącz silnik od akumulatora przystępując do wymiany śruby napędowej.r.

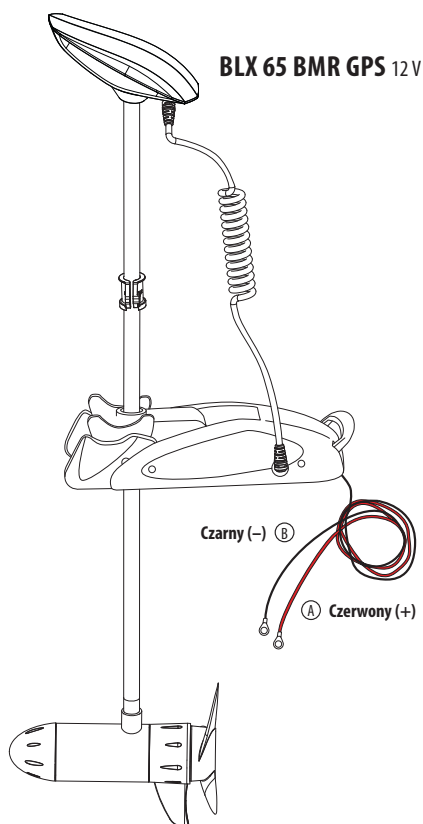
2.7 Połączenia elektryczne (Dotyczy wyłącznie akumulatorów 12V)

Podłącz czerwony przewód (A) do клемy oznaczonej (+) na akumulatorze. Podłącz czarny przewód do клемy akumulatora oznaczonej (-).

Podłączenie powinno być dokonane starannie i pewnie, w przeciwnym razie mogą pojawić się problemy podczas użytkowania.

Akumulator należy przechowywać w dobrze wentylowanym pomieszczeniu. Silnik może pracować na standardowym akumulatorze o napięciu 12V. Zalecamy stosowanie specjalnych akumulatorów głębokiego rozładowania lub akumulatorów LiFePO4 zapewniających lepszą wydajność.

AUWAGA: Wszelkie zmiany dokonane w fabrycznych przyłączach elektrycznych (klamry lub oczka) spowodują utratę gwarancji. Klamry, muszą być prawidłowo i pewnie podłączone do akumulatora, w przeciwnym razie mogą wystąpić zakłócenia w przepływie prądu elektrycznego.



2.8 Zdalne sterowanie

W celu uzyskania dodatkowych informacji o działaniu i funkcjach silnika proszę zapoznać się z instrukcją użytkowania.

3. KONSERWACJA

Po użyciu ostrożnie oplucz silnik bieżącą wodą i wytrzyj jednostkę sterującą wilgotną szmatką.

Raz na miesiąc należy skontrolować wszystkie łącza elektryczne na obecność korozji. Uszkodzone kłemy lub przewody należy natychmiast wymienić w celu uniknięcia przegrzania.

Po około 100 godzinach pracy grafitowe szczotki powinny zostać wymienione w serwisie Zebco. Poza sezonem silnik należy przechowywać w dobrze wentylowanym i suchym pomieszczeniu. Nie zostawiaj silnika na zewnątrz podczas zimy, takie postępowanie może uszkodzić jednostkę napędową i sterującą.

3.1 Rozwiązywanie problemów

Utrata mocy

- Praca śruby napędowej może być utrudniona. Sprawdź czy na wale nie ma zaplątanych sieci, żyłek, zielska czy innych zanieczyszczeń.
- Sprawdź naładowanie akumulatora. Sprawdź komory akumulatora.
- Sprawdź kłemy akumulatora i przyłącza silnika.

Zbyt duży pobór prądu

- Sprawdź śrubę napędową czy nie jest czymś blokowana.
- Korozja lub spięcie w instalacji w górnej obudowie.
- Sprawdź cele akumulatora

Silnik pracuje zbyt głośno i/lub drży podczas pracy

- Sprawdź zamocowanie i stan śruby napędowej. Konieczne może być ponowne zamontowanie śruby napędowej obracając ją o 180°
- Wykrzywiony wał. Zdemontuj śrubę napędową, uruchom silnik na niskim biegu i sprawdź czy słychać nienaturalne dźwięki.
- W przypadku gdy wał został skrzywiony, należy oddać silnik do serwisu Zebco.
- Obróć śrubę napędową ręką, jeżeli jej praca jest utrudniona oddaj silnik do serwisu Zebco.

Pilot zdalnego sterowania bez funkcji

- wymień baterię
- ponownie zsynchronizować z silnikiem

Wszystkie inne problemy nie wymienione powyżej należy zgłaszać w miejscu zakupu lub skontaktować się z najbliższym oddziałem Zebco.



ELEKTROMOTOR RHINO BLX GPS – MANUÁL

1. OBECNÉ

Úvod	1.1
Záruční podmínky	1.2
2. MONTÁŽ A UVEDENÍ DO PROVOZU	
Displej s kontrolou stavu nabití baterie	2.1
Montáž	2.2
Spouštění motoru do vodyr	2.3
Uvedení motoru do klidové pozice	2.4
Nastavení hloubky	2.5
Výměna vrtule – Uvolnění vrtule	2.6
Připojení ke zdroji (Pouze na 12V baterie!)	2.7
Dálkový ovladač	2.8
3. ÚDRŽBA	
Řešení problémů	3.1
4. DECLARATION OF CONFORMITY	

1. OBECNÉ

1.1 Úvod

Srdečně vám gratulujeme k nákupu elektromotoru značky Rhino.

Tento elektromotor speciálně přizpůsobený potřebám rybářského sportu je výsledkem vývoje firmy ZEBCO. Vysoc kvalitní materiál a pěkný design jdoucí ruku v ruce s vyzrálou technikou umožnily, aby se tento motor stal spolehlivým partnerem ve všech situacích.

Kvůli neustálému zlepšování našich produktů si vyhrazujeme právo na změnu stavebních dílů a komponentů bez předchozího ohlášení.

1.2 Záruční podmínky

Pro závěsné elektromotory Rhino platí záruka 2 roky (**pouze s platným dokladem o koupi**), která začíná dnem pořízení výrobku.

Záruka se nevztahuje na žádné opotřebení mechanických dílů. Záruka se vztahuje výhradně na nekomerční využití motorů a neplatí v případě chyb při obsluze, nehod, nevhodných oprav nebo nekvalifikovaných zásahů a změn výrobků.

Servisní úkony a opravy smějí být prováděny výhradně firmou Zebco Europe GmbH.

2. MONTÁŽ A UVEDENÍ DO PROVOZU

2.1 Displej s kontrolou stavu nabití baterie

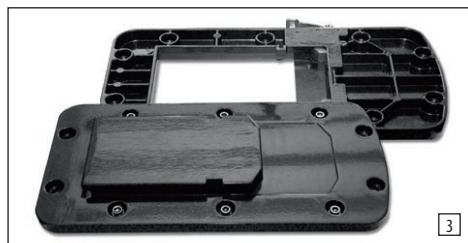
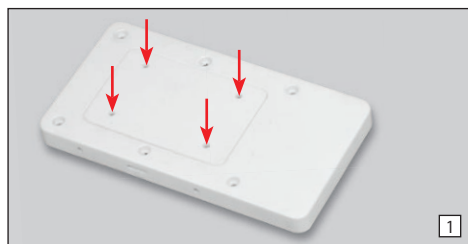


Displej průběžně zobrazuje aktuální stav nabití baterie, jakmile je motor připojen ke zdroji. Údaj o stavu se nachází na montážní základně.

2.3 Montáž

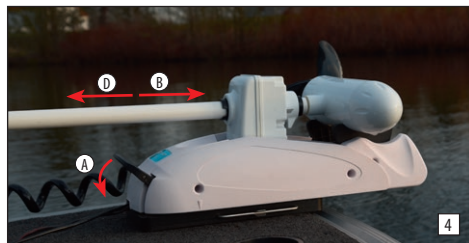
Upevněte motor na příď lodi. V balení výrobku se nachází standardní držák motoru z nylonového materiálu (obr. 1), který se k motoru fixuje pomocí kovového ramínka (obr. 2). Motor umístíte na loď tak, aby se jeho tyč ve vyklopeném stavu nacházela dostatečně daleko od trupu (minimálně 2 cm). Spojte držák motoru prostřednictvím předvrtaných děr se základnou na přídi lodi (obr. 2).

Možno dokoupit: Držák motoru – rychloodnímatelná sada, kat. č. 9940 101 (obr. 3).



POZOR: bude-li se loď vytahovat z vody, je předtím potřeba motor každopádně demontovat. Před montáží, respektive demontáží je také potřeba bezpodmínečně odpojit motor od baterie.

POZOR! Během nastavování úhlu sklonu elektromotoru nedávejte ruce mezi tyč a špičku lodi – hrozí riziko poranění! Pokud motor zůstává po použití na lodi, musí být vždy pomocí sklápěcího mechanismu vyklopen z vody a zaaretován.



2.4 Spouštění motoru do vody (obr. 4 & 5)

Stiskněte pojistku (A) a opatrně zatlačte motor přes tyč směrem (B) do vody a nechte dosednout řídicí jednotku do předem nastavené výšky (C).

2.5 Uvedení motoru do klidové pozice (obr. 4)

Stiskněte pojistku (A) a opatrně vytáhněte motor směrem (D), než zajede/zapadne do transportního zámku. Výškové nastavení motoru posunout směrem do pozice (B) a utáhnout.

2.5 Nastavení hloubky



Jednou rukou pevně podržte tyč motoru, poté uvolněte šroub k nastavení hloubky a umístěte motor do požadované pozice.

Nechte šroub nastavení hloubky zajet do fixačního pouzdra řídicí jednotky (obr. 6) a poté jej pevně dotáhněte. Následně můžete případně motor uvést do transportní pozice. .

2.6 Výměna vrtule Uvolnění vrtule

S dodaným klíčem k vrtuli uvolněte a odstraňte pojistnou matku. Přitom je potřeba jednou rukou vrtuli pevně držet, aby se zamezilo jejímu protáčení. Pojistná matka nesmí být uvolňována pomocí úderů kladiva nebo podobných technik, protože by tím mohlo dojít k poškození matky nebo hřídele.

Vrtuli lze po uvolnění pojistného šroubu velmi snadno sejmut. Při nasazování nové vrtule dbejte na to, aby byla správně uchycena v drážkách a klínku, jinak ji nelze upevnit.

Po použití je dobré zkontrolovat vrtuli, zda nedošlo k namotání vlasce nebo vodních rostlin, a tyto neprodleně odstranit.

POZOR: před výměnou vrtule je bezpodmínečně potřeba odpojit motor od baterie.

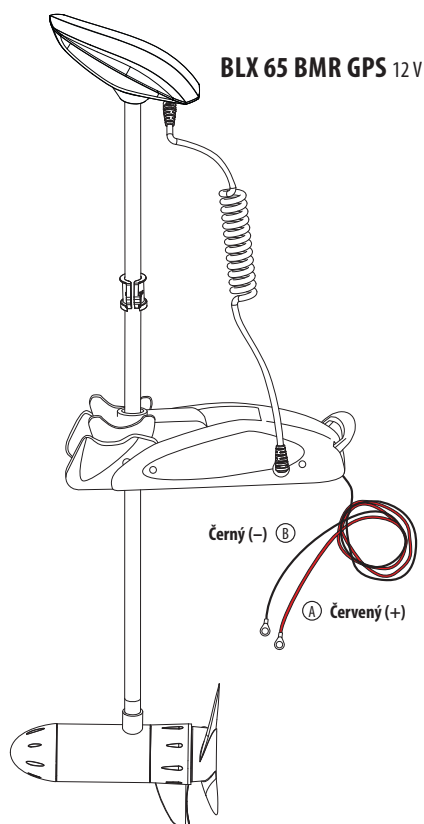
2.7 Připojení ke zdroji (Pouze na 12V baterie!)

Červený napájecí kabel (A) připojte na plusový pól (na baterii je označen značkou +). Černý napájecí kabel (B) spojte následně s minusovým pólem (-).

Svorky musejí být pevně přichyceny. Jinak může docházet k poruchám.

Baterie by měla být vždy umístěna na dobře větratelném místě. Motor pracuje s běžnými 12V akumulátory, Zebco doporučuje použití speciálních lodních akumulátorů nebo LiFePO4 baterií, které zaručí nejlepší možný a bezproblémový provoz.

POZOR: při prohození továrního připojení zdrojových kabelů zaniká záruka výrobku. Svorky musí být pevně připojeny ke zdroji. Jinak může docházet k poruchám



2.8 Dálkový ovladač

Pro detailnější informace o funkcích dálkového ovladače si prostudujte GPS návod k použití.

3. ÚDRŽBA

Motor pečlivě opláchnout pod tekoucí vodou a řídící jednotku otřít vlhkým hadrem.

Měsíčně je nutné kontrolovat elektrické přípojky kvůli případné korozi. Nefunkční svorky nebo kabel je potřeba okamžitě vyměnit, aby se zabránilo přehřátí motoru.

K dlouhodobějšímu skladování je potřeba motor umístit na dobře větraném, suchém místě.

Nenechávejte motor přes zimu venku, mohlo by dojít k poškození magnetů pohonné jednotky.

3.1 Řešení problémů

Ztráta výkonu

- Vrtule se otáčí ztěžka.
- Zkontrolujte, zda se do vrtule nezamotal vlasec/šňůra nebo vodní rostliny.
- Zkontrolovat stav nabití baterie. Překontrolovat jednotlivé články baterie.
- Zkontrolovat připojení kabelů ke zdroji.

Příliš vysoká spotřeba

- Zkontrolovat vrtuli, zda se neotáčí těžce.
- Koroze nebo zkrat na kabeláži v hlavě motoru.
- Překontrolovat jednotlivé články akumulátoru.

Příliš hlučný chod motoru / vibrace motoru

- Zkontrolovat stav a montáž vrtule, vrtuli eventuálně otočit o 180° a nově namontovat.
- Ohnutá osa. Sejmout vrtuli a nechat motor běžet na střední rychlost a dávat pozor na zvuky z osy.
- Při ohnuté ose dopravit motor do opravy.
- Vyzkoušet protočit vrtuli rukou, při těžkém chodu zaslat motor do opravy.

Nefunguje dálkový ovladač

- Vyměnit baterii
- Provést novou synchronizaci s motorem

Při všech dalších zde neuvedených problémech se prosím obraťte na svého autorizovaného prodejce nebo servisní oddělení Zebco Europe.



NÁVOD NA POUŽÍVÁNIE MOTORA RHINO BLX GPS

1. VŠEOBECNÉ INFORMÁCIE

Úvod	1.1
Záručné podmienky	1.2

2. POPIS SYSTÉMU A KONFIGURÁCIA

Ukazovateľ nabitia batérie	2.1
Montáž	2.2
Spúšťanie motora	2.3
Nastav motor do pozície odpočinku	2.4
Nastavovanie hĺbky	2.5
Výmena hnacej skrutky – Demontáž hnacej skrutkyr	2.6
Elektrické pripojenia (Týka sa výlučne 12V batérii).....	2.7
Dialľkové ovládanie	2.8

3. ÚDRŽBA

Riešenie problémov	3.1
--------------------------	-----

4. DECLARATION OF CONFORMITY

1. VŠEOBECNÉ INFORMÁCIE

1.1 Úvod

Gratulujeme ku kúpe závesného elektrického motora Rhino.

Motor bol naprojektovaný inžiniermi firmy ZEBCO špeciálne so zameraním na rybárov. Materiály vysokej kvality, skvelý dizajn a najmodernejšia technológia robia, že motor bude slúžiť bez poruchy mnoho rokov.

V súvislosti s nepretržitými prácami súvisiacimi s vylepšovaním produktu, vyhradzuje si právo na zavádzanie zmien dielov a konštrukčných materiálov bez upozornenia. Prosíme o starostlivé oboznámenie sa s týmto návodom, aby ste sa vyhlili chybám pri používaní.

1.2 Záručné podmienky

Zebco zabezpečuje dva (2) roky záruky na elektrické motory, počítajúc od dátumu kúpy (**záruka je platná výlučne s vyplneným Záručným listom a dokladom o kúpe – faktúra alebo bloček**).

Záruka nezahŕňa prvky podliehajúce prirodzenému opotrebeniu počas prevádzky. Záruka je obmedzená na nekomerčné použitie motora a nezahŕňa poškodenia, ktoré vznikli následkom prevádzkových chýb, nehôd, modifikácií alebo opráv vykonaných neautorizovanými osobami.

Akkoľvek opravy alebo obsluha musia byť vykonané v servise Zebco Europe.

2. POPIS SYSTÉMU A KONFIGURÁCIA



2.1 Ukazovateľ nabitia batérie

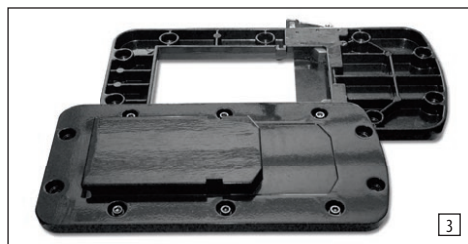
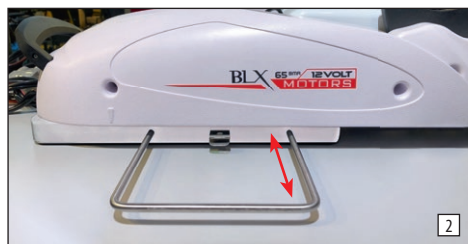
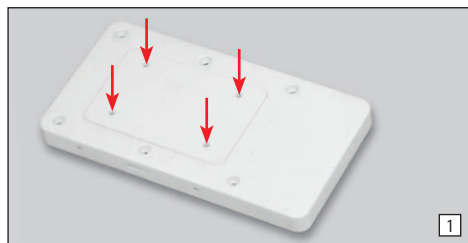
Na displeji je zobrazovaný celý čas od momentu zapojenia motora stav dobity batérie. Displej sa nachádza na ovládači diaľkového ovládania a na motore.



2.3 Montáž

Upevni motor v prednej časti lode. V dodanom komplete sa nachádza úchyt vykonaný z nylónu (fot. 1), ktorý sa upevňuje na motor pomocou svorky (fot. 2). Umiestni motor tak, aby rúčka po rozložení bola dostatočne ďaleko od trupu. Upevni motor k palube pomocou pripravených dier (fot. 1).

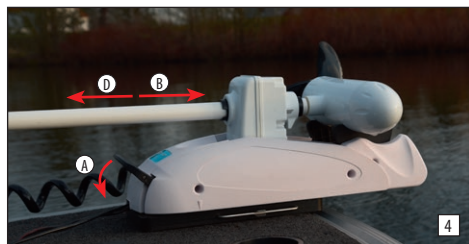
Ako opcia sú dostupné: Komplet na rýchlu montáž motora, art. nr. 9940 101 (fot. 3).



POZOR: Treba pamätať na odmontovanie motora pred vytiahnutím lode z vody. Počas montáže, ako aj demontáže treba pamätať na odpojenie batérie.



POZOR! Počas nastavovania uhlu náklonu nikdy nekladaj ruky medzi stĺpik a bok lode – môžeš sa poraniť. **Ak motor ostane upevnený k lodi po jeho použití, treba ho umiestniť nad úroveň hladiny vody pomocou vychýľovacieho mechanizmu.**



2.4 Spúšťanie motora (fot. 4 & 5)

Stlač tlačidlo blokády (A). Opatrne potlač motor v smere (B) tak, aby sa motor zacvakol v riadiacej jednotke (C).

2.5 Nastav motor do pozície odpočinku (fot. 4)

Stlač uvoľňujúcu páku (A). Opatrne potiahni stĺpik motora v smere (D), až sa zablokuje na správnom mieste. Presuň regulátor výšky v smere (B) a dokrúť.

2.5 Nastavovanie hĺbky



Drž stĺpik jednou rukou, a následne uvoľni skrutku a nastav požadovanú hĺbku ponoru. Zapni reguláciu hĺbky v riadiacom systéme (fot. 6) a následne dokrúť. Vyrovnaj hlavicu motora, ak to je nevyhnutné.

2.6 Výmena hnacej skrutky Demontáž hnacej skrutky

Pomocou dodaného kľúča odkrúť a zdemontuj matku skrutky, pričom pamätaj na držanie hnacej skrutky rukou, aby si ju zabezpečil pred obrácaním.

Na uvoľnenie matky sa nemá používať kladivo alebo iné toho typu náradie, keďže to môže spôsobiť jej poškodenie alebo zničenie hriadeľa motora.

Po demontáži zabezpečovacej skrutky je možné hnaciu skrutku ľahko zošňať z hriadeľa motora. Treba skontrolovať stav zabezpečovacieho klina ako ja drážky na hriadele motora, v opačnom prípade môže byť nová hnacia skrutka zamontovaná nevhodne.

Po každom použití motora skontroluj, či sa do skrutky nezaplietli rastliny alebo silón a v prípade potreby odstráň znečistenia.

POZOR: VŽDY odpoj motor od batérie, keď začínaš výmenu hnacej skrutky.

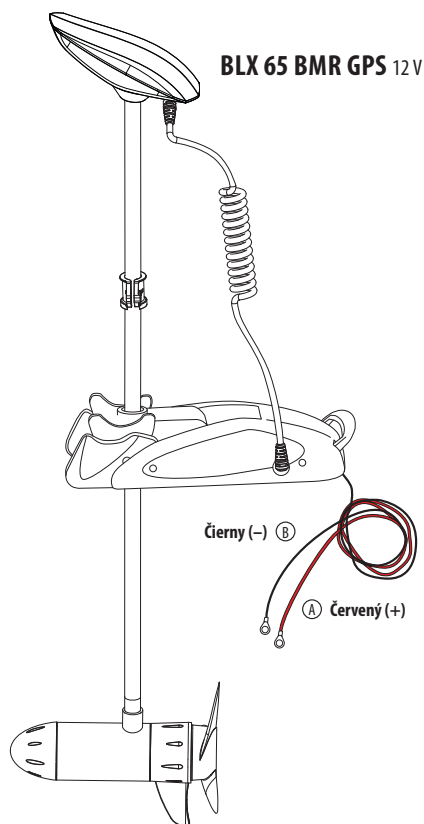
2.7 Elektrické pripojenia (Týka sa výlučne 12V batérií)

Pripoj červený vodič (A) do svorky označenej (+) na batérii. Pripoj čierny vodič do svorky batérie označenej (-).

Pripojenie musí byť vykonané starostlivo a pevno, v opačnom prípade sa môžu objaviť problémy počas používania.

Batériu treba uschovávať v dobre vetranej miestnosti. Motor môže pracovať so štandardnou batériou s napätím 12V. Odporúčame používanie špeciálnych batérií s hlbokým vybitím alebo batérií LifePO4 zabezpečujúcich lepšiu účinnosť.

POZOR: Všetky zmeny vykonané na továrenských elektrických pripojeniach (svorky alebo očka) spôsobujú stratu záruky. Svorky musia byť správne a pevne pripojené k batérii, v opačnom prípade môžu nastať poruchy v toku elektrického prúdu..



2.8 Diaľkové ovládanie

Za účelom získania dodatkových informácií o činnosti a funkciách motora sa prosím oboznámiť s návodom na obsluhu..

3. ÚDRŽBA



Po použití opatrne opláchni motor tečúcou vodou a utri riadiacu jednotku vlhkou handričkou.

Raz za mesiac treba skontrolovať všetky elektrické spoje na prítomnosť korózie. Poškodené svorky alebo prevody treba okamžite vymeniť za účelom zabránenia prehriatia.

Po asi 100 hodinách práce majú byť grafitové kefy vymenené v servise Zebco.

Mimo sezóny motor treba uchovávať v dobre vetranej a suchej miestnosti.

Nenechávaj motor vonku počas zimy, také konanie môže poškodiť pohonnú a riadiacu jednotku.

3.1 Riešenie problémov

Strata výkonu

- Práca hnacej skrutky môže byť sťažená. Skontroluj, či na hriadeľi nie sú zapletené siete, silóny, rastliny alebo iné znečistenia.
- Skontroluj nabitie batérie. Skontroluj články batérie.
- Skontroluj svorky batérie a pripojenia motora.

Príliš veľký odber prúdu

- Skontroluj hnaciu skrutku, či nie je niečím blokovaná.
- Korózia alebo skrat v inštalácii v hornej nadstavbe.
- Skontroluj články akumulátora.

Motor pracuje príliš hlasno a/alebo strpá počas práce

- Skontroluj upevnenie a stav hnacej skrutky. Môže byť nevyhnutné opätovné zamontovanie hnacej skrutky obracajúcu ju o 180°.
- Pokrivený hriadeľ. Zdemontuj hnaciu skrutku, spusti motor na nízkych otáčkach a skontroluj, či je počuť neprirodzené zvuky.
- V prípade, ak bol hriadeľ skrivený, treba motor odovzdať do servisu Zebco.
- Obráť hnaciu skrutku rukou, ak je jej práca sťažená, odovzdaj motor do servisu Zebco.

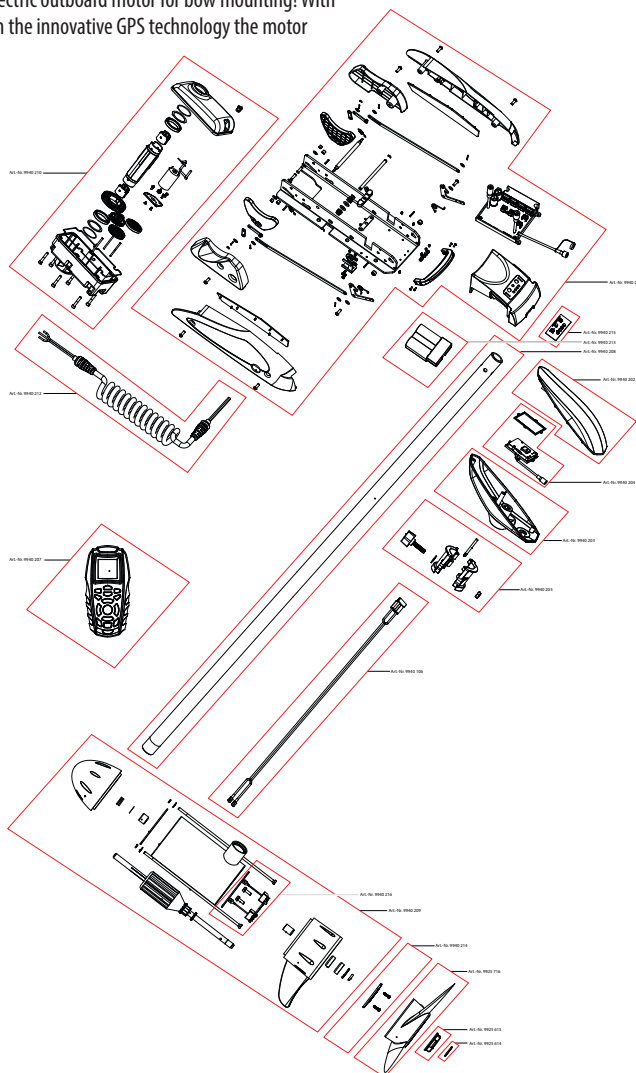
Ovládač diaľkového ovládania nefunkčný

- Vymeň batériu.
- Opätovne zosynchronizovať s motorom.

Všetky iné problémy neuvedené vyššie treba nahlasovať na mieste kúpy alebo sa treba skontaktovať s najbližšou pobočkou Zebco.

BLX 65 BMR GPS Electric Outboard Motor

The extension of our BMR series: the BLX65 GPS electric outboard motor for bow mounting! With handy radio remote control and GPS function. With the innovative GPS technology the motor can be controlled very comfortably. The motor is equipped with a pilot mode (manual travel by compass), a navigation mode, a cruise control mode with pre-set speed as well as a GPS anchor function and waypoint entry. The display of speed over ground and track recording (storage of distances and repetition of up to 16 tracks) are further useful features. GPS positioning is accurate within two to five meters (depending on external conditions). The powerful BLX65 GPS electric outboard motor delivers 65lb of thrust at 12V voltage and max. 400W. The approximately 135 cm shaft is made of aluminium composite. It can be folded up and down using a lever. As with all Rhino motors, the BLX65 GPS allows variable adjustment of the immersion depth.



Rhino BLX65 BMR GPS Accessories

Code	Model
9940 202	Top casing cover
9940 202	Lower casing
9940 204	GPS controller
9940 205	Depth adjustment
9940 207	Remote control
9940 208	Motor shaft
9940 209	Motor assembly, complete, without shaft
9940 210	Turning Box
9940 211	Bow-mount unit complete
9940 212	Link cable
9940 213	Battery cable, motor side
9940 214	Sacrificial anode kit
9940 215	Led display
9930 137	Battery cable, connector shell
9940 106	Battery cable, battery side
9925 614	Shear pin
9925 615	Prop lock nut
9925 716	Prop, 3 blades
9940 216	Repair kits

Code	Voltage	Max. Thrust	Shaft Length	Max. AMP Draw	Prop	Mounting	Required Battery	min. recommended battery size	Remote Control, transmission power	Fernbedienung, Sendeleistung
9940 165	12 V	65 LB	1,37 m	50 A/H	3 Blade	Bow Mount	12v Deep Cycle Marine	80-120 AMP Hour ¹	7 mW	7 mW

The length of the motor shaft is equal to the distance between the control head and the submerged drive unit.

¹NOTE: this is to be used as a guide only. Check with your battery supplier to confirm required size of 12 volt deep cycle marine battery that will be appropriate for your situation.

Zebco Europe GmbH · Elsterbogen 12-14 · D-21255 Tostedt · Germany
Fax 0 41 82 / 29 43-22 · info-de@zebco-europe.com · www.zebco-europe.com





RHINO

BLX GPS REMOTE CONTROL

BLX GPS FERNBEDIENUNG
BLX GPS TÉLÉCOMMANDE
BLX GPS CON COMANDO A DISTANZA
BLX GPS TÁVIRÁNYÍTÓ

BLX GPS AFSTANDSBEDIENING
BLX GPS ZDALNIE STEROWANY
BLX GPS DÁLKOVÉ OVLÁDÁNÍ
BLX GPS DIAĽKOVÝ OVLÁDANÝ

RHINO BLX GPS



*Owners Manual
Bedienungsanleitung
Manuel d'utilisation
Manuale d'istruzioni
Instrukcja Obsługi
Handboek
Instrukcja obsługi
manuál
Návod na používanie*



Rhino BLX GPS Motor User Guide (remote control):

1. GENERAL	
Introduction	1.1
General start-up instructions	1.2
2. SYSTEM OVERVIEW AND SETUP	
Layout of the remote control and LCD display	2.1
Switching on the motor and remote control	2.2
Calibration	2.3
General configuration	2.4
3. ADJUSTABLE MODES	
Manual mode.....	3.1
Anchor mode	3.2
Pilot mode	3.3
Travel mode ("cruise control")	3.4
Track recording.....	3.5
Navigation mode	3.6
Arrival mode (optional setting when reaching the destination)	3.7

1. GENERAL

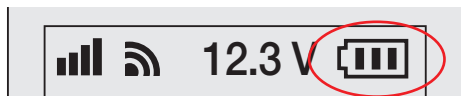
1.1 Introduction

Thank you for choosing the Rhino BLX GPS motor from Zebco Europe GmbH.

This manual has been specially designed to guide you through the functions of the GPS remote control unit step by step.

1.2 General start-up instructions

- Make sure your Rhino BLX GPS motor is securely attached to your boat.
- Make sure that the 12V deep discharge battery is fully charged. The GPS motor is not intended for use with a starter battery for cars/trucks.
- Check the battery cable for damage.
- Check the battery terminals for corrosion or contamination.
- Make sure that the remote control is sufficiently charged.



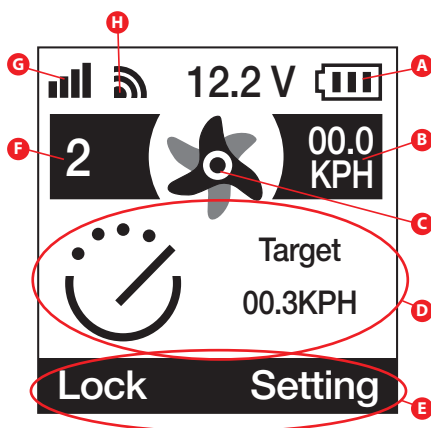
(The battery indicator is located in the upper right corner of the active screen.)

- Connect your Rhino BLX GPS motor to a deep-discharge capable 12-volt marine battery.
- Put the motor in travel position and secure the locking device so that the lever is in the upper position.

NOTE: Your Rhino BLX motor is equipped with a sensor that turns off the motor when it is folded up.

2. SYSTEM OVERVIEW AND SETUP

2.1 Layout of the remote control and LCD display



- | | |
|---------------------------|---|
| A Battery status | E Menu selection area |
| B Actual speed | F Speed setting |
| C Propeller status | G GPS signal strength |
| D Operating mode | H Status of wireless link to motor |



- 1 2** Menu navigation buttons
- 3** On/Off + confirm menu selection
- 4** Pilot mode
- 5** Menu back button
- 6** Navigation mode
- 7** Increase motor speed
- 8** Propeller On/Off
- 9** Steering button – left
- 10** Steering button – right
- 11** Reduce motor speed
- 12** Travel mode (cruise control)
- 13** Anchor mode
- 14** Track recording



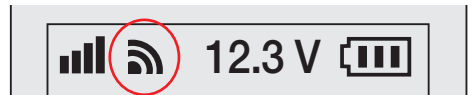
2.2 Switching on the motor and remote control

Motor:

- Press and hold the right button (On/Off) on the display on the motor mount until all LEDs come on.
- The four lower LEDs indicate the battery status.

These LEDs light up in green or remain unlit depending on the remaining charge.

- The upper middle LED is a status indicator. Its colour codes indicate the functional status of your Rhino BLX GPS motor.
- Once the unit is turned on, the status indicator will initially light up YELLOW while the unit searches for GPS signals.
- Usually a GPS connection is established within a few seconds. Excellent GPS results are achieved outdoors at a certain distance from tall buildings, bridges, etc.
- The status of the GPS signal is indicated in the upper left area of the remote control display (see Fig. 2.1).

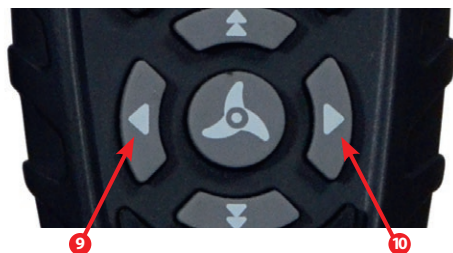


Remote control:

- Turn on the remote control by pressing and holding the red button (3) for two seconds.
- Then release the button; the display lights up. The device will now be automatically paired with the motor. The status LED on the motor flashes green initially. After the motor has been paired with the remote control, the LED turns solid green.

2.3 Calibration

- The remote control may now prompt you to calibrate the steering.
- Press the RIGHT or LEFT button (9,10) to register the steering. Calibration takes about 10 seconds.



2.4 General configuration

- Press the red button again to activate the main menu. Use the blue UP/DOWN buttons (1,2) to scroll through the setup menu.
- To configure the boat size, scroll down in the menu with the blue arrow key (1,2) to "Boat Size".
- Confirm the boat size by pressing the red button (3). You can select from:
Small boat ("little") = shorter than 3m
Medium-sized boat ("medium") = 3m-4m
Large boat ("large") = 4m +
- This helps your Rhino BLX GPS motor to deliver the right amount of power to the propeller at all times.
- Return to the Settings menu with the left blue button (5).

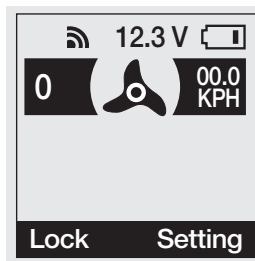


- Scroll to "Unit" and select "metric" or "imperial". To confirm, press the red button (3).
- The default setting is "metric". Press the left blue button (5) to return to the main menu and continue.
- In the "Backlight" menu, adjust the brightness and auto-off feature.
- Please note: The longer and brighter the display is illuminated, the shorter the battery life of the remote control.

3. ADJUSTABLE MODES

3.1 Manual mode

- In this mode, the mode information area is empty.



- The status LED of the base station is lit up in GREEN.

The motor can now be operated manually with the remote control.

- The buttons 7, 8, 9, 10 and 11 control the propeller, speed and steering. You can now use these buttons to operate the motor in manual mode.



- The default setting for the remote control at startup is zero. The propeller is stopped. Use the middle button 8 (propeller symbol) to activate and deactivate the propeller.
- The grey UP/DOWN arrows (buttons 7,11) increase or decrease the propeller power from zero to level 10. The device acknowledges each press of a button with a short signal tone from the base unit.
- The LEFT/RIGHT buttons (9,10) on the remote control can be pressed for a maximum of 7 seconds. Press the button once more to reactivate.

Likewise, a tone is emitted when the propeller is stopped/started by pressing button 8.

- Please press evenly to ensure smooth operation.

Note: When the propeller is switched on again via button 8, the last speed setting is activated!

3.2 Anchor mode

- Press button 13 (anchor symbol). The motor immediately enters anchor mode, relative to the GPS position where the button was pressed.



- The motor will now keep the boat in this position continuously. Positioning is accurate to about 2m, depending on the conditions (wind, current, GPS signal).
- The status LED lights up BLUE.
- The display now shows the distance to the anchor position, including the GPS bearing back to the anchor point.



- The menu screen displays the following: Exit = Exit anchor mode; Save = Save current anchor point.
 - Press the "Anchor mode" button again to close the menu.
 - Up to 16 anchor points can be saved with button 3 ("Save").
- Important note: Do not rely on anchor mode as the only means of anchoring your boat. Anchor mode is only intended for holding a position temporarily in good weather and light conditions. Do not use anchor mode in channels with heavy boat traffic or on shipping routes. A boat in anchor mode shall carry appropriate lights and signs in accordance with international collision avoidance regulations.
- To exit anchor mode and return to manual mode, press anchor button 13 again. This is acknowledged by an audible alert. The

status LED lights up GREEN again. By default, the power level last used in anchor mode is used.

- You can reposition the boat in manual mode. Then press the anchor button again to fix your new position.
- Your Rhino BLX GPS motor can return to any of the saved spots (anchor points) at any time if you are less than 1 km away.
- When returning to a saved anchor point, slow down the boat just before you reach your destination to avoid overrunning it while your Rhino BLX GPS motor returns to the exact position that was selected.

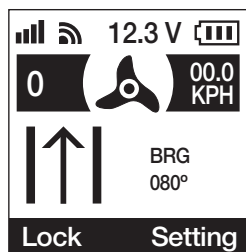
Note: To prevent the control cable from becoming too entangled around the shaft during frequent steering corrections, the motor stops automatically and emits a warning tone. Then please turn the cable back manually with the steering function and restart the motor in the respective mode. Ideally, you should approach the desired anchor point against the wind and against the drift.

3.3 Pilot mode →

3.3 Pilot mode



- Pilot mode is activated with button 4 (compass symbol) and can be toggled between the following settings in the “Fix Mode” menu:
 - Heading mode (the direction in which the Rhino BLX GPS motor points when the Pilot Mode button is pressed) and
 - Course mode (the “true” course as displayed on a nautical chart or on a GPS plotter screen).
- You can toggle between Heading and Course modes in the “Fix Mode” menu section and confirm with the red button (3).
- You can use the grey LEFT/RIGHT buttons (9,10) on your remote control to adjust the course. The new direction of travel or course is shown on the display.
- To exit Pilot Mode, simply press the Pilot Mode button again.
- The display on the remote control shows the Course mode icon, including the course and bearing from the boat.



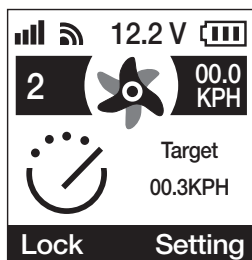
Note about the GPS SPEED displayed on the right side of the screen (KPH):

- This screen on your remote control shows the “speed over ground” and does not reflect the actual speed of the boat through the water. The speed through the water is influenced by wind, tide, current, waves and other variables.

3.4 Travel mode (cruise control)



- Press button 12 to enter or exit this mode.
- In this mode the motor runs over ground at a selected speed.
- The display shows the currently set speed in the top right of the screen in kilometres per hour.
- To adjust the speed in Travel mode, press the grey UP/DOWN control buttons (buttons 7 and 11). The respective speed level is displayed in the top left of the screen.
- The speed over ground increases or decreases by 0.2 kph each time the button is pressed (displayed as “Target” in the middle right of the screen).



Note: Cruise control cannot be activated if propeller is deactivated. However, the Cruise function can be operated simultaneously with the Navigation or Course mode.

3.5 Track recording



- Your Rhino BLX is capable of recording up to 16 routes (tracks), each up to 5 km long.
- To record a track, press button 14. Select a track number and confirm on the display. The track can now be recorded with the recording icon displayed. The status LED lights up blue.

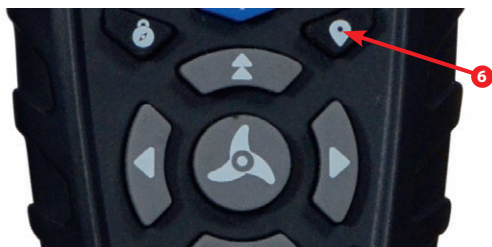
Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
Back	Confirm

- Select "Exit" from the menu to end the recording. Then select "Finish" to save the recorded track according to the preset track numbers (1 to 16).
- To delete an existing track, select it in order to overwrite or delete it.

Note: Only the track is recorded, not the speed.

- You can record a track while your Rhino BLX is in Cruise or Course mode. A sufficient GPS signal must be available.
- Tracks cannot be recorded in Anchor mode.

3.6 Navigation mode (approach a spot and follow a track)



Safety note: When entering or continuing in Navigation mode, make sure that there are no hazards such as shallows, tree stumps, rocks or other obstacles on the direct path between your boat and the destination. Your Rhino BLX may also lose the satellite signal and will not maintain its pre-defined course! Always maintain a safe speed in Navigation mode and be alert at all times!

- Navigation mode is ideal for trolling and allows the user to precisely follow a stored route up to 5 km long.
- You can use Navigation mode in conjunction with Travel mode to achieve a perfect speed on this route. The speed in Travel mode can then be adjusted manually. A sufficient GPS signal must also be available here.

How to proceed:

- To return to a saved spot (saved anchor point, see section 3.2), press button 6 to enter Navigation mode. Then press the menu buttons

for the stored spot number (within 400 m) and press "Confirm".

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Select the desired speed and your Rhino BLX will navigate back to that spot.

As soon as the target is reached, the system switches to Anchor mode.

The display then shows the spot number, directional angle (BRG) and distance. Further items in this menu: "Back" and "Confirm".

- Press button 6 to return to a saved track (see section 3.5), follow it and switch to Navigation mode. After selecting the track number, press “Confirm” (3).
- Now select the path to the start/end along the desired track and your Rhino BLX will navigate back to the start/end of that track.
- When the destination is reached, the motor goes into “Anchor” mode.
- The display then shows the spot number, directional angle (BRG) and distance again.

Note: You can navigate to or along a track or spot while your Rhino BLX GPS is in “Travel” mode (section 3.4).

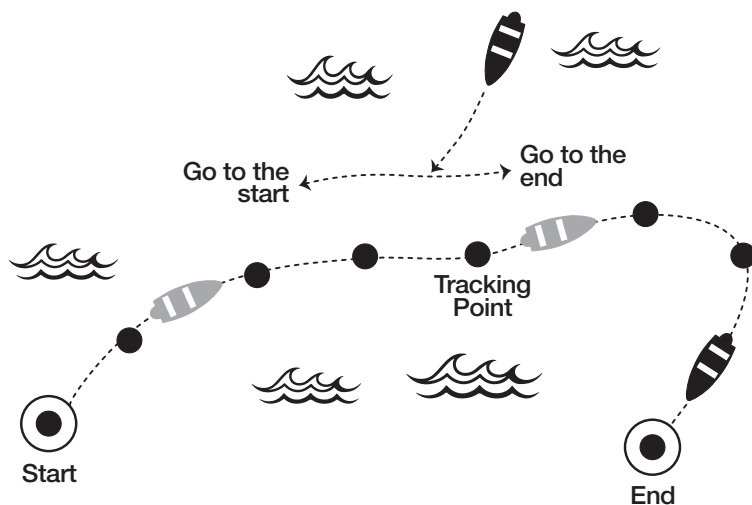
- Your Rhino BLX follows a recorded track from any position from which you start the track. The remote screen function area shows the remaining length of the track. Each of the 16 storable tracks can be up to 5 km long.

NOTE: You can stop moving along the selected track at any time by pressing the Navigation button to exit Navigation mode. You can also leave the selected track and then switch to Manu-

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DIST01.6km BRG 120°
Back	Confirm

al mode or Anchor mode, e.g. when fighting or landing a fish.

- To return to your track, press “Navigate” again, select the track number, choose “Confirm”, and your Rhino BLX GPS motor will take you back to the nearest point on your track and continue navigation.
- Again, make sure that there are no hazards on the direct route between your boat and the track. Maintain a safe speed and always pay attention to the ambient conditions.



3.7 Arrival mode

Arrival mode allows the user to determine the final setting of the moto when the destination has been reached in Navigation mode. The factory setting is Anchor mode.

- Press the red button (3) to activate the main menu.
- To select the desired mode, scroll down in the menu with the blue arrow key (1,2) to “Arrival mode” and press button 3 (“Confirm”) again. You can select from:

Anchor mode (see section 3.2)

Manual mode (see section 3.1)

Motor off = propeller is switched off

- Confirm the desired mode by pressing the red button (3).
- The motor now performs the desired function when the target is reached.



Rhino BLX GPS-Motor Benutzerhandbuch (Fernbedienung):

1. ALLGEMEINES

Einleitung	1.1
Allgemeine Hinweise zur Inbetriebnahme.....	1.2
2. AUFBAU UND INBETRIEBNAHME	
Aufbau der Fernbedienung mit LCD-Bildschirm	2.1
Motor und Fernbedienung einschalten	2.2
Kalibrierung.....	2.3
Allgemeine Konfiguration.....	2.4
3. EINSTELLBARE MODI	
Manueller Modus.	3.1
Anker Modus	3.2
Pilot Modus.....	3.3
Reise Modus („Tempomat“)	3.4
Track Recording....	3.5
Navigationsmodus	3.6
Arrival Mode (Einstellmöglichkeit bei Erreichen des Ziels.....	3.7

1. ALLGEMEINES

1.1 Einleitung

Vielen Dank, dass Sie sich für den Rhino BLX GPS Motor von Zebco Europe GmbH entschieden haben.

Dieses Handbuch wurde speziell entwickelt, um Sie Schritt für Schritt durch die Funktionen der GPS Fernbedien-Einheit zu führen.

1.2 Allgemeine Hinweise zur Inbetriebnahme

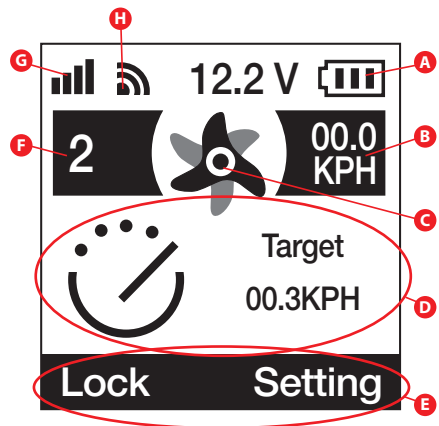
- Stellen Sie sicher, dass Ihr Rhino BLX GPS-Motor sicher an Ihrem Boot befestigt ist.
- Stellen Sie sicher, dass die 12V-Tiefentladebatterie voll aufgeladen ist. Der GPS-Motor ist nicht für die Verwendung mit einer Starterbatterie für PKW / LKW vorgesehen.
- Überprüfen Sie das Batteriekabel auf Schäden
- Überprüfen Sie die Batterie Anschlüsse auf Korrosion oder Verunreinigungen



- Überprüfen Sie, ob die Fernbedienung ausreichend aufgeladen ist (Die Batterieanzeige befindet sich oben rechts auf dem aktiven Bildschirm.)
 - Schließen Sie Ihren Rhino BLX GPS-Motor an einer tiefentladefähigen marinen 12-Volt Batterie an.
 - Stellen Sie den Motor in Fahrtposition und sichern Sie die Verriegelung so, dass der Hebel in der oberen Position ist.
- HINWEIS - Ihr Rhino BLX ist mit einem Sensor ausgestattet, der den Motor im eingeklappten Zustand ausschaltet.

2. AUFBAU UND INBETRIEBNAHME

2.1 Aufbau der Fernbedienung mit Bildschirm



- | | |
|-----------------------------------|---|
| A Batteriestatus | E Menü-Auswahlbereich |
| B Anzeige Geschwindigkeit | F Anzeige Geschwindigkeitsstufe |
| C Propeller Statusanzeige | G Statusanzeige GPS-Signal |
| D Modi Informationsbereich | H Statusanzeige Funkverbindung zum Motor |





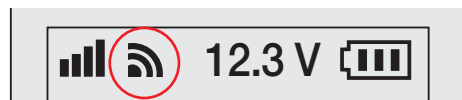
- 1 2** Menü-Navigationstasten
- 3** Ein-Aus + Menüwahl bestätigen
- 4** Pilot Modus
- 5** Menü zurück Taste
- 6** Navigationsmodus
- 7** Motordrehzahl erhöhen
- 8** Propeller an/aus
- 9** Steuertaste nach links
- 10** Steuertaste nach rechts
- 11** Motordrehzahl verringern
- 12** Reisemodus (Cruise Control/Tempomat)
- 13** Ankermodus
- 14** Track Recording



2.2 Motor und Fernbedienung einschalten

Motor:

- Halten Sie die rechte Taste (Ein / Aus) auf dem Display an der Motor-Halterung gedrückt, bis alle Lichter aufleuchten.
- Die vier unteren LEDs zeigen den Batteriezustand an. Sie werden je nach verbleibender Ladung grün oder unbeleuchtet angezeigt.
- Die obere mittlere LED ist eine Statusleuchte. Ihre Farbsignale zeigen Ihnen die Funktions-Zustände Ihres Rhino BLX GPS-Motors an.
- Sobald das Gerät eingeschaltet ist, leuchtet die Statusanzeige zunächst GELB, während das Gerät GPS-Signale sucht.
- In der Regel wird innerhalb weniger Sekunden eine GPS-Verbindung hergestellt. Hervorragende GPS-Ergebnisse werden im Freien außerhalb von hohen Gebäuden, Brücken, etc. erzielt.
- Den Status des GPS Signals sehen Sie auf dem Bildschirm der Fernbedienung oben links (Abb. 2.1).



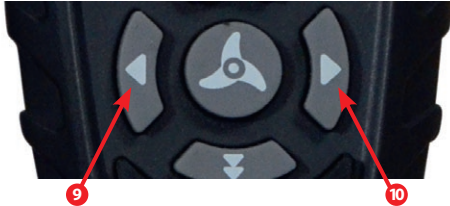
Fernbedienung:

- Schalten Sie die Fernbedienung ein, indem Sie die rote Taste 3 zwei Sekunden lang gedrückt halten.
- Dann Taste loslassen und der Bildschirm leuchtet auf. Es erfolgt dann eine automatische Kopplung mit dem Motor.
- Die Status-LED auf der Motoreinheit blinkt zunächst GRÜN. Nach Kopplung mit der Fernbedienung leuchtet sie konstant GRÜN.

2.3 Kalibrierung

- Die Fernbedienung fordert Sie jetzt möglicherweise auf, die Lenkung zu kalibrieren.
- Drücken Sie die Rechts- oder Links-Tasten (9,10), um die Lenkung zu registrieren.

Die Kalibrierung dauert etwa 10 Sekunden.



2.4 Allgemeine Konfiguration

- Drücken Sie die rote Taste erneut, um das Hauptmenü zu aktivieren. Verwenden Sie die blauen Auf- / Ab-Tasten (1,2), um durch das Setup-Menü zu blättern.
- Zur Konfiguration der Bootsgröße scrollen Sie im Menü mit der blauen Pfeiltaste (1,2) nach unten bis „Boat Size“.
- Bestätigen Sie die Bootsgröße mit der roten Taste (3). Sie können auswählen:

Kleines Boot (little) = unter 3m

Mittleres Boot (medium) = 3m-4m

Großes Boot (large) = 4m +

- Dies hilft Ihrem Rhino BLX GPS-Motor dabei, jederzeit die richtige Menge an Leistung zum Propeller zu bringen.
- Kehren Sie mit der linken blauen Taste (5) zum Einstellungs-menü zurück.

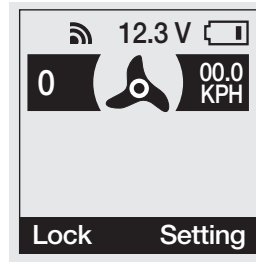


- Scrollen Sie zu „Unit“ und wählen Sie die Einstellung zwischen metrisch oder imperial. Zum Bestätigen drücken Sie die rote Taste (3).
- Die Standardeinstellung ist metrisch. Drücken Sie die linke blaue Taste (5), um zum Hauptmenü zurückzukehren und fortzufahren.
- Passen Sie im Menü „Backlight“ (Hintergrundbeleuchtung) die Helligkeit und Auto-Abschaltung an.
- Bitte beachten Sie. Je länger und heller das Display beleuchtet ist, desto kürzer ist die Batteriebensdauer der Fernbedienung.

3. EINSTELLBARE MODI

3.1 Manueller Modus

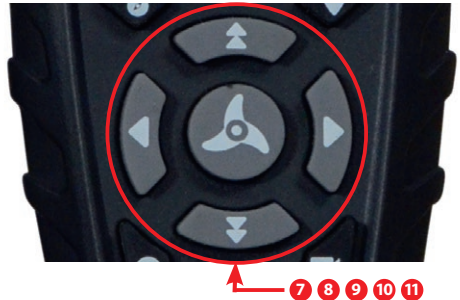
- In diesem Modus ist der Modi-Informationsbereich frei.



- Die Statusanzeige der Basisstation ist GRÜN.

Der Motor kann nun manuell mit der Fernbedienung betrieben werden.

- Die Steuertasten 7, 8, 9, 10 und 11 steuern Propeller, Geschwindigkeit und Lenkung. Mit diesen bedient man jetzt den Motor im manuellen Modus.



- Die Standardeinstellung für die Fernbedienung beim Start ist Null. Der Propeller ist angehalten. Mit der mittleren Taste 8 (Propeller Symbol) aktivieren und deaktivieren Sie den Propeller.
- Die grauen Pfeile nach oben und unten (Tasten 7,11) erhöhen und verringern die Propeller-Leistung zwischen Null und Stufe 10. Das Gerät bestätigt jeden Tastendruck mit einem kurzen Hinweisston aus der Basiseinheit.
- Die Tasten L und R (9,10) an der Fernbedienung können maximal 7 Sekunden gedrückt werden. Zum erneuten Aktivieren bitte erneut drücken.

Ebenfalls erfolgt einen Ton bei Propeller Stopp / Start mit der Taste 8.

- Drücken Sie bitte gleichmäßig, um einen reibungslosen Betrieb zu gewährleisten.

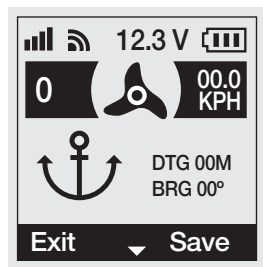
Hinweis: Beim erneutem Einschalten des Propellers über die Taste 8 wird die zuletzt eingestellte Geschwindigkeit aktiviert !

3.2 Anker Modus

- Drücken Sie die Taste 13 mit dem Anker Symbol. Der Motor aktiviert sofort den Ankermodus, bezogen auf die GPS-Position, an der die Taste aktiviert wurde.



- Der Motor hält nun das Boot kontinuierlich auf dieser Position. Je nach Bedingungen (Wind, Strömung, GPS Signal) auf etwa 2m genau.
- Die Status-LED leuchtet BLAU.
- Das Display zeigt nun den Abstand zur Ankerposition an, inklusive GPS Peilung zurück zum Ankerpunkt.



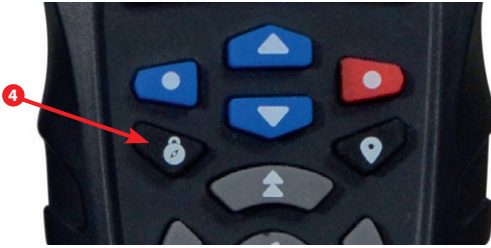
- Der Menübildschirm zeigt Folgendes an: Beenden (Exit) = Ankermodus beenden; Speichern (Save) = aktuellen Ankerpunkt speichern.
- Drücken Sie die Ankermodus-Taste erneut, um das Menü zu schließen.
- Es können mit Taste 3 („Save“) bis zu 16 Ankerpunkte gespeichert werden.

Hinweis! Verlassen Sie sich nicht auf den Ankermodus als einziges Verankerungsmittel Ihres Bootes. Der Ankermodus ist nur für das Halten einer kurzfristigen Position bei guten Wetter- und Lichtverhältnissen vorgesehen. Verwenden Sie den Ankermodus daher nicht in stark frequentierten Kanälen oder auf Schifffahrtsstraßen. Ein Schiff im Ankermodus muss nach den Internationalen Vorschriften geeignete Lichter und Zeichen gemäß Kollisionsverhütungsregeln tragen.

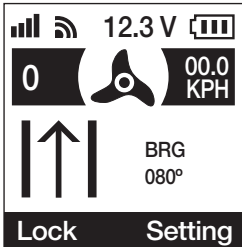
- Um den Ankermodus zu beenden und zum manuellen Modus zurückzukehren, drücken Sie erneut die Ankertaste 13. Dieses wird durch einen Alarmton quittiert. Die Statusanzeige leuchtet nun wieder GRÜN. Standardmäßig wird die zuletzt im Ankermodus verwendete Leistungsstufe verwendet.
- Im manuellen Modus können Sie das Boot neu positionieren. Drücken Sie dann den Ankerschlüssel erneut, um Ihrem neuen Standort zu fixieren.
- Ihr Rhino BLX kann jederzeit zu einem der gespeicherten Spots (Ankerpunkte) zurückkehren, wenn Sie weniger als 1 km entfernt sind.
- Bei der Rückkehr zum einem gespeicherten Ankerpunkt Verlangsamen Sie das Boot kurz vor dem Ziel, um ein Überfahren des Ziels zu vermeiden, während Ihr Rhino BLX GPS-Motor zu der exakten Position zurückkehrt, die gewählt wurde.

Hinweis: Um bei häufigen Motor Lenkkorrekturen eine zu starke Verwicklung des Steuerkabels um den Schaft zu verhindern, stoppt der Motor automatisch und gibt einen Warnton aus. Bitte das Kabel dann mit der Steuerfunktion manuell zurückdrehen und den Motor in der jeweiligen Funktion neu starten. Idealerweise fahren Sie den geplanten Ankerpunkt gegen den Wind, gegen die Drift an.

3.3 Pilot-Modus



- Der Pilotmodus wird aktiviert mit Taste 4 (Kompasssymbol) und kann im Menü „Fix-Mode“ umgeschaltet werden zwischen:
- Steuerkursmodus „Heading“ (die Richtung, in die der Rhino BLX GPS-Motor zeigt, wenn die Pilot Mode Taste aktiviert ist) und
- Kursmodus „Course“ (der „wahre“ Kurs, wie er auf einer Seekarte oder auf einem GPS-Plotter-Bildschirm angezeigt wird).
- Sie können im Menü, Abschnitt Fix-Mode zwischen Steuerkurs und Kursmodus wechseln und mit der roten Taste (3) bestätigen.
- Sie können die grauen L- oder R-Tasten (9,10) auf Ihrer Fernbedienung zur Kurseinstellung verwenden. Die neue Fahrtrichtung bzw. der Kurs wird in der Bildschirmanzeige angezeigt.
- Um den Pilot-Modus zu beenden, drücken Sie einfach die Pilot-Modus-Taste erneut.
- Das Display auf der Fernbedienung zeigt das Kursmodus-Symbol, inklusive Kurs und Peilung vom Boot.



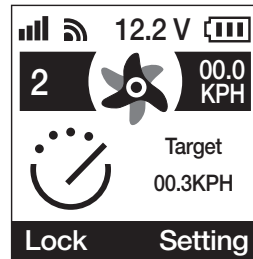
Hinweis zur angezeigten GPS-GESCHWINDIGKEIT rechts auf der Bildschirmanzeige (KPH = KMH):

- Diese Anzeige auf Ihrer Fernbedienung zeigt die Geschwindigkeit als „Geschwindigkeit über Grund“ an und reflektieren nicht die tatsächliche Geschwindigkeit Ihres Bootes durch das Wasser. Die Geschwindigkeit durch das Wasser wird durch Wind, Gezeiten, Strömung, Welle und weitere Variablen beeinflusst.

3.4 Reisemodus (Cruise Control) „Tempomat“



- Drücken Sie die Taste 12, um diesen Modus aufzurufen oder zu verlassen.
- In diesem Modus läuft der Motor mit einer ausgewählten Geschwindigkeit über Grund.
- Das Display zeigt dann die aktuell eingestellte Geschwindigkeit rechts oben im Display in Kilometer pro Stunde an.
- Um die Geschwindigkeit im Reisemodus anzupassen, drücken Sie die grauen Steuer-Tasten Aufwärts- oder Abwärts (Tasten 7 und 11). Die jeweilige Geschwindigkeitsstufe wird oben links im Bildschirm angezeigt.
- Die Geschwindigkeit über Grund erhöht oder verringert sich um 0,2km/h bei jedem Tastendruck (Anzeige als „Target“ Mitte rechts im Display).



Hinweis: Die Cruise-Control kann nicht aktiviert werden, wenn Propeller deaktiviert ist. Die Cruise-Funktion kann aber gleichzeitig mit dem Navigationsmodus oder Kursmodi betrieben werden.

3.5 Track Recording



- Ihr Rhino BLX kann bis zu 16 Routen (Strecken) aufzeichnen, jeweils bis zu 5km lang.
- Um einen Track aufzunehmen, drücken Sie die Taste 14. Wählen Sie eine Track-Nummer und bestätigen Sie auf dem Display. Die Fahrtstrecke kann nun, unter Anzeige des Aufnahmesymbols, aufgezeichnet werden. Die Status-LED leuchtet blau.

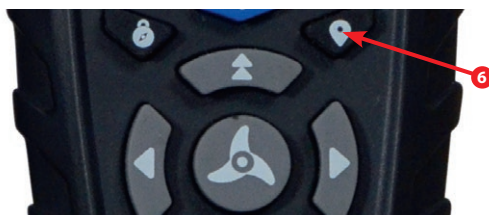
Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
	▼
Back	Confirm

- Wählen Sie im Menü Beenden (Exit) um die Aufzeichnung zu beenden. Wählen Sie dann Fertigstellen (Finish), um die aufgezeichnete Route entsprechend der vorgegebenen Track Nummern (1 bis 16) zu speichern.
- Um eine vorhandene Route zu löschen, wählen Sie diese an um sie zu überschreiben bzw zu löschen.

Hinweis: Es wird nur die Route aufgezeichnet, nicht die Geschwindigkeit.

- Sie können einen Track aufnehmen, während sich Ihr Rhino BLX gleichzeitig im Cruise oder Kursmodus befindet. Ein ausreichendes GPS Signal muss vorhanden sein.
- Im Ankermodus können keine Tracks aufgenommen werden.

3.6 Navigationsmodus (Anfahren eines Spots und Abfahren eines Tracks)



Sicherheitshinweis: Stellen Sie beim Aufrufen oder Fortsetzen des Navigationsmodus sicher, dass sich keine Gefahr wie z.B. seichte Stellen, Baumstümpfe, Felsen oder sonstige Hindernisse auf dem direkten Weg zwischen Ihrem Schiff und dem Navigations-Ziel befindet. Ihr Rhino BLX kann möglicherweise auch das Satellitensignal verlieren und hält seinen navigierten Kurs nicht ! Halten Sie im Navigationsmodus immer eine sichere Geschwindigkeit ein und sind Sie jederzeit achtsam!

- Der Navigationsmodus ist ideal für das Trolling und ermöglicht es dem Benutzer, präzise einer gespeicherten Strecke zu folgen, die bis zu 5 km lang ist.
- Den Navigationsmodus können Sie in Verbindung mit dem Reise Modus verwenden, um auf dieser Route eine perfekte Geschwindigkeit zu erzielen. Die Geschwindigkeit im Reise Modus kann dann manuell angepasst werden. Auch hier muss ein ausreichendes GPS Signal vorhanden sein.

Und so geht es:

- Um zu einem gespeicherten Spot (gespeicherter Ankerpunkt, siehe Abschnitt 3.2) zurückzukehren, drücken Sie die Taste 6 um in den Navigationsmodus zu gelangen. Dann drücken Sie die Menütasten für die gespeicherte Spot-Nummer (innerhalb von 400m) und bestätigen dies mit „Confirm“.

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Wählen Sie die gewünschte Geschwindigkeit und Ihr Rhino BLX navigiert zurück zu diesem Punkt. Sobald das Ziel erreicht ist, wechselt das System in den Ankermodus. Das Display zeigt dann Spot-Nummer, Richtungswinkel (BRG) und Entfernung an. Weitere Anzeigen im Menü sind: Zurück, „Back“ und Bestätigen „Confirm“.

- Um zu einem gespeicherten Track (siehe Abschnitt 3.5) zurückzukehren, diesem zu folgen und in den Navigationsmodus zu wechseln drücken Sie die Taste 6. Nach Auswahl der Tracknummer drücken Sie Bestätigen (3).
- Wählen Sie jetzt den Weg entlang der von Ihnen gewünschten Strecke zum Start/Ende und Ihr Rhino BLX wird zurück zum Anfang/Ende dieses Tracks navigieren.
- Wenn das Ziel erreicht ist, geht der Motor in den Anker Modus.
- Das Display zeigt dann erneut Spot-Nummer, Richtungswinkel (BRG) und Entfernung an.

Hinweis: Sie können zu oder entlang eines Tracks oder zu einem Spot navigieren, während sich Ihr Rhino BLX im Reise-Modus (Abschnitt 3.4) befindet.

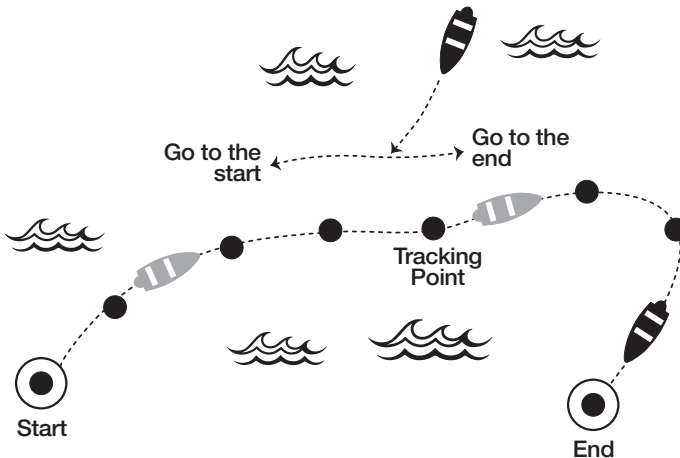
- Ihr Rhino BLX folgt einem aufgezeichneten Track von jeder Position aus, von der Sie den Track starten. Der Bildschirm zeigt im Informationsbereich die verbleibende Länge der Strecke an. Jede der 16 speicherbaren Strecken/Routen kann bis zu 5 km lang sein.

HINWEIS: Sie können die Fahrt auf dem ausgewählten Track jederzeit anhalten, indem Sie durch Druck auf die Navigations-taste den Navigationsmodus beenden. Sie können den ausge-

Navigation-Track	
▲	
Track 4	
Track 5	DIST 01.6km BRG 120°
▼	
Back	Confirm

wählten Track ebenfalls so verlassen und dann in den manuellen Modus oder den Ankermodus zu wechseln, z. B. um einen Fisch zu drillen und zu landen.

- Um wieder zu Ihrem Track zurückzukehren, drücken Sie erneut auf Navigieren, wählen Sie Ihre Track Nummer aus, bestätigen Sie mit „Confirm“ und Ihr Rhino BLX GPS-Motor bringt Sie zurück zum nächstgelegenen Punkt auf Ihrem Track und setzt die Navigation fort.
- Stellen Sie auch hier sicher, dass sich keine Gefahr auf einem direkten Weg zwischen Ihrem Schiff und der Strecke befindet. Halten Sie eine sichere Geschwindigkeit ein und achten Sie immer auf die Umgebungsbedingungen.



3.7 Arrival Mode

Der Arrival Mode ermöglicht es dem Benutzer, die Endfunktion des Motors zu bestimmen, wenn das jeweilige Ziel im Navigationsmodus erreicht wurde. Werksseitig ist der Anker Modus eingestellt.

- Drücken Sie die rote Taste (3), um das Hauptmenü zu aktivieren.
- Zur Wahl des jeweiligen Modus scrollen Sie im Menü mit der blauen Pfeiltaste (1,2) nach unten bis „Arrival Mode“ und

drücken die Taste 3 (Confirm) erneut. Sie können auswählen:

Anchor Mode = Anker Modus (siehe Abschnitt 3.2)

Manual Mode = Manueller Modus (siehe Abschnitt 3.1)

Motor Off = Propeller wird ausgeschaltet

- Bestätigen Sie die den gewünschten Modus mit der roten Taste (3).
- Der Motor führt nun die gewünschte Funktion bei Erreichen des Ziels aus.



Moteur Rhino BLX GPS
guide d'utilisation (télécommande) :

1. GÉNÉRALITÉS

Introduction.....	1.1
Conseils généraux avant mise en service.....	1.2
2. DESCRIPTION ET MISE EN SERVICE	
Description de la télécommande et de l'écran LCD	2.1
Mise en fonction du moteur et de la télécommande.....	2.2
Calibrage.....	2.3
Configuration générale	2.4
3. MODES PARAMÉTRABLES	
Mode manuel.....	3.1
Mode ancrage	3.2
Mode pilote.....	3.3
Mode croisière (régulateur de vitesse)	3.4
Enregistrement de tracés (routes)	3.5
Mode navigation.....	3.6
Mode arrivée (Possibilités de paramétrage à l'arrivée)	3.7

1. GÉNÉRALITÉS

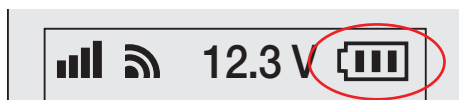
1.1 Introduction

Merci d'avoir choisi le moteur Rhino BMR GPS de Zebco Europe GmbH

Ce livret a spécialement été élaboré pour vous accompagner pas à pas à travers les fonctions de l'unité télécommandée GPS.

1.2 Conseils généraux avant mise en service

- Vérifiez que votre moteur Rhino BLX GPS soit solidement fixé à votre embarcation.
- Vérifiez que la batterie 12V à décharge complète soit complètement chargée. Le moteur GPS n'est pas prévu pour être utilisé avec une batterie starter de voiture ou camion
- Vérifier que les câbles de batterie soient en bon état
- vérifier que les bornes de batterie ne comportent pas de corrosion ou salissures ou dépôts.
- Vérifiez que la télécommande soit suffisamment chargée



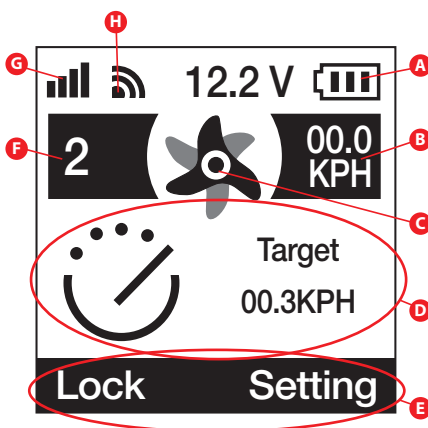
(le niveau de charge se situe en haut à droite de l'écran lorsqu'il est allumé)

- Raccordez votre moteur Rhino BLX GPS à une batterie marine 12V capable de décharge complète.
- Mettez le moteur en position immergée et vérifiez que le levier de verrou soit en position haute.

REMARQUE – votre Rhino BLX dispose d'un rupteur, arrêtant le moteur en position haute rabattue.

2. DESCRIPTION ET MISE EN SERVICE

2.1 descriptions de la télécommande et de l'écran LCD



- | | |
|-------------------------------------|--|
| A Status batterie | E Zone de choix de menu |
| B Indication de vitesse | F Niveau de vitesse |
| C Statu hélice | G Qualité réception GPS |
| D Zone d'information du mode | H Statu qualité d'émission avec le moteur |



- 1 2 Navigation de menu
- 3 allumer/éteindre + confirmation de sélection de menu
- 4 mode pilote
- 5 touche retour de menu
- 6 mode navigation
- 7 augmentation régime moteur
- 8 allumer/éteindre hélice
- 9 navigation vers gauche
- 10 navigation vers droite
- 11 baisse régime moteur
- 12 mode croisière (Cruise Control/ régulateur de vitesse)
- 13 mode ancrage
- 14 enregistrement de tracé (route)



2.2 Mise en fonction du moteur et de la télécommande

Moteur:

- sur le panneau d'affichage du moteur, maintenir la touche droite (on/off) enfoncée jusqu'à ce que tous les voyants s'allument.
- les 4 LEDs du bas indiquent le niveau de charge de la batterie. Selon la charge restante, les LED seront vertes ou éteintes
- La LED centrale du haut est une LED indiquant l'état (statu) du moteur. La couleur des signaux vous informe de l'état fonctionnel de votre moteur Rhino BLX GPS.
- dès la mise en marche, la LED est de couleur jaune, ceci durant la phase de recherche de signal GPS.
- En général, il ne faut que quelques secondes pour établir une connexion GPS. Les meilleures performances sont obtenues dans des lieux dégagés, à l'écart de hautes constructions, ponts, etc.



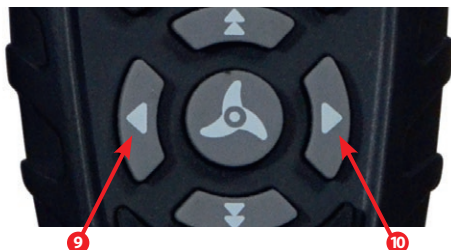
Télécommande :

- Allumez la télécommande en maintenant la touche rouge Nr 3 pendant 2 secondes
- Relâchez la touche puis l'écran s'allume. Un appairage s'effectuera ensuite automatiquement avec le moteur. La LED d'état du moteur clignotant initialement en vert se figera en vert après appairage

2.3 Calibrage

- la télécommande vous demandera alors éventuellement de calibrer la direction. Appuyez sur la touche droite ou gauche (touches 9,10) afin de sélectionner la direction

Le calibrage dure environ 10 secondes



2.4 Configuration générale

- pressez à nouveau la touche rouge afin d'activer le menu principal. Utilisez les touche haut et bas (1,2) pour naviguer dans le menu de paramétrage (setup)
- pour la configuration de la taille de l'embarcation, naviguez avec la flèche bleue (1,2) jusqu'à « boat size » (taille bateau)
- confirmez avec la touche rouge (3). Vous pouvez sélectionner:
Petit bateau (little) = moins que 3m
Bateau moyen (medium) = 3m-4m
Grand bateau (large) = 4m +
Ceci aidera votre Rhino BLX GPS à distribuer à tout moment la puissance optimale à l'hélice
- Retournez au menu des réglages par la touche bleue de gauche (5)

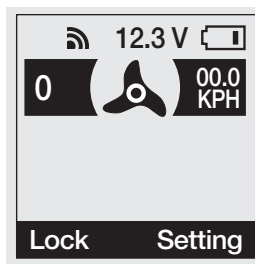


- recherchez puis sélectionnez „unit“ ensuite choisissez entre l'unité de mesure métrique ou impériale. Confirmez votre choix par la touche rouge (3) Le paramétrage par défaut est métrique.
- Appuyez sur la touche bleue de gauche (5) pour revenir dans le menu principal
- vous pouvez régler le rétroéclairage dans le menu « backlight ». Notez que l'intensité de l'éclairage influence directement la durée de vie des batteries de la télécommande

3. MODES PARAMÉTRABLES

3.1 Mode manuel

- dans ce mode, le champ d'informations propres au mode de la télécommande est vide



- la LED de statu du moteur est verte. Le moteur peut alors être librement dirigé manuellement grâce à la télécommande
- les touche 7,8,9,10 et 11 commandent l'hélice, la vitesse et la direction. Ces touches servent à la navigation en mode manuel



- le paramétrage par défaut au démarrage de la télécommande est zéro. L'hélice est arrêtée. Avec la touche centrale 8 (symbole hélice) vous pouvez démarrer ou arrêter l'hélice.
 - les touches grises vers le haut et bas (7,11) augmentent ou baissent la vitesse de l'hélice entre le niveau zéro et 10. Chaque impulsion sur une flèche est confirmée par un bref signal venant du moteur
 - Les touches L et R (gauche et droite) (9,10) ne peuvent être maintenue au maximum que 7 secondes ensuite il faut relâcher la touche et réappuyer pour une nouvelle impulsion.
- Le démarrage et l'arrêt de l'hélice par la touche 8 émet également un signal
- Veillez à presser les touches de manière centrale et bien répartie afin d'obtenir les meilleurs résultats.
- NOTE : lorsque vous allumez à nouveau l'hélice par la touche 8, la dernière vitesse engagée à l'arrêt de l'hélice sera activée.

3.2 Mode ancrage

- appuyez sur la touche 13 symbolisant une ancre. Le moteur active alors immédiatement le mode ancrage appliqué à la position GPS où la touche a été pressée.



- le moteur maintient à présent l'embarcation en permanence à cette position. Selon les conditions (vent, courant, qualité du signal GPS), la précision du positionnement est d'environ 2m
- la LED de statu moteur est à présent bleue
- l'affichage indique à présent la distance du point d'ancrage, y-compris la direction GPS vers le point d'ancrage



- l'écran du menu indique les informations suivantes : arrêter (Exit) = sortir du mode ancrage ; sauvegarder (Save) = mémoriser le point d'ancrage actuel.
- pressez à nouveau la touche d'ancrage pour fermer le menu
- la touche 3 (Save) permet de mémoriser jusqu'à 16 points d'ancrage

IMPORTANT! Ne retenez pas le mode ancrage comme unique moyen d'ancrer votre embarcation. Le mode ancrage n'est uniquement prévu que pour maintenir une position en courte durée et par bonnes conditions météo et bonne luminosité. N'utilisez pas le mode ancrage sur des canaux fortement navigués ou sur des axes de navigation. Une embarcation ancrée doit selon la réglementation internationale disposer d'une signalisation et d'éclairages appropriés et conformes

aux règles anticollisions.

- pour arrêter le mode ancrage et retourner au mode manuel, appuyez à nouveau la touche d'ancrage (13) La confirmation se fait par émission d'un signal sonore. La LED de statut moteur est à présent verte. Par défaut, le moteur utilise la dernière vitesse du mode ancrage
- vous pouvez maintenant repositionner l'embarcation en mode manuel. Vous pouvez ensuite à nouveau appuyer sur la touche d'ancrage pour fixer un nouveau point d'ancrage.
- votre Rhino BLX peut à tout instant retourner à l'un des points d'ancrage mémorisés à condition que l'éloignement soit inférieur à 1 km.
- lors du retour vers un point d'ancrage mémorisé, ralentissez l'embarcation peu avant le point de destination afin d'éviter de dépasser ce point vers lequel votre Rhino BLX GPS vous emmènera précisément.

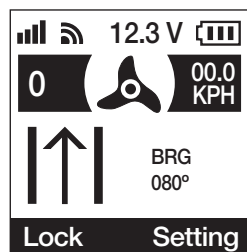
NOTA: afin d'éviter un enroulement trop important du câble de direction autour du mât lors des nombreuses corrections de cap effectuées par le moteur, celui-ci peut stopper automatiquement en émettant un signal sonore. A ce moment il faudra dérouler en sens inverse le câble grâce aux touches de direction puis démarrer à nouveau le moteur dans le mode choisi. Dans l'idéal, les points d'ancrage sont à atteindre en navigant contre la dérive et contre le vent.

3.3 Mode pilote ->

3.3 Mode pilote



- le mode pilote est activé en appuyant sur la touche 4 (symbole boussole) et peut ensuite être paramétré dans le menu « Fix Mode » entre :
 - le mode « aller vers » (heading). Il s'agit de la direction vers laquelle pointe le Rhino BLX GPS lorsque la touche du mode Pilote est appuyée, et
 - Le mode route (course). La vraie route telle que symbolisée sur une carte maritime ou sur un écran GPS.
- vous pouvez basculer entre le mode „route“ et „aller vers“ en allant dans „fix mode » et en validant l'option choisie en appuyant sur la touche 3
- vous pouvez utiliser les touches de direction grises droite gauche L et R (9,10) de votre télécommande pour ajuster la route. La nouvelle direction ou route sont indiquées sur l'écran d'affichage.
- pour éteindre le mode pilote il suffit simplement d'appuyer à nouveau sur la touche boussole.
- l'affichage de la télécommande indique le symbole du mode route dont la route et direction (BRG = bearing) de l'embarcation



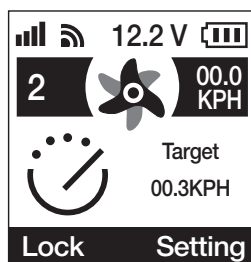
Nota à propos de la vitesse GPS indiquée à droite sur l'affichage (KPH = KM/H)

- cette indication sur votre télécommande est la vitesse au-dessus du fond et ne reflète pas la vitesse réelle de votre embarcation à travers l'eau. La vitesse à travers l'eau est influencée par diverses variables telles les vagues, le courant, le vent etc.

3.4 Mode croisière (régulateur de vitesse)



- ce mode est accessible en appuyant sur la touche 12, cette touche sert également pour sortir du mode. Avec ce mode, le moteur avance avec une vitesse prédéfinie.
- l'affichage indique alors en haut à droite la vitesse programmée en km/h
- en appuyant sur les touches grises haut et bas 11 et 7 vous augmenterez ou baisserez la vitesse. Le niveau de vitesse est affiché en haut à gauche.
- la vitesse au-dessus du fond se réduit ou s'accroît de 0,2km/h pour une pression sur la touche (représentée par « target » (vitesse cible) en zone centrale droite de l'affichage.



Remarque: le régulateur de vitesse ne peut être activé lorsque l'hélice est immobile. La fonction de régulateur peut néanmoins être utilisée en complément du mode navigation ou mode route.

3.5 Enregistrement de tracés (routes)

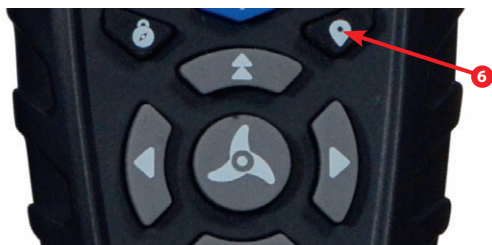


- votre Rhino BLX peut enregistrer jusqu'à 16 routes (tracés) chacune longue jusqu'à 5km.
- pour débuter un enregistrement, appuyez sur la touche 14 et sélectionnez un numéro de route puis validez. L'enregistrement débutera alors en indiquant le symbole d'enregistrement. La LED de statu du moteur sera alors bleue.

Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

- sélectionnez « sortir » (exit) dans le menu pour arrêter l'enregistrement. En sélectionnant ensuite « finir » (finish) vous enregistrerez la route sous le numéro préalablement sélectionné.
- pour effacer une route enregistrée, sélectionnez celle-ci pour la réécrire ou pour l'effacer simplement. Remarque : seule la route est enregistrée, pas la vitesse.
- vous pouvez enregistrer une route lorsque vous vous trouvez déjà en mode croisière ou suivi de route, il suffit que le signal GPS soit suffisant. Il n'est pas possible d'enregistrer de tracés en mode ancrage

3.6 Mode navigation (rejoindre un point ou suivre une route)



Conseil de sécurité : lors du démarrage ou redémarrage du mode de navigation, assurez-vous qu'il n'y ait pas de haut-fonds, souches, rochers ou autres obstacles sur la route directe menant votre embarcation à destination. Votre Rhino BLX peut aussi perdre le signal satellite et ne pourra ainsi pas tenir la route programmée. Maintenez une vitesse adaptée et soyez vigilants en permanence !

- le mode navigation est idéal pour la pêche à la traine car il permet à l'utilisateur de suivre précisément une route pouvant aller jusqu'à 5 km.
- le mode navigation peut être utilisé en combinaison avec le mode de régulation de vitesse, afin de maintenir une vitesse parfaite sur une route. La vitesse pourra toujours être adaptée manuellement. Ici également il faut un signal GPS suffisant.

Comment faire :

- afin de revenir à un endroit (spot) mémorisé comme par exemple un point d'ancrage (voir partie 3.2), pressez la touche 6 afin de vous rendre dans le menu de navigation. Choisissez ensuite le numéro de spot à l'aide des touches de direction (jusqu'à 400m) et confirmez en appuyant sur « confirm »

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Il ne reste plus qu'à paramétrer la vitesse et votre Rhino retourne au point choisi. Dès que la destination est atteinte, le système passe en mode ancrage et affiche le Nr de point atteint (spot), l'angle d'orientation (BRG) et l'éloignement. Les autres options du menu sont « retour (back) » et « confirmer » (confirm)

- retourner sur une route mémorisée (partie 3.5), la suivre en



passant en mode navigation : appuyez sur la touche 6. Après avoir choisi le numéro de route, appuyez sur « validation » (touche 3)

- choisissez à présent d'aller vers le départ ou la fin de la route sélectionnée, le Rhino BLX vous y emmènera.
- dès que la destination est atteinte, le moteur passe en mode ancrage
- l'affichage montrera alors le numéro de point (spot), l'angle d'orientation (BRG) et l'éloignement

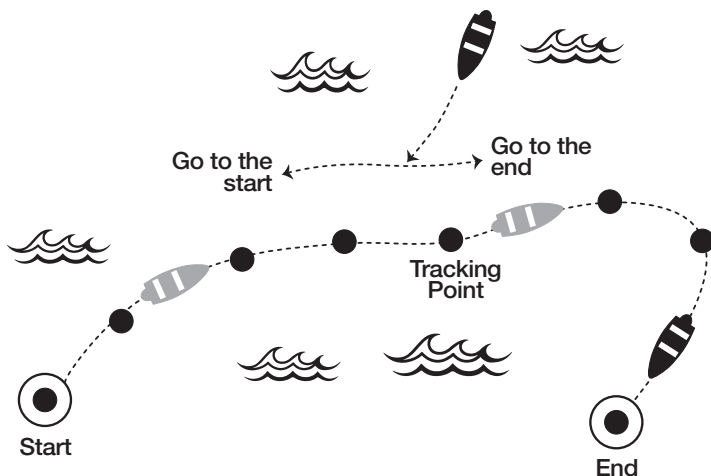
REMARQUE: en mode croisière (partie 3.4), vous pouvez demander à votre Rhino de rejoindre ou suivre un chemin ou encore de rejoindre un point

- Votre Rhino BLX suit une route enregistrée depuis n'importe quel point duquel vous démarrez la route. L'écran vous informe la distance restante de la route. Chacune des 16 routes enregistrables peut atteindre jusqu'à 5 km

NOTA : vous pouvez à tout moment arrêter le suivi d'une route en appuyant sur la touche « navigation » pour arrêter le mode navigation. Vous pouvez quitter la route en l'état en enclenchant le mode manuel ou le mode ancrage, si vous souhaitez par exemple combattre un poisson.

Navigation-Track	
▲	
Track 4	
Track 5	DIST 01.6km BRG 120°
▼	
Back	Confirm

- pour retourner à votre route, appuyez à nouveau sur « naviguer », choisissez votre numéro de route, confirmez avec « confirm » et votre Rhino vous ramènera vers le point le plus proche faisant partie de la route choisie puis continuera sur cette route.
- soyez également ici certain que la navigation soit sans risques et obstacles directement présents sur la route choisie. Maintenez une vitesse adaptée et sûre et soyez toujours vigilant à votre environnement.



3.7 Mode arrivée (possibilité de paramétrage à l'arrivée)

La mode arrivée permet à l'utilisateur de paramétrer la fonction finale, lorsque l'arrivée est atteinte en mode navigation. Le paramétrage usine est le mode ancrage.

- appuyez sur la touche rouge 3 pour activer le menu principal

- dans la liste des modes, allez au mode arrivée en utilisant les flèches bleues 1 et 2 puis confirmez avec la touche 3 (confirm). Vous pouvez alors déterminer l'option choisie entre :
Le mode ancrage (Anchor Mode) voir aussi partie 3.2
Le mode manuel (Manual Mode) voir aussi partie 3.1
Eteindre le moteur (Motor Off) = arrêt de l'hélice
- confirmez l'option choisie avec la touche rouge 3
- Le moteur réalisera à l'avenir cette option lors de l'arrivée.



Rhino BLX GPS Motor Manuale d'uso (con comando a distanza):

1. GENERALE

Introduzione 1.1

Istruzioni generali di avviamento..... 1.2

2. CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA E SETUP

Layout del telecomando e del display LCD 2.1

Avviamento del motore e del telecomando 2.2

Calibrazione 2.3

Configurazione generale 2.4

3. MODALITÀ SELEZIONABILI

Modalità manuale..... 3.1

Modalità ancora 3.2

Modalità Pilot 3.3

Modalità Travel ("cruise control" 3.4

Registrazione tracce 3.5

Modalità navigazione 3.6

Modalità di arrivo (Settaggio opzionale quando si raggiunge la destinazione..... 3.7

1. GENERALI

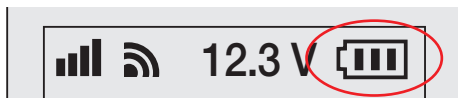
1.1 Introduzione

Grazie per aver scelto il nuovo Rhino BLX GPS motor di Zebco Europe GmbH.

Questo manuale è stato espressamente creato per aiutarti a conoscere al meglio le funzioni di questo motore GPS passo dopo passo.

1.2 Istruzioni generali di avviamento

- Assicurati che il tuo motore Rhino BLX GPS sia saldamente fissato alla tua barca.
- Assicurati che la tua batteria specifica da 12V sia completamente carica. Le batterie di avviamento per auto / camion non sono adatte per l'utilizzo con Rhino BLX GPS.
- Controlla che i cavi della batteria non siano danneggiati.
- Controlla che i poli della batteria non siano rovinati o corrosi.
- Controlla che il telecomando a distanza sia sufficientemente



carico. (L'indicatore del livello della batteria si trova nell'angolo in alto a destra dello schermo.)

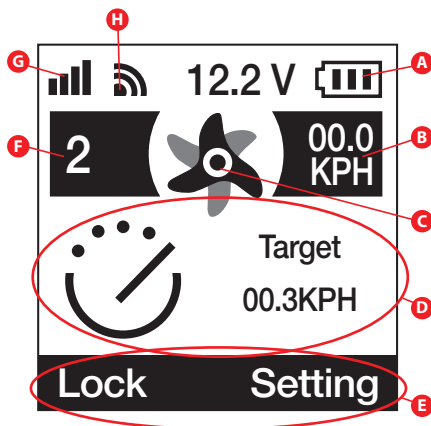
- Collega il tuo Rhino BLX GPS ad una batteria specifica da 12V a lenta scarica.

- Metti il motore in posizione di navigazione e assicurati che la leva di blocco/sblocco sia sollevata.

NOTA: Il motore Rhino BLX GPS è dotato di un sensore di spegnimento quando è sollevato.

2. CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA E SETUP

2.1 Layout del telecomando e del display LCD



- | | |
|-------------------------------|--|
| A Livello batteria | E Area per modificare il menù |
| B Velocità attuale | F Selezione velocità |
| C Stato elica (on/off) | G Stato ricezione GPS |
| D Modalità attuale | H Stato del segnale Wireless tra motore e telecomando |





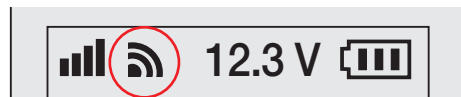
- 1 2** Bottoni del menu di navigazione
- 3** On/Off + conferma del menu selezionato
- 4** Modalità Pilot
- 5** Bottone menu indietro
- 6** Modalità Navigazione
- 7** Aumento della velocità
- 8** Propulsione On/Off
- 9** Comando di virata– Sinistra
- 10** Comando di virata– Destra
- 11** Riduzione della velocità
- 12** Modalità spostamento (cruise control)
- 13** Modalità ancora
- 14** Registrazione tracce



2.2 Avviamento del motore e del telecomando

Motore:

- Tieni premuto il bottone sulla destra (On/Off) sul display montato sul motore fino all'accensione di una luce LED.
- I quattro led inferiori indicano lo stato della batteria. Questi LED si illuminano di verde o rimangono spenti a seconda della carica della batteria.
- Il LED centrale in alto indica lo stato del funzionamento. A seconda del colore indica la modalità del tuo Rhino BLX GPS motor.
- Quando il motore è acceso, inizialmente il LED si illuminerà di GIALLO in questa fase il motore sta cercando il segnale GPS.
- Solitamente la connessione GPS avviene nel giro di pochi secondi. Per avere una migliore connessione GPS si consiglia di essere all'aperto lontani da edifici, ponti o elementi che disturbino il segnale.
- Il livello di ricezione del segnale GPS è indicato in alto a sinistra nel display del telecomando. (Fig.2.1)

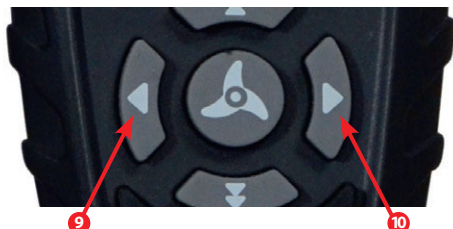


Telecomando:

- Per accendere il telecomando premere il bottone rosso (3) per due secondi.
- Quando rilascerete il pulsante il display si illuminerà. Il telecomando in automatico verrà associato al motore. In questa fase il LED posizionato sul motore lampeggerà di VERDE. Una volta associati il LED rimarrà fisso VERDE.

2.3 Calibrazione

- Il telecomando adesso potrebbero richiedere la calibrazione. Premere il pulsante DESTRA e SINISTRA (9,10) per calibrare. La calibrazione necessita di circa 10sec.



2.4 Configurazione generale

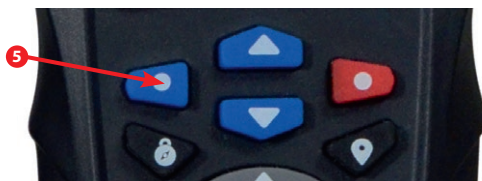
- Premi nuovamente il pulsante rosso per entrare nel menu principale. Utilizza i pulsanti blue SU/GIÙ (1,2) per scorrere il menu.
- Per configurare le dimensioni della barca scorri con i tasti SU/GIÙ (1,2) fino a raggiungere "Boat size".
- Conferma le dimensioni della barca con il tasto ROSSO (3). Puoi scegliere tra:

Piccola imbarcazione ("little") = più corta di 3m

Imbarcazione media ("medium") = 3m-4m

Imbarcazione grande ("large") = 4m +

- Questo settaggio aiuta il motore ad erogare la giusta quantità di potenza.
- Ritorna al menu Impostazioni con il pulsante blue a sinistra (5).

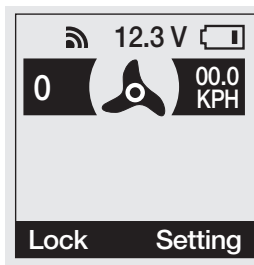


- Scorri fino alla voce "UNIT" e scegli tra sistema "Metric" o "Imperial". Per confermare, premi il tasto ROSSO (3).
- Il settaggio di default è "metric". Premi la freccia sinistra blue (5) per tornare al menu principale e continuare il settaggio.
- Nel menu "Backlight", regoli la luminosità e l'auto spegnimento (standby) del telecomando.
- NOTA: maggiore è la luminosità e il tempo in cui rimane acceso e minore sarà la durata della batteria del telecomando.

3. MODALITÀ SELEZIONABILI

3.1 Modalità manuale

- In questa modalità l'area delle informazioni sul display è vuota.



- Il LED del motore è di colore VERDE.

Ora il motore può essere azionato manualmente con il telecomando.

- I tasti 7, 8, 9, 10 e 11 controllano l'elica, la velocità e la direzione. Ora potete utilizzare questi pulsanti per governare la vostra imbarcazione in modalità manuale.



- L'impostazione predefinita in partenza è zero. L'elica è ferma. Usate il tasto centrale 8 (simbolo dell'elica) per attivare e disattivare l'elica.
 - Le frecce SU/GIÙ (Tasti 7,11 aumentano o diminuiscono la potenza dell'elica) da 0 fino a 10. Il dispositivo segnala ogni pressione di un pulsante con un breve segnale acustico (per evitare pressioni involontarie).
 - I tasti SINISTRA/DESTRA (9,10) possono essere premuti per un massimo di 7sec. Premi nuovamente il pulsante per riattivare. Allo stesso modo viene emesso in segnale acustico quanto l'elica viene arrestata/avviata con il pulsante 8.
 - Si prega di premere i vari tasti in maniera uniforme per garantire un funzionamento regolare.
- NOTA: Quando l'elica viene riaccesa tramite il pulsante 8 si riattiva con l'ultima velocità impostata.



3.2 Modalità ancora

- Premi il pulsante 13 (simbolo dell'ancora). Il motore entra immediatamente in modalità ancora registrando il punto GPS in cui è stato premuto il pulsante.



- Il motore manterrà la barca continuamente in questa posizione. Lo scarto massimo può essere di circa 2m in base alle condizioni di marea, vento, corrente e segnale GPS
- Il LED su motore rimane di colore BLUE.
- Il display ora mostra la distanza dal punto di ancoraggio,
- Il display in questo momento mostra due opzioni: EXIT = uscire dalla modalità ancora. SAVE = Salva il punto di ancoraggio.



- Premi di nuovo il pulsante "Anchor mode" (13) per chiudere il menu.
- È possibile salvare fino a 16 punti di ancoraggio con il pulsante 3 ("SAVE")

NOTA IMPORTANTE: Non fare affidamento solo sulla modalità ancoraggio come unico mezzo per ancorare la barca. La modalità ancoraggio è da utilizzare esclusivamente per mantenere temporaneamente in posizione la barca in condizioni di luce e bel tempo. Non utilizzare la modalità di ancoraggio in canali con eccessivo passaggio di imbarcazioni o su rotte di navigazione. Una barca in modalità di ancoraggio deve accendere luci e segnali adeguati in conformità con le norme internazionali per evitare le collisioni.

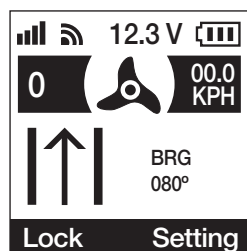
- Per uscire dalla modalità di ancoraggio e tornare alla modalità manuale, premere nuovamente il tasto 13. Ciò è segnalato da un avviso acustico. Il LED sul motore si illumina di nuovo VERDE. Per impostazione predefinita, viene avviato il motore con l'ultimo livello di potenza utilizzato nella modalità di ancoraggio.
- È possibile riposizionare la barca in modalità manuale. Quindi premere nuovamente il pulsante di ancoraggio per fissare la nuova posizione.
- Il tuo motore Rhino BLX GPS è in grado di tornare in qualsiasi punto salvato (Punti di ancoraggio) in qualsiasi momento purché la distanza sia inferiore ad 1Km
- Quando si torna su un punto salvato è necessario rallentare la barca in prossimità del punto per permettere al vostro Rhino BLX GPS di ritornare esattamente in quella posizione.

NOTA: per evitare che il cavo presente sul motore si aggrovigli attorno al motore stesso durante le frequenti correzioni dello sterzo, il motore si arresta automaticamente ed emette un segnale di avviso, srotolate il cavo con la funzione di guida manuale e riavviare il motore nella rispettiva modalità. Se possibile, avvicinati al punto di ancoraggio desiderato controvento e in direzione opposta alla deriva.

3.3 Modalità Pilot



- La modalità Pilot è attivabile con il tasto 4 (simbolo della bussola) e si possono scegliere le seguenti impostazioni nel menu "Fix mode":
- Heading mode (il motore mantiene la direzione impostata grazie al GPS, mantenendo una linea retta immaginaria) e
- Course mode (il motore mantiene la rotta scelta visualizzata su una carta nautica o sullo schermo di un plotter GPS).
- È possibile passare da una modalità all'altra nella sezione "Fix Mode" e confermare con il tasto rosso (3)
- È possibile utilizzare i pulsanti grigi SINISTRA / DESTRA (9,10) sul telecomando per regolare la rotta. La nuova direzione di marcia o rotta viene visualizzata sul display.
- Per uscire dalla Modalità pilot, è sufficiente premere nuovamente il pulsante Modalità pilot.
- Il display sul telecomando mostra l'icona della modalità Course, incluso la rotta e il rollio della barca.



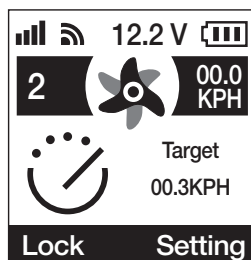
NOTA la velocità GPS viene mostrata sul lato destro del display (KPH)

- Questo dato sul vostro display mostra la "velocità rispetto la terra" e non riflette la velocità effettiva della barca sull'acqua. La velocità sull'acqua è influenzata da vento, marea, corrente, onde e altre variabili.

3.4 Modalità travel (cruise control)



- Premere il pulsante 12 per accedere o uscire da questa modalità. In questa modalità il motore naviga alla velocità selezionata.
- Il display mostra la velocità attualmente impostata nella parte superiore destra dello schermo in km/h (KPH)
- Per regolare la velocità in modalità Travel, premere i pulsanti di controllo SU / GIÙ grigi (pulsanti 7 e 11). Il rispettivo livello di velocità viene visualizzato nella parte superiore sinistra dello schermo.
- La velocità rispetto al terreno aumenta o diminuisce di 0,2 km/h ogni volta che si preme il pulsante (visualizzato come „Target“ nella metà destra dello schermo).



Nota: il Cruise control della velocità non può essere attivato se l'elica è disattivata. Tuttavia, la funzione Cruise può essere attivata contemporaneamente alla modalità Navigazione o Course.



3.5 Registrazione tracce



- Rhino BLX è in grado di registrare fino a 16 percorsi (tracce), ciascuno lungo fino a 5 km.
- Per registrare una traccia, premere il pulsante 14. Selezionare un numero di traccia e confermare sul display. Ora è possibile registrare la traccia con l'icona di registrazione visualizzata. Il LED sul motore si illumina di blu.

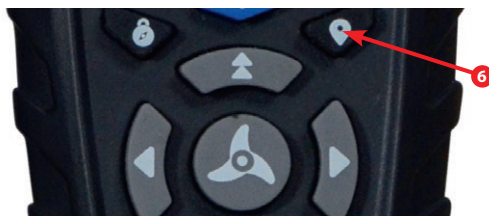
Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

- Selezionare "Exit" dal menu per terminare la registrazione. Dopo selezionare "Finish" per salvare la traccia appena effettuata sul numero precedentemente selezionato (1 to 16).
- Per eliminare una traccia esistente, selezionarla per sovrascriverla o eliminarla.

NOTA: solo la traccia viene registrata NON la velocità

- Puoi registrare una traccia mentre il tuo Rhino BLX GPS è in modalità Cruise o Course, sempre in presenza di segnale GPS.
- Le tracce non possono essere memorizzate in modalità ancora.

3.6 Modalità Navigazione (avvicinati a un punto e segui una traccia fino al punto successivo)



Nota di sicurezza: quando si entra o si prosegue in modalità Navigazione, assicurarsi che non vi siano pericoli come fondali bassi, rocce o altri ostacoli sul percorso diretto tra l'imbarcazione e la destinazione. Il tuo Rhino BLX GPS potrebbe anche perdere il segnale satellitare e non mantenere la rotta predefinita! Mantenere sempre una velocità ridotta in modalità Navigazione ed essere sempre allerta!

- La modalità di navigazione è ideale per la pesca a traina e consente all'utente di seguire con precisione un percorso memorizzato lungo fino a 5 km.
- È possibile utilizzare la modalità di navigazione insieme alla modalità Travel per ottenere una velocità perfetta. La velocità in modalità Travel può quindi essere regolata manualmente. È necessario un buon segnale GPS anche in questa fase.

Come procedere:

- Per tornare a un punto salvato (punto di ancoraggio salvato, vedere la sezione 3.2), premere il pulsante 6 per accedere alla modalità Navigazione. Quindi premere i pulsanti del menu per scegliere il punto memorizzato (entro 400m) e premere il tasto "Confirm".

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Selezionare la velocità desiderata e il vostro Rhino BLX GPS navigherà fino al punto prescelto.

Appena viene raggiunto l'obiettivo, il sistema passa automaticamente alla modalità di ancoraggio.

Il display mostra quindi il numero del punto, l'angolo direzionale (BRG) e la distanza. Ulteriori voci in questo menu: "Back" e "Confirm".

- Premere il pulsante 6 per tornare a una traccia salvata (vedere la sezione 3.5), seguirla e passare alla modalità Navigazione. Dopo aver selezionato il numero, premere "Confirm" (Tasto 3).
- Ora puoi selezionare il punto di partenza e di arrivo e impostare la rotta desiderata, il vostro Rhino BLX vi porterà autonomamente.
- Quando viene raggiunta la destinazione, il motore passa in modalità „Ancora“.
- Il display mostra quindi di nuovo il numero del punto, l'angolo direzionale (BRG) e la distanza.

NOTA: È possibile navigare verso o lungo una traccia o un punto mentre il motore è in modalità Travel (sezione 3.4).

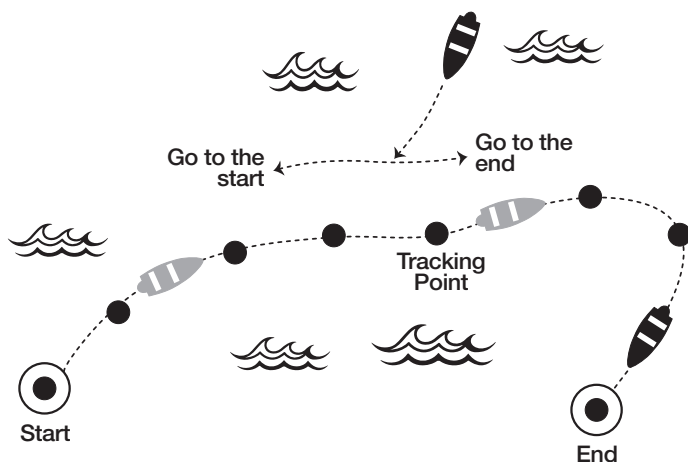
- Rhino BLX segue una traccia registrata da qualsiasi posizione in cui vi trovate. L'area delle funzioni dello schermo del telecomando mostra la lunghezza rimanente della traccia. Ciascuna delle 16 tracce memorizzabili può essere lunga fino a 5 km.

NOTA: È possibile interrompere lo spostamento lungo la traccia selezionata in qualsiasi momento premendo il pulsante di navigazione per uscire dalla modalità. Puoi anche lasciare la

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DIST 01.6km BRG 120°
Back	Confirm

traccia selezionata e quindi passare alla modalità Manuale o alla modalità Ancora, es. quando combatti o devi issare un pesce.

- Per tornare alla tua traccia, premi di nuovo "Naviga", seleziona il numero della traccia, scegli "Confirm" e il tuo motore Rhino BLX GPS ti riporterà al punto più vicino sulla tua traccia e continuerà la navigazione.
- Ancora una volta, assicurati che non ci siano pericoli sul percorso tra la tua barca e il punto di arrivo. Mantieni una velocità sicura e presta sempre attenzione alle condizioni ambientali.



3.7 Modalità di arrivo

La modalità di arrivo consente all'utente di settare l'impostazione finale del motore quando la destinazione è stata raggiunta in modalità Navigazione. L'impostazione automatica è la modalità Ancora.

- Premere il pulsante rosso (3) per attivare il menu principale.
- Per selezionare la modalità desiderata, scorrere verso il basso nel menu con il tasto freccia blu (1,2) fino a "Arrival Mode"

e premere nuovamente il pulsante 3 ("Confirm"). Puoi selezionare tra:

Anchor mode (sezione 3.2)

Manual mode (sezione 3.1)

Motor off = Il motore viene spento

- Confermare la modalità desiderata premendo il pulsante rosso (3).
- Il motore ora esegue la funzione desiderata quando viene raggiunto l'obiettivo.



Rhino BLX BMR, GPS Handleiding (afstandsbediening):

1. ALGEMEEN

Inleiding 1.1

Algemene aanwijzingen voor het gebruik 1.2

2. OPBOUW EN INGEBRUIKNEMING

Opbouw van de afstandsbediening met Lcd-display 2.1

Motor en afstandsbediening inschakelen 2.2

Kalibreren 2.3

Algemene configuratie 2.4

3. IN TE STELLEN MODUS

Manuele modus 3.1

Ankermodus 3.2

Pilotmodus 3.3

Reismodus ('Tempomat') 3.4

Track recording 3.5

Navigatiemodus 3.6

Arrival mode (instelmogelijkheid bij het bereiken van het doel 3.7

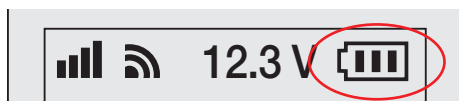
1. ALGEMEEN

1.1 Inleiding

Hartelijk dank dat u tot het aanschaffen van de Rhino BLX GPS motor van Zebco-Europe GmbH besloten heeft. Deze handleiding werd speciaal ontwikkeld om u stap voor stap door de functies van de GPS afstandsbediening-unit te begeleiden.

1.2 Algemene aanwijzingen voor het gebruik

- Verzeker u ervan dat uw Rhino BLX GPS motor veilig aan uw boot bevestigd is.
- Zorg ervoor dat 12 volts deep cycle AGM accu compleet opgeladen is. De GPS motor is niet geschikt voor het gebruik met een standaard startaccu voor een auto of vrachtauto.
- Controleer de accukabel op beschadigingen.
- Controleer de aansluitingen op de accu op corrosie of verontreinigingen.
- Controleer of de afstandsbediening voldoende opgeladen is.



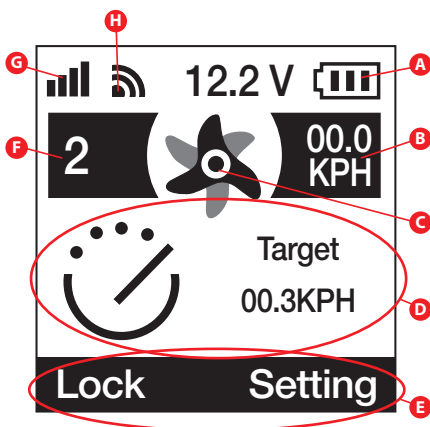
(De aanduiding voor de accu bevindt zich bovenaan rechts op het actieve display).

- Sluit uw Rhino BLX GPS motor aan op een 12 volts accu die diep ontladen kan worden.
- Breng de motor in positie voor het varen en stel de vergrendeling zo af dat de hendel in de hoogste positie staat.

AANWIJZING – Uw Rhino BLX motor is met een sensor uitgerust die de motor in ingeklapte toestand uitschakelt.

2. OPBOUW EN INGEBRUIKNEMING

2.1 Opbouw van de afstandsbediening met display



- A** Status van de accu
- B** Aanduiding snelheid
- C** Propeller status-aanduiding
- D** Modus informatie-bereik
- E** Menukeuze bereik
- F** Aanduiding snelheidsinstelling
- G** Statusaanduiding GPS signaal
- H** Statusaanduiding draadloze verbinding met motor



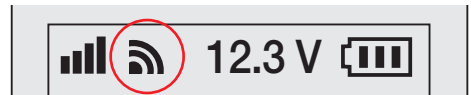
- 1 2** Menu-navigatietoetsen
- 3** Aan-uit + bevestiging van de menukeuze
- 4** Pilotmodus
- 5** Menu terugtoets
- 6** Navigatiemodus
- 7** Motortoerental verhogen
- 8** Propeller aan/uit
- 9** Stuurtoets naar links
- 10** Stuurtoets naar rechts
- 11** Motortoerental verlagen
- 12** Reismodus (Cruise Control/Tempomat)
- 13** Ankermodus
- 14** Track recording



2.2 Motor en afstandsbediening inschakelen

Motor:

- Houd de rechter toets (aan/uit) op het display van de motorhouder ingedrukt, totdat alle lampjes aan zijn.
- De vier onderste led's geven de toestand van de accu aan. Deze worden al naar gelang de aanwezige lading van de accu groen of onbelicht aangegeven.
- De middelste led bovenaan is een statuslicht, de kleursignalen geven u de toestand van de functies van uw Rhino BLX GPS motor aan.
- Zo gauw het apparaat ingeschakeld wordt, licht de statusaan-
duiding eerst GEEL op, terwijl het apparaat naar GPS-signalen zoekt.
- In de regel wordt er binnen enkele seconden een GPS-verbin-
ding bereikt. De beste GPS-signalen worden in de open lucht
bereikt, op voldoende afstand van hoge gebouwen, bruggen
en dergelijke.
- De status-led knippert allereerst GROEN, vervolgens licht ze
constant GROEN op.

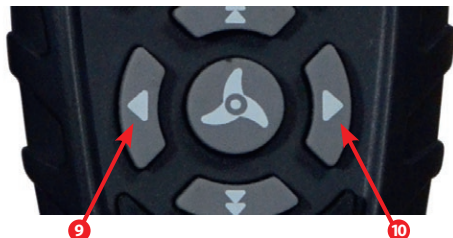


Afstandsbediening:

- Schakel de afstandsbediening in door de rode toets 3 twee
seconden lang ingedrukt te houden.
- Laat de toets vervolgens los en het display gaat aan. Op het
display van de motorhouder zou de verbindings-led GROEN
moeten worden.

2.3 Kalibreren

- De afstandsbediening vraagt u nu mogelijksterwijs om de besturing te kalibreren.
 - Druk op de R- of L-toetsen (9, 10) om de besturing te registreren.
- Het kalibreren duurt ongeveer tien seconden.



2.4 Algemene configuratie

- Druk opnieuw op de rode toets om het hoofdmenu te activeren. Gebruik de blauwe omhoog/omlaag toetsen (1, 2) om door het setup-menu te bladeren.
- Voor de configuratie van het formaat van de boot scrolt u in het menu met de blauwe pijltoets naar onderen tot aan 'Boat size'.
- Bevestig het formaat van de boot met de rode toets (3). U kunt kiezen uit:
 - Kleine boot (little) = korter dan 3 meter
 - Gemiddelde boot (medium) = 3 tot 4 meter
 - Grote boot (large) = langer dan 4 meter
- Dit maakt het voor uw Rhino BLX GPS motor mogelijk om op elk moment de juiste hoeveelheid energie richting propeller te brengen.
- Keer met de linker blauwe toets (5) terug naar het menu met de instellingen.

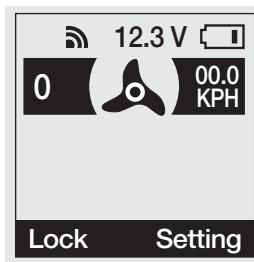


- Scrol naar 'unit' en kies in de instelling tussen metrisch of imperiaal. Druk voor het bevestigen op de rode toets (3).
- De standaardinstelling is metrisch. Druk op de linker blauwe toets (5) om naar het hoofdmenu terug te keren en verder te gaan.
- Pas in het menu 'Backlight' (achtergrondverlichting) de lichtsterkte en het automatisch uitschakelen aan.
- Let er s.v.p. op dat hoe langer en feller het display verlicht is, des te korter is de levensduur van de batterij in de afstandsbediening.

3. INSTELBARE MODI

3.1 Manuele modus

- In deze modus is het modi-informatiebereik vrij.



- De statusaanduiding van het basisstation is GROEN.
- De motor kan nu manueel met de afstandsbediening bediend worden.
- De stuurtoetsen 7, 8, 9, 10 en 11 sturen de propeller, de snelheid en de richting aan. Hiermee bedient u de motor nu in de manuele modus.



- De standaardinstelling voor de afstandsbediening is bij de start nul. De propeller staat stil. Met de middelste toets 8 (propellersymbool) activeert en deactiveert u de propeller.
 - De grijze pijlen naar boven en onderen (toetsen 7, 11) verhogen en verlagen de prestaties tussen nul en een stand 10. Het apparaat bevestigt elk indrukken van een toets met een kort aanduidingsgeluid uit de basiseenheid.
 - De toetsen L en R (9, 10) op de afstandsbediening kunnen maximaal zeven seconden ingedrukt worden. Voor een hernieuwd activeren moet u er opnieuw op drukken.
- Er is ook een geluid hoorbaar bij het stoppen of starten van de propeller met toets 8.
- Druk s.v.p. gelijkmatig om een wrijvingsloze werking mogelijk te maken.

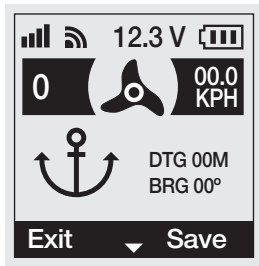
Aanwijzing: Bij het opnieuw inschakelen van de propeller met toets nummer 8 wordt de laatst ingestelde snelheid opnieuw geactiveerd!

3.2 Ankermodus

- Druk op toets 13 met het ankersymbool. De motor activeert direct de ankermodus, dat gebaseerd is op de GPS-positie op het moment dat de toets geactiveerd werd.



- De motor houdt nu de boot continu op deze positie. Al naar gelang de omstandigheden (wind, stroming, GPS-sigitaal) met een nauwkeurigheid van ongeveer twee meter.
- De status-LED licht BLAUW op.
- Het display geeft nu de afstand tot de ankerpositie aan, inclusief GPS-peiling terug naar het ankerpunt.



- Het menudisplay geeft nu het volgende aan: Beëindigen (exit) = ankermodus beëindigen; opslaan (save) = actueel ankerpunt opslaan.
- Druk opnieuw op de ankermodustoets om het menu te sluiten.
- Er kunnen met toets 3 ('save') tot maximaal zestien ankerpunten opgeslagen worden.

Aanwijzing: Vertrouw niet uitsluitend op de ankermodus om uw boot op een bepaalde plek te houden. De ankermodus is alleen geschikt voor het kortstondig aanhouden van een bepaalde positie bij goede weers- en lichtomstandigheden. Gebruik de ankermodus dan ook niet op druk bevaren kanalen of in een vaargeul. Een boot in ankermodus moet volgens internationale regels de juiste lichten en tekens voeren om

aanvaringen te voorkomen.

- Om de ankermodus te beëindigen en terug te keren naar de manuele modus, drukt u opnieuw op de ankertoets 13. Dit wordt met een alarmtoon aangeduid. De statusaanduiding licht nu weer GROEN op. Standaard wordt het laatste in de ankermodus gebruikte prestatieniveau gebruikt.
- In de manuele modus kunt u het boot opnieuw positioneren. Druk vervolgens op het ankersymbool om uw nieuwe locatie te fixeren.
- Met de Rhino BLX GPS kunt u op elk moment naar een van de opgeslagen spots (ankerpunten) terugkeren, wanneer deze op een afstand van minder dan 1 kilometer liggen.
- Bij het terugkeren naar een opgeslagen ankerpunt gaat u dichtbij het punt rustiger varen, om te voorkomen dat het doel voorbij gevaren wordt, terwijl uw Rhino BLX GPS motor naar de exacte positie terugkeert die uitgekozen werd.

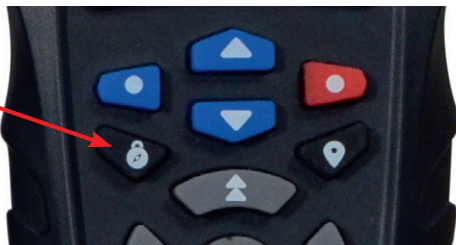
Aanwijzing: Om te voorkomen dat bij regelmatige stuurcorrecties de stuurkabel te strak om de stang komt te zitten, stopt de motor automatisch en geeft een alarmsignaal af. Draai de kabel nu met de stuurfunctie manueel terug en start de motor vervolgens opnieuw in de gewenste functie. U kunt een vastgelegd ankerpunt het best tegen de wind en tegen de stroming in benaderen.



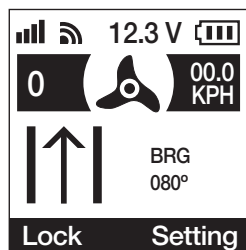
3.3 Pilotmodus →



3.3 Pilotmodus



- De pilotmodus wordt geactiveerd met toets 4 (kompass-ymbool) er kan daarbij in het menu 'Fix-Mode' geschakeld worden tussen:
 - Stuurkoersmodus 'Heading' (de richting, waarnaar de Rhino BLX GPS motor wijst wanneer de Pilot Mode toets geactiveerd werd) en
 - Koersmodus 'Course' (de 'echte' koers, zoals die op een waterkaart of het scherm van een GPS-apparaat aangegeven wordt).
- U kunt in het menu, onder Fix-Mode, kiezen tussen stuurkoersmodus en koersmodus en dit met de rode toets (3) bevestigen.
- U kunt de grijze L- of R-toetsen (9, 10) op uw afstandsbediening gebruiken voor het instellen van de koers. De nieuwe vaarrichting of koers wordt op het beeldscherm weergegeven.
- Om de pilotmodus te beëindigen, drukt u simpelweg opnieuw op de pilotmodustoets.
- Het display op de afstandsbediening geeft het koerssymbool weer, inclusief koers en de peiling van de boot.



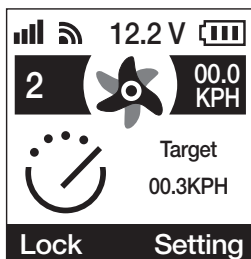
Aanwijzing voor de getoonde GPS-SNELHEID rechts op het display (KPH = KM/U):

- Deze aanwijzing op uw afstandsbediening geeft de snelheid weer als 'snelheid over de grond' en is geen aanduiding van de werkelijke snelheid van uw boot op het water. De snelheid op het water wordt beïnvloed door de wind, getijden, stroming, golven en andere variabelen.

3.4 Reismodus (Cruise Control) 'Tempomat'



- Druk op toets 12 om deze modus op te roepen of weer te verlaten. In deze modus gaat de motor met een vooraf ingestelde snelheid over de bodem.
- Het display geeft nu de actuele ingestelde snelheid weer, rechts boven in het display in kilometers per uur.
- Om de snelheid in de reismodus aan te passen, drukt u op de grijze stuurtoetsen omhoog of omlaag (toetsen 7 en 11). Het ingestelde snelheidsniveau wordt bovenaan links in het display aangegeven.
- De snelheid boven de bodem wordt telkens met 0,2 kilometer per uur verhoogd of verlaagd wanneer de toetsen bediend worden (aanduiding als 'Target' rechts in het midden van het display).



Aanwijzing: De Cruise-Control kan niet geactiveerd worden wanneer de propeller gedeactiveerd is. De cruise-functie kan echter wel tegelijkertijd met de navigatiemodus of de koersmodus ingezet worden.

3.5 Track recording



- Uw Rhino BLX GPS kan tot zestien routes opnemen, telkens met een lengte tot vijf kilometer.
- Om een route op te nemen drukt u op toets 14. Kies een tracknummer en bevestig dit op het display. De vaarroute kan nu, terwijl het opnamesymbool weergegeven wordt, vastgelegd worden. De status-led licht blauw op.

Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

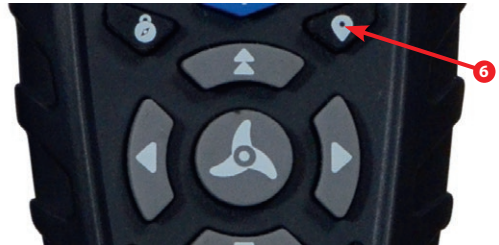
- Kies in het menu voor beëindigen (Exit) om het vastleggen te beëindigen. Kies vervolgens voor afsluiten (Finish) om de opgeslagen route onder het vooraf gekozen nummer (tussen 1 en 16) op te slaan.

- Om een aanwezige route te verwijderen, kiest u deze uit om deze te overschrijven en daardoor te verwijderen.

Aanwijzing: Alleen de route wordt opgeslagen, niet de snelheid.

- U kunt een route kiezen terwijl uw Rhino BLX GPS zich tegelijkertijd in de cruise- of koersmodus bevindt. Hiervoor moet wel het GPS-signaal sterk genoeg zijn.
- In de ankermodus kunnen geen routes vastgelegd worden.

3.6 Navigatiemodus (varen naar een plek en het bevaren van een route)



Veiligheidsaanwijzing: Verzeker u bij het oproepen of vervolgen van de navigatiemodus ervan dat er zich geen gevaren zoals ondiepten, boomstronken, rotsen of andere hindernissen bevinden op de rechtstreekse route tussen uw boot en het navigatiedoel. Uw Rhino BLX GPS kan soms het signaal van de satellieten verliezen en dan de te navigeren koers niet aanhouden! Houd in de navigatiemodus altijd een veilige snelheid aan en blijf steeds op uw hoede!

- De navigatiemodus is ideaal voor het slepend vissen en biedt de gebruiker de mogelijkheid om nauwkeurig een tot vijf kilometer lange, vooraf vastgelegde route te volgen.
- De navigatiemodus kan in combinatie met de reismodus gebruikt worden, dit om op de route de perfecte snelheid te bereiken. De snelheid kan in de reismodus manueel aangepast worden. Ook hiervoor moet er een toereikend GPS-signaal voorhanden zijn.

En zo gebeurt het:

- Om naar een vastgelegd punt (vastgelegd ankerpunt, zie 3.2) terug te keren, drukt u op toets 6 om in het navigatiemodus te komen. Druk vervolgens op de menutoetsen voor het opgeslagen nummer van het opgeslagen punt (binnen een afstand van 400 meter) en bevestig dit met 'Confirm'.

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Kies de gewenste snelheid en uw Rhino BLX GPS navigeert terug naar dat punt. Zo gauw het doel bereikt is, gaat het systeem in de ankermodus. Het display toont nu het nummer van de plek, de richtingshoek (BRG) en de afstand aan. Verde-



re aanduidingen in het menu zijn: terug 'Back' en bevestigen 'Confirm'.

- Om naar een opgeslagen route (zie paragraaf 3.5) terug te keren, deze te volgen en naar de navigatiemodus te wisselen, drukt u op toets 6. Na het routenummer gekozen te hebben, drukt u op bevestigen (3).
- Kiest u nu voor de route langs het door u gewenste gedeelte naar de start/einde, dan zal de Rhino BLX GPS u terug naar de start/einde van deze route navigeren.
- Wanneer het doel bereikt is, dan gaat de motor in de ankermodus.
- Het display toont nu opnieuw het spot-nummer, de hoek om het doel te bereiken (BRG) en de afstand aan.

Aanwijzing: U kunt naar of langs een route naar een spot navigeren, terwijl uw Rhino BLX GPS zich in de reismodus (paragraaf 3.4) bevindt.

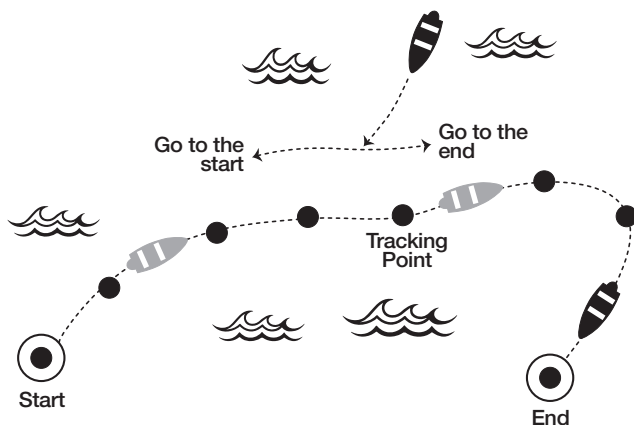
- Uw Rhino BLX GPS volgt een opgeslagen route vanuit elke positie van waar u de route start. Het functiebereik van het display van de afstandsbediening toont de lengte van het restant van de route aan. De zestien routes die opgeslagen kunnen worden, kunnen elk vijf kilometer lang zijn.

AANWIJZING: U kunt het varen op de uitgekozen route op elk moment tot stilstand brengen, door de navigatiemodus te

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DISTO1.6km BRG 120°
Back	Confirm

beëindigen middels een druk op de navigatietoets. U kunt de uitgekozen route eveneens zo verlaten en dan wisselen naar de manuele modus of de ankermodus, bijvoorbeeld om een vis te drillen en te landen.

- Om weer naar uw route terug te keren, drukt u opnieuw op navigeren, kiest u uw routenummer, bevestigt u dit met 'Confirm' en uw Rhino BLX GPS motor brengt u terug naar het dichtstbijgelegen punt op uw route en gaat door met navigeren.
- Verzekert u er ook hierbij van, dat er zich geen gevaar op de directe weg tussen uw boot en de route bevindt. Houd een veilige snelheid aan en let altijd op de omstandigheden in de omgeving.



3.7 Arrival mode

De Arrival mode maakt het de gebruiker mogelijk, om de uiteindelijke functie van de motor te bepalen, wanneer het opgegeven doel in de navigatiemodus bereikt is. Standaard is de ankermodus ingesteld.

- Druk op de rode toets (3), om het hoofdmenu te activeren.
- Voor het kiezen van de verschillende modi scrollt u in het menu met de blauwe pijltoetsen (1.2) naar onderen tot aan 'Arrival

Mode' en drukt u opnieuw op toets 3 (Confirm). U kunt kiezen uit:

Anchor Mode = Ankermodus (zie paragraaf 3.2)
Manual Mode = Manuele modus (zie paragraaf 3.1)
Motor Off = Propeller wordt uitgeschakeld

- Bevestig de gewenste modus met de rode toets (3).
- De motor voert nu de gewenste functie bij het bereiken van het doel uit.



Rhino BLX GPS-Motor Felhasználói kézikönyv (távirányító):

1. ÁLTALÁNOS INFORMÁCIÓK

Bevezetés	1.1
Általános üzembe helyezési utasítások	1.2
2. FELÉPÍTÉS ÉS ÜZEMBE HELYEZÉS	
LCD-kijelzős távirányító felépítése	2.1
A motor és a távirányító bekapcsolása	2.2
Kalibrálás	2.3
Általános beállítások	2.4
3. BEÁLLÍTHATÓ MÓDOK	
Manuális mód	3.1
Horgony mód	3.2
Pilot mód	3.3
Utazási mód („tempomat”)	3.4
Útvonalak rögzítése	3.5
Navigációs mód	3.6
Arrival mód (beállítás egy célpont eléréséhez)	3.7

1. ÁLTALÁNOS INFORMÁCIÓK

1.1 Bevezetés

Köszönjük, hogy a Zebco Europe GmbH Rhino BMR GPS motorját választotta.

Azért készítettük ezt a kézikönyvet, hogy Önnek lépésről lépésre bemutathassuk a távirányítós GPS-egység funkcióit.

1.2 Általános üzembe helyezési utasítások

- bizonyosodjon meg róla, hogy a Rhino BLX GPS motorja stabilan van rögzítve hajóján
- bizonyosodjon meg róla, hogy a 12 V mélykisülésű akkumulátor fel van töltve
A GPS motor működtetése nem gépkocsi indító akkumulátorokhoz lett tervezve.
- ellenőrizze, hogy nincs-e sérülés az akkumulátor kábelén
- ellenőrizze, hogy az akkumulátor csatlakozásai nincsenek-e korrodálva, vagy elkoszolódva

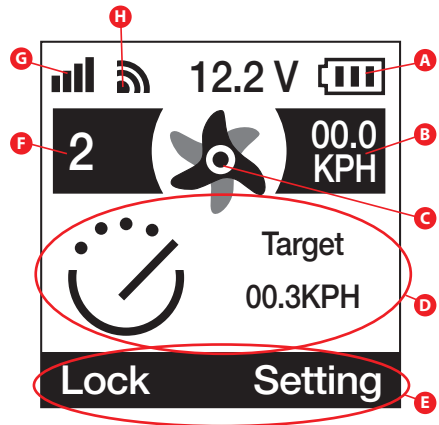


- ellenőrizze, hogy a távirányító megfelelően fel van-e töltve (a töltés jelző a képernyő jobb felső sarkában található)
- csatlakoztassa Rhino BLX GPS motorját egy 12 Voltos mélykisülésű hajó akkumulátorhoz
- állítsa a motort menet pozícióba és zárja le a fogantyú felfelé állításával

Megjegyzés – Az Ön Rhino BLX motorjába egy szenzor van építve, aminek segítségével a motor billentett állapotban automatikusan kikapcsol.

2. FELÉPÍTÉS ÉS ÜZEMBE HELYEZÉS

2.1 LCD-kijelzős távirányító felépítése



- | | |
|------------------------------------|---|
| A Töltöttség kijelző | E Menü kiválasztás kijelző |
| B Sebesség kijelző | F Sebességfokozat kijelző |
| C Propeller állapot kijelző | G GPS jelerősség kijelző |
| D Mód információs kijelző | H Motor-távirányító rádiókapcsolat kijelző |





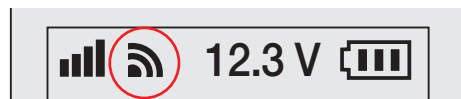
- 1 2** Menü navigációs gombok
- 3** Ki- és bekapcsolás + Menü nyugtázó gomb
- 4** Pilot mód
- 5** Vissza a Menü-be gomb
- 6** Navigációs mód
- 7** Motor fordulatszám növelés gomb
- 8** Propeller ki/be gomb
- 9** Kormányzás balra gomb
- 10** Kormányzás jobbra gomb
- 11** Motor fordulatszám csökkentés gomb
- 12** Utazási mód (Cruise Control/Tempomat) gomb
- 13** Horgony mód
- 14** Útvonal rögzítése gomb



2.2 A motor és a távirányító bekapcsolása

Motor:

- tartsa nyomva a motor kijelzőjének jobb oldali gombját amíg az össze lámpa kigyullad
- a négy alsó LED kijelző az akkumulátor állapotát mutatja. Ezek a töltöttség függvényében vagy zölden világítanak, vagy egyáltalán nem.
- a felső középső LED egy állapotjelző. A színe jelzi a motor aktuális működési állapotát
- a motor bekapcsolása után az állapotjelző először sárgán világít, eközben folyik a GPS jel keresése
- általában néhány másodperc alatt helyreáll a GPS kapcsolat. Tökéletes GPS kapcsolat szabad területen hozható létre, ahol magasabb épületek, hidak stb. azt nem zavarhatják.
- a GPS szignál aktuális állapotát a távirányító kijelzőjének bal felső sarkában található ikon mutatja (kép 2.1)



Távirányító:

- kapcsolja be a távirányítót a 3-as piros gomb két másodperces lenyomásával
- ezután engedje el a gombot és a képernyő világítani kezd. Ezt követi egy automatikus összekapcsolódás a motorral
- a motor állapotjelző kijelzője először zölden villogni kezd, majd a csatlakozás létrejötte után folyamatosan zölden világít

2.3 Kalibrálás

A távirányító most a kormányzás kalibrálását várja Öntől.

Nyomja meg a jobb, vagy a bal gombot (9,10) a kormányzás regisztrálásához.

A kalibrálás kb. 10 másodpercig tart.



2.4 Általános beállítások

- a főmenü aktiválásához nyomja meg újra a piros gombot. A menüben történő mozgáshoz használja a kék le/fel (1,2) gombokat.
- a hajó méret beállításához görgesse le a menüt a kék gombok (1,2) segítségével a „Boat Size” menü pontig
- a hajó méret megerősítéséhez nyomja meg a piros (3) gombot. Az Ön választási lehetőségei:

Kis hajó (little) = 3 m alatt

Közepes hajó (medium) = 3 m – 4 m

Nagy hajó (large) = 4 m felett

- ez az információ segít az Ön Rhino BLX GPS motorjának a megfelelő teljesítményt továbbítani a propeller felé
- a bal oldali kék (5) gombbal visszatérhet a beállítási menübe

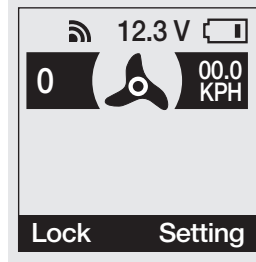


- görgesse a menüt az „Unit” ponthoz, ahol kiválaszthatja a metrikus, vagy az imperial módot. Megerősítéshez használja a piros (3) gombot.
- a készülék általános beállítása metrikus. A kék (5) gomb segítségével visszatérhet a főmenübe a folytatáshoz
- állítsa be a háttérvilágítás intenzitását és az automatikus kikapcsolást
- tartsa szem előtt, hogy minél tovább és minél intenzívebben világít a képernyő, annál rövidebb a távirányító működési ideje

3. BEÁLLÍTHATÓ MÓDOK

3.1 Manuális mód

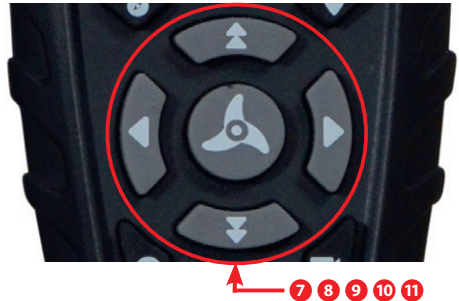
- ebben a módban a kijelző információs területe üres



- a státusz kijelző zölden világít.

A motor ebben az esetben a távirányítóval szabadon kormányozható.

- a 7, 8, 9, 10 és 11-es gombokkal irányítható a propeller, a sebesség és a kormányzás, így a motor manuálisan irányítható.



- a távirányító alapbeállítása bekapcsolásnál nullán áll. A propeller álló helyzetben van. A középső gomb (8, Propeller szimbólum) segítségével aktiválhatja illetve deaktiválhatja a propellert.
- a le/fel szürke nyilak (7, 11 gombok) emelik illetve csökkentik a propeller teljesítményt nulla és 10-es érték között. A készülék az alapbeállítástól eltérő minden állítási lépésről hangjelzéssel informál.
- a távirányító L és az R (9, 10) gombjai maximálisan 7 másodpercig tarthatók nyomva. Az ismételt aktiváláshoz újra meg kell ezeket nyomni.

A 8-as gomb használatát - propeller stop/start – szintén hangjelzés kíséri.

- egyenletes erősséggel nyomja ezeket a gombokat a hibátlan működés érdekében.

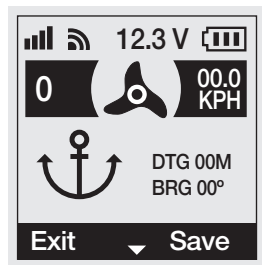
Megjegyzés: amennyiben a 8-as gombbal ismételten bekapcsolja a propellert, úgy az utoljára használt fokozat aktiválódik!

3.2 Horgony mód

- nyomja meg a 13-as gombot, amin a horgony szimbólum van. A motor azonnal aktiválja a horgony módot ezen a GPS ponton



- a motor folyamatosan ezen a ponton tartja a hajót a külső körülményeket figyelembe véve (szél, áramlatok, GPS jelerősség) 2 méteres pontossággal.
- az állapotjelző LED kéken világít
- a kijelzőn látható az aktuális távolság a horgonyzási ponttól illetve a GPS eltérés mértéke



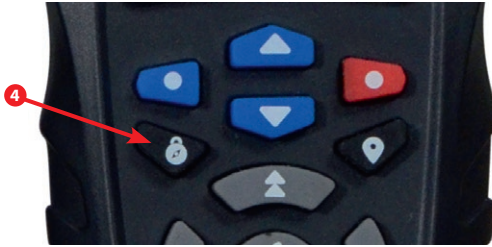
- a menü kijelző a következőket mutatja: Befejezés (Exit) = Horgony mód bezárása; Mentés (Save) = az aktuális horgonyzási pont elmentése
 - a menüből való kilépéshez nyomja meg újból a Horgony mód gombot.
 - a 3-as („Save”) gombbal 16 horgonyzási pont menthető el.
- Megjegyzés! Ne hagyatkozzon teljes mértékben csak a Horgony módra hajójának stabilizálásához. Ez a funkció csupán rövidebb rögzítésre való jó időjárási- és fényviszonyok mellett. Ezért ne használja ezt a módot erős áramlású csatornákon és hajózási útvonalakban. Egy lehorgonyzott hajónak használnia kell a nemzetközileg előírt jelzőfényeket betartandó a baleset megelőzési szabályokat.
- a Horgony mód befejezéséhez és így a visszatéréshez a manuális módhoz nyomja meg újból a horgony gombot (13).

Ezt egy hangjelzés nyugtázza. Az állapotjelző LED ismét zöldre vált. Automatikusan a horgonyzás előtti teljesítmény fokozat aktiválódik.

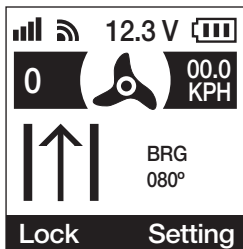
- a manuális módban a hajó újra pozícionálható. Nyomja meg újra a horgony gombot az következő pozíció fixálásához.
- az Ön Rhino BLX motorja bármikor visszatálal az elmentett horgonyzási pontokhoz, amennyiben azok 1 kilométeren belül vannak.
- egy horgonyzási ponthoz való visszatéréshez közeledésnél lassítsa le a hajó sebességét, hogy elkerülje az elmentett ponton való túlhaladást, és így a Rhino BLX GPS motorja pontosan pozícionálhassa a hajót.

Megjegyzés: a túl sok irány korrekció miatti esetleges erős tengely körüli kábelcsavarodás esetén a motor automatikusan leáll és vészjelzés hallható. Kérjük ebben az esetben manuálisan a kormányzási gombokkal tekerje vissza a motort a kábel felszabadításához és indítsa újra az addigi funkciót. Ideális szituációban a célokot mindig szél és sodrás ellen közelítsük meg.

3.3 Pilot mód



- A Pilot mód a 4-es gombbal aktiválható (Írányítú szimbólum) és a Menü „Fix-Mode” pontjában választható:
- Útirány mód „Heading” (abba az irányba haladás ami felé a Rhino BLX GPS motor mutat a Pilot mód bekapcsolásakor) és
- Útvonal mód „Course” (az „igazi” útvonal bejárása, amit egy hajózási térképen, vagy egy GPS térképen a kijelző mutat)
- a Menü Fix-Mode pontjában válthat az útirány és az útvonal mód között és a piros (3) gombbal ez rögzíthető
- a távirányító szürke L és R gombjait (9, 10) használhatja az útvonal beállításához. Az új útirányt a kijelzőn láthatjuk.
- a Pilot mód bezárásához egyszerűen nyomja meg újra a Pilot mód gombot.
- a távirányító kijelzőjén látható az útvonal szimbólum beleértve a hajótól mért haladási szög is.



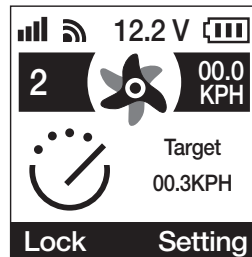
Megjegyzés a kijelző jobb oldalán megjelenített GPS-sebesség-hez (KPH=km/h):

- ez a kijelző a hajó „meder aljzathoz mért sebességét” mutatja és nem a tényleges, vízben mért sebességet. A víz felszínén mért sebességet változóan befolyásolja a szél, az árapály tevékenység, az áramlatok, a hullámszáz és több egyéb tényező is.

3.4 Utazási mód (Cruise Control) „Tempomat”



- nyomja meg a 12-es gombot a fenti mód aktiválásához illetve bezárásához. Ebben a módban a motor egy meghatározott, aljzattól mért sebességgel halad.
- a kijelző jobb felső sarkában látható a beállított sebesség km/h mértékegységben
- a sebesség beállításához nyomja meg a szürke gombokat le, vagy felfelé (7, 11). A sebességfokozatot a kijelző bal felső sarkában láthatja.
- egy gombnyomásra a sebesség 0,2 km/h-val nő, vagy csökken (ezt a kijelző közepén látható a „Target” jelnél)



Megjegyzés: A Cruise-Control nem használható abban az esetben, ha a propeller ki van kapcsolva. Ez a funkció viszont egyidejűleg használható a navigációs és az útvonal móddal együtt is.



3.5 Útvonalak rögzítése

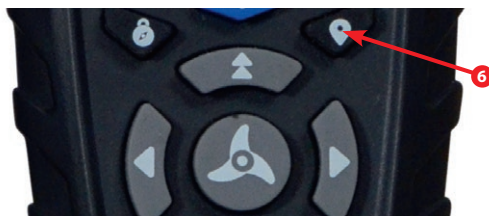


- az Ön Rhino BLX motorja 16 útvonalat tud rögzíteni, melyek egyenként nem lehetnek hosszabbak 5 km-nél.
- egy útvonal rögzítéséhez nyomja meg a 14-es gombot. Határozzon meg hozzá egy számot és erősítse ezt meg a kijelzőn. Az útvonal felvételek szimbóluma alatt található. Az állapotjelző LED kéken világít.

Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

- válassza a menüben a befejezés pontot (Exit) a rögzítés befejezéséhez. Válassza a véglegesítést (Finish) az útvonal elmentéséhez a megfelelő számmal (1-16-ig).
- törléshez hívja elő az útvonalat és úgy módosítsa, vagy törölje. Megjegyzés: mindig csak az útvonal rögzül, a sebesség nem.
- Ön rögzíthet egy útvonalat úgy is, ha egyidejűleg az útírány, vagy az útvonal mód is be van kapcsolva. Ehhez a kielégítő GPS jelerősségre természetesen szükség van.
- horgony módban nem rögzíthető útvonal.

3.6 Navigációs mód (egy pont elérése és egy útvonal bejárása)



Biztonsági figyelmeztetés: bizonyosodjon meg a navigációs mód elindítása, vagy folytatása előtt arról, hogy a kijelölt útvonalon, a hajója és az elérni kívánt cél között nincsenek-e túl sekély területek, faágak, sziklák, vagy más akadályok. A Rhino BLX motorja útközben elveszítheti a GPS jelet, és emiatt esetleg nem tartja rögzített útvonalat! Használjon ebben a módban egy biztonságos sebességet és fokozott figyelemmel hajózzon!

- a navigációs mód kiválóan alkalmas a trollingozáshoz, ahol egy rögzített, 5 km alatti útvonalat precízen kell követni.
- a navigációs módot az utazási móddal kombinálva is használhatja, így egy rögzített útvonalat tökéletes sebességgel járhat be. Az utazási módhoz is manuálisan kell beállítani a sebességet, amihez természetesen szintén szükség van tökéletes GPS jelre.

Így működik:

- egy elmentett ponthoz (elmentett horgonyzási pont, lásd 3.2-es bekezdés) való visszatéréshez nyomja meg a 6-os gombot a navigációs mód eléréséhez. Ezután nyomja meg a Menü gombot hogy az elmentett pont számához jusson (400 méteren belüli) és a megerősítéshez a „Confirm” gombot.

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Válassza ki kívánt sebességet és a Rhino BLX visszairányítja Önt a kiválasztott pontra. Amint a célát a rendszer átvált horgony módra.

A kijelző ebben az esetben mutatja a hely számát, az irány szögét (BRG) és a távolságot. A további kijelzett Menü pontok: vissza „Back” és megerősítés „Confirm”.

- a visszatéréshez egy elmentett útvonalhoz (lásd 3.5 bekezdés) illetve ennek követéséhez, vagy a navigációs menüben történő

váltáshoz nyomja meg a 6-os gombot. A útvonal számának kiválasztása után nyomja meg a megerősítés gombot (3).

- válassza ki az útvonal kezdő, vagy végpontját és a Rhino BLX motorja odaviszi Önt.
- a cél elérése után a motor horgony módra vált
- a kijelzőn ekkor újra látható az útvonal száma, az irány szöge (BRG) és a távolság.

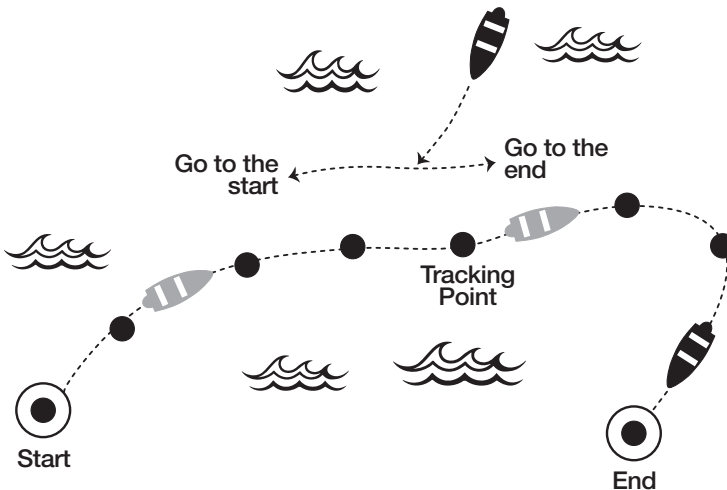
Megjegyzés: a Rhino BLX utazási módjában (3.4-es bekezdés) Ön egy útvonalhoz, egy útvonalon végig illetve egy ponthoz navigálhat.

- az Ön Rhino BLX motorja a rögzített útvonal bármely pontjáról el tudja indítani a követést. A kijelző információs sávjában mutatja a hátralévő távolságot. A 16 elmenthető útvonal egyenként maximálisan 5 km hosszú lehet.

Megjegyzés: a kiválasztott útvonal bejárása alatt bármikor megállhat a navigációs gomb megnyomásával, így bezárva a Navigációs módot. Ugyanígy ki is léphet az útvonalból és választhatja a manuális módot, vagy a horgony módot pl. egy hal fásasztásához és merítéséhez.

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DIST01.6km BRG 120°
Back	Confirm

- újra vissza is térhet az előző, elhagyott útvonalhoz a navigációs gomb újbóli megnyomásával, az útvonal számának kiválasztásával és megerősítésével „Confirm”, és az Ön Rhino GPS motorja visszaáll az elhagyott pontra és folytatja az útvonal bejárását.
- bizonyosodjon meg arról, hogy a hajója és a kívánt útvonal között nincsenek-e veszélyes akadályok! Válasszon biztonságos sebességet és ügyeljen a környezeti tényezőkre!



3.7 Arrival mód

Az Arrival mód lehetővé teszi a felhasználónak, hogy beállítsa mit tegyen a motor miután elért egy célpontot. Gyárilag ez horgony módra van beállítva.

- nyomja meg a piros gombot (3) a főmenü aktiválásához
- a keresett mód kiválasztásához görgesse le a menüt a kék gombok (1, 2) segítségével az „Arrival Mode”-ig és nyomja meg a 3-as gombot (Confirm) újra. Ön kiválaszthatja:

Anchor Mode = Horgony mód (lásd 3.2 bekezdés)

Manual Mode = Manuális mód (lásd 3.1 bekezdés)

Motor Off = a propeller kikapcsolása

- erősítse meg a kiválasztott módot a piros gomb (3) segítségével
- a motor elvégzi a megadott feladatot a cél elérése után.

Instrukcja użytkowania silnika Rhino BLX GPS (zdalnie sterowany):

1. INFORMACJE OGÓLNE

Wstęp	1.1
Ogólne instrukcje w kwestii uruchomienia	1.2
2. PRZEGLĄD SYSTEMU I KONFIGURACJA	
Układ pilota i wyświetlacza LCD 2.1	
Włączanie silnika i pilota.....	2.2
Kalibracja	2.3
Konfiguracja.....	2.4
3. REGULOWANE TRYBY	
Tryb manualny.....	3.1
Tryb kotwicy	3.2
Tryb pilota.....	3.3
Tryb podróży ("tempomat").....	3.4
Rejestracja trasy	3.5
Tryb nawigacji.....	3.6
Tryb przybycia (opcjonalne ustawienie, w chwili osiągnięcia celu)	3.7

1. INFORMACJE OGÓLNE

1.1 Wstęp

Dziękujemy za wybór silnika Rhino BLX GPS od Zebco Europe GmbH.

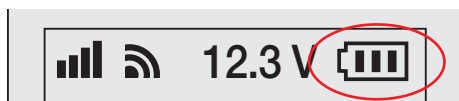
Poniższa instrukcja została przygotowana specjalnie, aby przeprowadzić Państwa przez wszystkie funkcje systemu zdalnego sterowania GPS krok po kroku.

1.2 Podstawowe informacje

- Upewnij się, że silnik Rhino BLX GPS jest bezpiecznie zamontowany na łodzi.
- Upewnij się, że akumulator głębokiego rozładowania 12 V jest w pełni naładowany.

Silnik GPS nie jest przeznaczony do użytku z akumulatorem rozruchowym do samochodów osobowych/ ciężarowych.

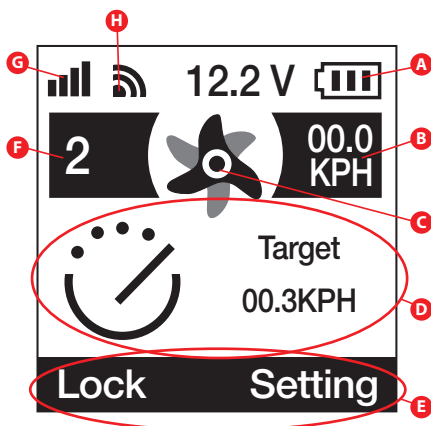
- Sprawdź czy kable nie są uszkodzone.
- Sprawdź zaciski akumulatora pod kątem korozji lub zanieczyszczenia.



- Upewnij się, że pilot jest wystarczająco naładowany. (Wskaźnik baterii znajduje się w prawym górnym rogu aktywnego ekranu.)
 - Podłącz silnik GPS Rhino BLX do 12-woltowej baterii morskiej z możliwością głębokiego rozładowania.
 - Ustaw silnik w pozycji do płynięcia i zabezpiecz blokadę, tak aby dźwignia znalazła się w górnej pozycji.
- UWAGA: Twój silnik Rhino BLX jest wyposażony w czujnik, który wyłącza silnik po złożeniu.

2. PRZEGLĄD SYSTEMU I KONFIGURACJA

2.1 Układ pilota i wyświetlacza LCD



- | | |
|-----------------------------------|--|
| A Stan naładowania baterii | E Obszar wyboru menu |
| B Aktualna prędkość | F Ustawienia prędkości |
| C Tryb śmigła | G Siła sygnału GPS |
| D Tryb pracy | H Status połączenia bezprzewodowego z silnikiem |



- 1 2 Przycisk menu
- 3 On/Off + potwierdzenie wyboru w menu
- 4 Tryb pilota
- 5 Powrót do menu
- 6 Tryb nawigacji
- 7 Zwiększ prędkość silnika
- 8 Uruchamianie/ wyłączenie śmigła
- 9 Przycisk sterowania – lewo
- 10 Przycisk sterowania - prawo
- 11 Zwalnianie prędkości
- 12 Tryb podróży („tempomat”)
- 13 Tryb kotwicy
- 14 Tryb rejestracji



2.2 Włączanie silnika i pilota

Silnik:

- Naciśnij i przytrzymaj prawy przycisk (On / Off) na wyświetlaczu mocowania silnika, aż zaświecą się wszystkie diody LED.

- Cztery dolne diody LED wskazują stan baterii.

Diody LED świecą się na zielono lub pozostają wyłączone, w zależności od pozostałego poziomu naładowania.

- Górna środkowa dioda LED jest wskaźnikiem aktualnego stanu. Kolorowe kody wskazują status działania silnika GPS Rhino BLX.
- Po włączeniu urządzenia wskaźnik stanu początkowo zaświeci się na ŻÓŁTO, system wyszukuje wówczas sygnał GPS.
- Zazwyczaj połączenie GPS jest ustawiane w ciągu kilku sekund. Najlepsze wyniki GPS są osiągnięte na zewnątrz w pewnej odległości od wysokich budynków, mostów itp.
- Status sygnału GPS jest wskazywany w lewej górnej części wyświetlacza pilota.



Zdalne sterowanie:

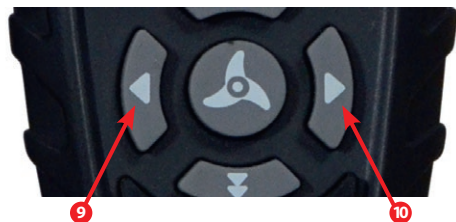
- Włącz pilot, naciskając i przytrzymując czerwony przycisk (3) przez dwie sekundy.
- Następnie zwolnij przycisk, wyświetlacz zaświeci się. Urządzenie zostanie teraz automatycznie sparowane z silnikiem. Dioda LED na silniku miga początkowo na zielono. Po sparowaniu silnika z pilotem dioda LED świeci stale na zielono.

2.3 Kalibracja

- Pilot może teraz wyświetlać monit o skalibrowanie systemu sterowania.

Naciśnij przycisk W PRAWO lub W LEWO (9,10), aby zarejestrować sterowanie.

Kalibracja zajmie około 10 sekund.



2.4 Ogólna konfiguracja

- Naciśnij ponownie czerwony przycisk, aby aktywować menu główne. Użyj niebieskich przycisków GÓRA / DÓŁ (1,2), aby przewijać menu ustawień.
- Aby skonfigurować rozmiar łodzi, przewiń w dół menu za pomocą niebieskiej strzałki (1,2) do „Boat size” (Rozmiar łodzi).
- Potwierdź rozmiar łodzi, naciskając czerwony przycisk (3). Możesz wybrać z następujących opcji:
Mała łódź (“small”) = krótsza niż 3m
Średnia łódź (“medium”) = 3m-4m
Duża łódź (“large”) = 4m +
- Pomaga to silnikowi Rhino BLX GPS w dostarczaniu odpowiedniej ilości energii do śmigła przez cały czas.
- Wróć do menu „Settings” (ustawienia) lewym niebieskim przyciskiem (5).

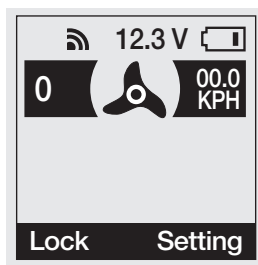


- Przewiń do „Unit” (jednostka) i wybierz „metric” (metryczny) lub „imperial”. Aby potwierdzić, naciśnij czerwony przycisk (3).
- Domyślne ustawienie to „metric”. Naciśnij lewy niebieski przycisk (5), aby wrócić do menu głównego i kontynuować.
- W menu „backlight” (podświetlenie) dostosuj jasność i funkcję automatycznego wyłączenia.
- Uwaga: Im dłużej i jaśniej pracuje pilot, tym krótsza jest żywotność jego baterii.

3. REGULOWANE TRYBY

3.1 Tryb manualny

- W tym trybie obszar informacji o programie jest pusty.



- Dioda LED stanu stacji bazowej świeci na ZIELONO.

Teraz można sterować silnikiem ręcznie za pomocą pilota.

- Przyciski 7, 8, 9, 10 i 11 sterują śmigłem, prędkością i sterowaniem. Teraz możesz używać tych przycisków do sterowania silnikiem w trybie ręcznym.



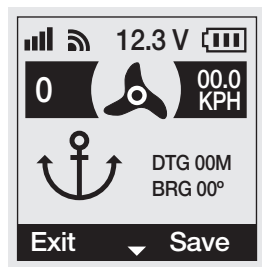
- Domyślne ustawienie pilota podczas uruchamiania wynosi zero. Śmigło jest zatrzymane. Użyj środkowego przycisku 8 (symbol śmigła), aby włączyć lub wyłączyć śmigło.
 - Szare strzałki W GÓRĘ / W DÓŁ (przyciski 7,11) zwiększają lub zmniejszają moc śmigła od zera do poziomu 10. Przy każdym naciśnięciu urządzenia potwierdza krótkim sygnałem dźwiękowym z bazy.
 - Przyciski W LEWO / W PRAWO (9,10) na pilocie mogą być naciskane maksymalnie przez 7 sekund. Naciśnij przycisk jeszcze raz, aby ponownie zareagował.
- Podobnie, dźwięk jest emitowany, gdy śmigło zostanie zatrzymane / uruchomione przez naciśnięcie przycisku 8.
- Naciśnij równomiernie, aby zapewnić płynne działanie.
- Uwaga: Gdy śmigło zostanie ponownie włączone za pomocą przycisku 8, aktywowane zostanie ostatnie ustawienie prędkości!

3.2 Tryb kotwicy

- Naciśnij przycisk 13 (symbol kotwicy). Silnik natychmiast przechodzi w tryb kotwicznia względem pozycji GPS, w której naciśnięto przycisk.



- Silnik będzie teraz utrzymywał łódź w tej pozycji w sposób ciągły. Pozycjonowanie jest dokładne do około 2 m, w zależności od warunków (wiatr, prąd, sygnał GPS).
- Dioda LED świeci teraz na NIEBIESKO.
- Wyświetlacz pokazuje teraz odległość do pozycji kotwicy, w tym GPS z powrotem do punktu kotwicznia.



- Ekran menu wyświetla następujące informacje: Wyjdź = Wyjdź z trybu kotwicy; Zapisz = Zapisz bieżący punkt kontrolny.
- Naciśnij ponownie przycisk „Tryb kotwicy”, aby zamknąć menu.
- Przycisk 3 „Save” (zapisz) pozwala zapisać do 16 punktów kotwicznia.

Ważna uwaga: nie należy polegać na trybie kotwicy jako jedynym sposobie zakotwarcia łodzi. Tryb kotwicy jest przeznaczony tylko do tymczasowego utrzymywania pozycji przy dobrej pogodzie i dobrych warunkach oświetleniowych. Nie używaj trybu kotwicy w kanałach o dużym natężeniu ruchu łodzi lub na szlakach żeglugowych. Łódź w trybie kotwicznia powinna mieć odpowiednie światła i znaki zgodnie z międzynarodowymi przepisami dotyczącymi unikania kolizji.

- Aby wyjść z trybu kotwicy i powrócić do trybu ręcznego, naciśnij ponownie przycisk kotwicy 13. Potwierdza to alarm dźwiękowy. Dioda LED statusu ponownie zaświeci na ZIELONO. Domyślnie używany jest poziom mocy ostatnio użyty w trybie kotwicznia.
- Możesz zmienić pozycję łodzi w trybie ręcznym. Następnie ponownie naciśnij przycisk kotwicy, aby ustalić nową pozycję.
- Twój silnik Rhino BLX GPS może wrócić do dowolnego z zapisanych miejsc (punktów kontrolnych) w dowolnym momencie, jeśli jesteś od niego oddalony o mniej niż 1 km.
- Po powrocie do zapisanego punktu kotwicznia zwolnij łódź tuż przed dotarciem do miejsca docelowego, aby uniknąć jej przekroczenia, gdy silnik GPS Rhino BLX powróci do dokładnie wybranej pozycji.

Uwaga: Aby zapobiec zaplątaniu się linki sterującej wokół rumpła podczas częstych korekt układu kierowniczego, silnik zatrzymuje się automatycznie i emituje sygnał ostrzegawczy. Następnie ręcznie cofnij kabel i ponownie uruchom silnik w odpowiednim trybie. Idealnie powinienes zbliżyć się dożądanego punktu kotwicznia pod wiatr i pod fale.

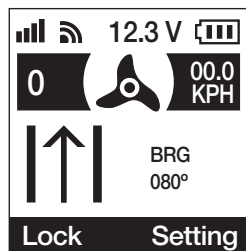
3.3 Pilot mode →



3.3 Tryb pilota



- Tryb pilota aktywuje się przyciskiem 4 (symbol kompasu) i można go przełączać między następującymi ustawieniami w menu „Fix Mode” (Tryb napraw):
- Tryb kursu (kierunek, w którym silnik Rhino BLX GPS wskazuje po naciśnięciu przycisku trybu pilota) i
- Tryb kursu („prawdziwy” kurs wyświetlany na mapie morskiej lub na ekranie plotera GPS).
- Możesz przełączać się między trybami kursu w sekcji menu „Fix Mode” i potwierdzić za pomocą czerwonego przycisku (3).
- Możesz użyć szarych przycisków W LEWO / W PRAWO (9,10) na pilocie, aby ustawić kurs. Nowy kierunek płynięcia lub kurs pokazywany jest na wyświetlaczu.
- Aby wyjść z trybu pilota, ponownie naciśnij przycisk trybu pilota.
- Wyświetlacz na pilocie pokazuje ikonę trybu podróży, w tym kurs i namiar z łodzi.



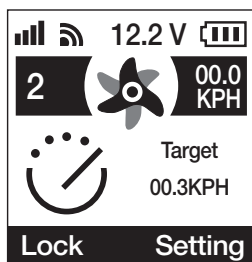
Uwaga w kwestii prędkości GPS wyświetlanej po prawej stronie ekranu (KPH):

- Ten ekran na pilocie pokazuje „prędkość nad dnem” i nie odzwierciedla rzeczywistej prędkości łodzi na wodzie. Na prędkość w wodzie mają wpływ wiatr, pływy, prąd, fale i inne zmienne.

3.4 Tryb podróży (tempomat)



- Naciśnij przycisk 12, aby wejść lub wyjść z tego trybu. W tym trybie silnik pracuje nad ziemią z wybraną prędkością.
- Wyświetlacz pokazuje aktualnie ustawioną prędkość w prawym górnym rogu ekranu w kilometrach na godzinę.
- Aby wyregulować prędkość w trybie podróży, naciśnij szare przyciski sterowania W GÓRĘ / W DÓŁ (przyciski 7 i 11). Odpowiedni poziom prędkości jest wyświetlany w lewym górnym rogu ekranu.
- Prędkość nad ziemią zwiększa się lub zmniejsza o 0,2 km / h po każdym naciśnięciu przycisku (wyświetlana jako „Target” w środkowej prawej części ekranu).



Uwaga: Tempomat nie może zostać aktywowany, jeśli śmigło jest wyłączone. Funkcję Podróż można jednak obsługiwać jednocześnie z trybem Nawigacja lub Kurs.

3.5 Rejestracja trasy



- Twój Rhino BLX może nagrywać do 16 tras (ścieżek), każda o długości do 5 km.
- Aby nagrać trasę, naciśnij przycisk 14. Wybierz numer trasy i potwierdź na wyświetlaczu. Ścieżkę można teraz nagrywać z wyświetloną ikoną nagrywania. Dioda LED stanu świeci na niebiesko.

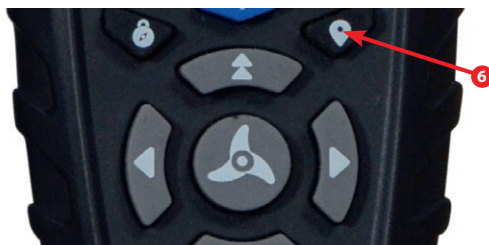
Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

- Wybierz „Exit” (wyjdź) z menu, aby zakończyć nagrywanie. Następnie wybierz „Finish” (Zakończ), aby zapisać nagraną trasę zgodnie z zaprogramowanymi numerami (od 1 do 16).
- Aby usunąć istniejące nagranie, wybierz je w celu zastąpienia lub usunięcia.

Uwaga: Zapisywana jest tylko ścieżka, a nie prędkość.

- Możesz nagrać trasę, gdy Twój Rhino BLX znajduje się w trybie Podróż lub Kurs. Musi być jednak dostępny wystarczający sygnał GPS.
- Tras nie można nagrywać w trybie kotwicy.

3.6 Tryb nawigacji (zbliz się do miejsca i podążaj trasą)



Uwaga dotycząca bezpieczeństwa: wchodząc lub kontynuując tryb nawigacji, upewnij się, że nie ma żadnych zagrożeń, takich jak pływiny, pniaki, skały lub inne przeszkody na bezpośredniej drodze między łodzią a miejscem docelowym. Twój Rhino BLX może również utracić sygnał satelitalny i nie będzie utrzymywał ustalonego kursu! Zawsze utrzymuj bezpieczną prędkość w trybie Nawigacji i bądź czujny przez cały czas!

- Tryb nawigacji jest idealny do trollingu i pozwala użytkownikowi dokładnie śledzić zapisaną trasę o długości do 5 km.
- Możesz użyć trybu nawigacji w połączeniu z trybem podróży, aby osiągnąć idealną prędkość na tej trasie. Prędkość w trybie podróży można następnie ustawić ręcznie. Tutaj musi być również dostępny wystarczający sygnał GPS.

Jak postępować:

- Aby powrócić do zapisanego miejsca (zapisanego punktu kotwienia, patrz rozdział 3.2), naciśnij przycisk 6, aby przejść do trybu nawigacji. Następnie naciśnij przyciski menu dla zapisanego numeru miejsca (w odległości 400 m) i naciśnij „Confirm” (potwierdź).

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

Wybierz żądaną prędkość, a Twój Rhino BLX powróci do tego miejsca. Gdy tylko cel zostanie osiągnięty, system przełącza się w tryb Kotwicy. Następnie wyświetlacz pokazuje numer miejsca, kąt kierunkowy (BRG) i odległość. Kolejne pozycje w tym menu: „Back” (Wstecz) i „Confirm” (Potwierdź).

- Naciśnij przycisk 6, aby powrócić do zapisanego śladu (patrz rozdział 3.5), postępuj zgodnie z nim i przejdź do trybu nawigacji. Po wybraniu numeru utworu naciśnij „Confirm” (3).
- Teraz wybierz ścieżkę do początku / końca wzdłuż żądanej ścieżki, a Twój Rhino BLX przejdzie z powrotem do początku / końca tej ścieżki.
- Po osiągnięciu celu silnik przechodzi w tryb „anchor” (kotwicy).
- Wyświetlacz pokazuje ponownie numer punktu, kąt kierunkowy (BRG) i odległość.

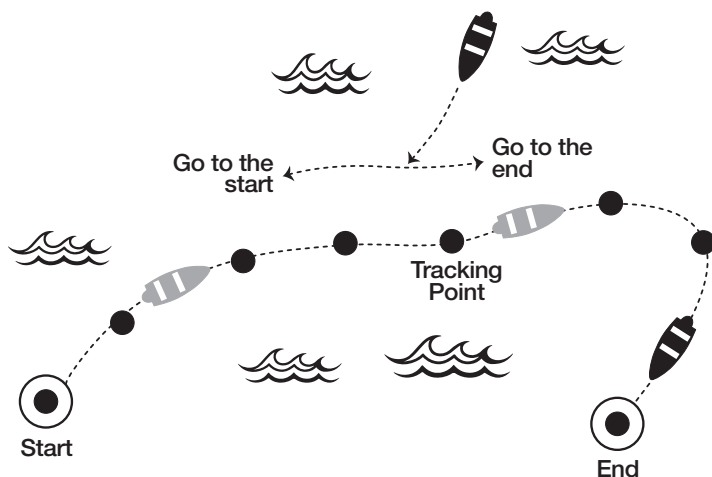
Uwaga: Możesz nawigować do lub wzdłuż ścieżki lub miejsca, gdy Rhino BLX GPS znajduje się w trybie „Podróż” (sekcja 3.4).

- Twój Rhino BLX podąża za nagrany trasą z dowolnej pozycji, od której zaczynasz. Obszar funkcji zdalnego ekranu pokazuje pozostałą odległość. Każdy z 16 zapisywanych szlaków może mieć długość do 5 km.

UWAGA: Możesz zatrzymać poruszanie się wzdłuż wybranej trasy w dowolnym momencie, naciskając przycisk Nawigacji, aby wyjść z trybu Nawigacji. Możesz również opuścić wybraną ścieżkę, a następnie przełączyć na tryb ręczny lub tryb kotwicy, np. podczas walki lub podbierania ryby.

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DIST01.6km BRG 120°
Back	Confirm

- Aby powrócić do trasy, naciśnij ponownie „Navigate” (Nawiguj), wybierz numer nagrania, wybierz „Confirm” (Potwierdź), a silnik GPS Rhino BLX zabierze Cię z powrotem do najbliższego punktu i kontynuuje nawigację.
- Ponownie upewnij się, że nie ma żadnych zagrożeń na bezpośredniej trasie między łodzią a torem. Utrzymuj bezpieczną prędkość i zawsze zwracaj uwagę na warunki otoczenia.



3.7 Tryb przybycia

Tryb przybycia pozwala użytkownikowi określić ostateczne ustawienie silnika, gdy cel zostanie osiągnięty w trybie Nawigacji. Ustawieniem fabrycznym jest tryb kotwicy.

- Naciśnij czerwony przycisk (3), aby aktywować menu główne.
- Aby wybrać żądany tryb, przewiń w dół menu za pomocą niebieskiej strzałki (1,2) do „Tryb przybycia” i naciśnij ponownie przycisk 3 („Confirm”). Możesz wybrać z:

Anchor Mode=Tryb kotwicy (patrz punkt 3.2)

Manual Mode=Tryb ręczny (patrz sekcja 3.1)

Motor Off= śmigło jest wyłączone

- Potwierdź żądany tryb, naciskając czerwony przycisk (3).
- Silnik wykonuje teraz zarządzoną funkcję po osiągnięciu celu.

Prawa autorskie



Elektromotor Rhino BLX GPS – manuál (dálkové ovládání):

1. OBECNĚ:

Úvod 1.1

Obecné informace pro uvedení do provozu 1.2

2. MONTÁŽ A UVEDENÍ DO PROVOZU:

Párování dálkového ovladače s LCD displejem 2.1

Zapnutí motoru a dálkového ovladače 2.2

Kalibrace 2.3

Celková konfigurace 2.4

3. NASTAVENÍ PROVOZNÍCH REŽIMŮ:

Režim manuální 3.1

Režim kotvy 3.2

Režim pilota 3.3

Režim cestovní („tempomat“) 3.4

Nahrávání trasy 3.5

Režim navigační 3.6

Režim příjezdu (možnosti nastavení po dosažení cíle) 3.7

1. OBECNĚ

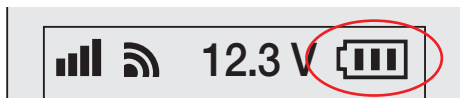
1.1 Úvod

Děkujeme, že jste se rozhodli pro elektromotor Rhino BMR GPS od Zebco Europe GmbH.

Tento návod k použití byl speciálně sestaven tak, aby vás krok po kroku provedl funkcemi GPS dálkového ovladače elektromotoru.

1.2 Obecné informace pro uvedení do provozu

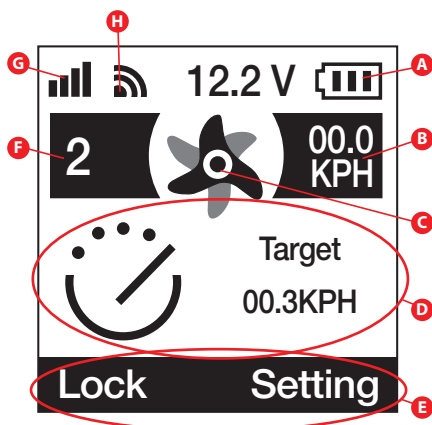
- Ujistěte se, že je váš elektromotor Rhino BLX GPS bezpečně uchycen na vaší lodi.
- Ujistěte se, že 12V trakční baterie je plně nabitá. GPS elektromotor není koncipován pro provoz se startovacími autobateriemi pro osobní nebo nákladní automobily.
- Zkontrolujte, zda přívodní kabel k baterii není poškozen.
- Zkontrolujte, zda kontakty baterie nejsou zkorodované nebo jinak znečištěné.



- Zkontrolujte, zda je dálkový ovladač dostatečně nabitý. (Ukazatel stavu nabití baterie se nachází vpravo nahoře na aktivním displeji.)
 - Připojte váš elektromotor Rhino BLX GPS k 12V trakční baterii cyklicky odolné proti opakovanému hlubokému vybíjení.
 - Nastavte motor do jízdní pozice a zajistěte pojistkou tak, aby páčka byla v horní pozici.
- Doporučení – váš elektromotor Rhino BLX GPS je vybaven senzorem, který motor ve sklopeném stavu vypne.

2. MONTÁŽ A UVEDENÍ DO PROVOZU

2.1 Párování dálkového ovladače s LCD displejem



- | | |
|---|--|
| A Ukazatel stavu nabití baterie | E Oddělení pro výběr z menu |
| B Ukazatel rychlosti | F Ukazatel rychlostního stupně |
| C Ukazatel stavu vrtule | G Ukazatel stavu GPS signálu |
| D Oddělení pro informační režimy | H Ukazatel stavu bezdrátového propojení s motorem |





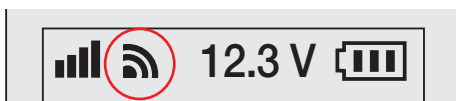
- 1 2** menu – navigační tlačítka
- 3** zapínání / vypínání + potvrzení volby z menu
- 4** režim pilota
- 5** tlačítko zpětného pohybu v menu
- 6** navigační režim
- 7** zvýšení počtu otáček motoru
- 8** zapnutí / vypnutí vrtule
- 9** tlačítko volby směru vlevo
- 10** tlačítko volby směru vpravo
- 11** snížení otáček motoru
- 12** cestovní režim (tempomat)
- 13** režim kotvy
- 14** nahrávání trasy



2.2 Zapnutí motoru a dálkového ovladače

Motor:

- Stiskněte a podržte pravé tlačítko (zapínání / vypínání) na hlavě motoru, dokud se nerozsvítí všechny kontrolky.
- Spodní čtyři LED diody ukazují stav nabití baterie. Dle stavu nabití svítí zeleně nebo se nerozsvítí vůbec.
- LED dioda nahoře uprostřed zobrazuje stav aktivních funkcí. Její barevná signalizace ukazuje aktuální stav funkcí vašeho elektromotoru Rhino BLX GPS.
- Jakmile je motor zapnutý, svítí dioda nejprve ŽLUTĚ, zatímco si přístroj vyhledává GPS signály.
- Zpravidla během několika sekund dojde k navázání GPS spojení. Nejlepší výkon GPS je dosažitelný na volném prostranství mimo vysokých budov, mostů apod.
- Stav GPS signálu vidíte na displeji dálkového ovladače vlevo nahoře.

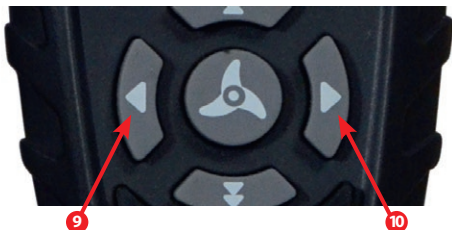


Dálkový ovladač:

- Zapněte dálkový ovladač stisknutím červeného tlačítka 3 a jeho podržením po dobu dvou sekund.
- Poté tlačítko pusťte a displej se rozsvítí. Následně začíná automatické párování s jednotkou motoru.
- LED dioda na jednotce motoru bliká nejprve ZELENĚ. Po spárování svítí konstantně ZELENĚ.

2.3 Kalibrace

- Dálkový ovladač bude nyní možná vyžadovat kalibraci řízení.
- Stiskněte pravé nebo levé tlačítko (9, 10) pro registraci řízení. Kalibrace trvá cca 10 sekund.



2.4 Všeobecná konfigurace

- Stiskněte znovu červené tlačítko, abyste aktivovali hlavní menu. Dále pro nastavení a listování v menu používejte modrá tlačítka nahoru / dolů (1,2).
- Pro konfiguraci velikosti lodi sjedzte v menu modrým tlačítkem se šipkou (1,2) dolů až k „Boat Size“ (velikost lodi).

- Červeným tlačítkem (3) vyberte a potvrďte velikost lodi. Můžete volit z následujících nabídek:

Malá loď (little) = pod 3 m délky

Střední loď (medium) = 3-4 m délky

Velká loď (large) = 4 m+ délky

- To dopomůže vašemu elektromotoru Rhino BLX GPS v každém okamžiku předávat do vrtule správné množství výkonu.
- Vraťte se stisknutím levého modrého tlačítka (5) zpět k nastavení menu.



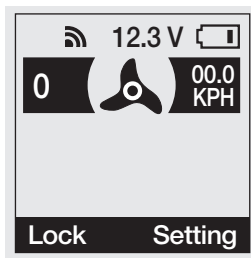
- Sjedzte na řádku „Unit“ a zvolte metrické nastavení (v případě potřeby můžete volit i angloamerické možnosti nastavení). Pro potvrzení stiskněte červené tlačítko (3).
- Standardní nastavení je metrické. Stiskněte modré tlačítko (5), abyste se vrátili zpět do hlavního menu a mohli pokračovat dál.
- Přizpůsobte si v menu podsvícení displeje „Backlight“ jeho světlost a automatické vypnutí.
- Berte prosím na vědomí: čím déle a vyšší intenzitou je displej osvětlen, tím kratší je provozní doba a životnost baterií v dálkovém ovladači motoru.

3. NASTAVENÍ PROVOZNÍCH REŽIMŮ



3.1 Manuální režim

- V tomto módu nastavení je informační zobrazovací prostor na displeji prázdný.



- Signalizace na základně svítí ZELENE.

Motor je nyní možné ovládat manuálně pomocí dálkového ovladače.

- Ovládací tlačítka 7, 8, 9, 10 a 11 řídí činnost vrtule, rychlost a směr pohybu lodi. Pomocí nich lze obsluhovat elektromotor v manuálním režimu.



- Standardní nastavení dálkového ovladače při startu je nula. Vrtule je v klidovém stavu. Stisknutím prostředního tlačítka 8 (se symbolem vrtule) aktivujete nebo deaktivujete její chod.
- Tlačítka se šedými šipkami nahoru a dolů (tlačítka 7, 11) zvyšují nebo snižují výkon vrtule mezi 0 a úrovní 10. Přístroj potvrdí každé stisknutí tlačítka krátkým oznamovacím tónem ze základny motoru.
- Tlačítka L a R (9, 10) na dálkovém ovladači mohou být stisknuta maximálně 7 sekund. Pro jejich novou aktivaci prosím stiskněte tlačítka znovu.

Oznamovací tón následuje i při zastavení či startu vrtule prostřednictvím tlačítka 8.

- Stiskněte prosím tlačítka obě současně, aby byl zajištěn bezproblémový chod.

Doporučení: při obnoveném zapnutí chodu vrtule tlačítkem 8 je aktivována naposledy používaná / nastavená rychlost!

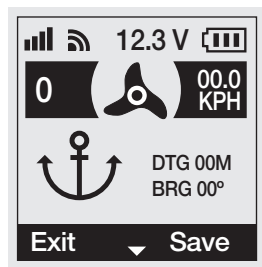


3.2 Režim kotvy

- Stiskněte tlačítko 13 se symbolem kotvy. Motor se okamžitě aktivuje do režimu kotvy s ohledem na GPS pozici, která byla stisknutím též aktivována.



- Motor nyní kontinuálně udržuje loď na této pozici. S ohledem na aktuální podmínky na vodě (vítr, proud, GPS signál) s přesností cca na 2 metry.
- Signalizační LED dioda svítí MODŘE.
- Na displeji je nyní zobrazována vzdálenost ke kotevní pozici, včetně zaměřené GPS polohy, kdy byl režim kotvy aktivován.



- Na displeji se zobrazuje následující: ukončit (Exit) = ukončit režim kotvy; uložit (Save) = uložit aktuální kotevní bod.
- Abyste zavřeli menu, stiskněte znovu tlačítko režimu kotvy.
- Prostřednictvím tlačítka 3 („Save“) je možné uložit až 16 kotevních bodů.

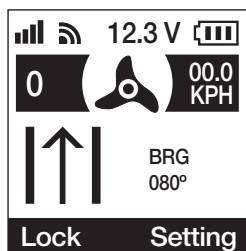
Upozornění! Nespoléhejte na režim kotvy elektromotoru jako na jediný prostředek pro zakotvení vaší loď. Kotevní režim slouží pouze ke krátkému udržení na zvolené pozici, a to při dobrém počasí a světelných podmínkách. Nepoužívejte proto režim kotvy na silně frekventovaných kanálech nebo v plavebních drahách. Zakotvená loď musí mít podle mezinárodních předpisů předepsané osvětlení a označení dle pravidel proti zamezení kolize.

- Pro ukončení režimu kotvy a návratu k manuálnímu módu ovládání stiskněte znovu tlačítko se symbolem kotvy 13. To bude potvrzeno výstražným tónem. LED dioda upozorňující na aktuální stav chodu motoru svítí opět ZELENĚ. Motor se standardně po ukončení režimu kotvy přepne na naposledy používanou rychlost.
 - V manuálním nastavení můžete loď uvést do nové pozice. Poté znovu stiskněte tlačítko se symbolem kotvy, abyste si nové místo zafixovali.
 - Váš elektromotor Rhino BLX GPS je kdykoliv schopen vrátit se zpět k již uloženému místu (kotevním bodům), jsou-li od sebe vzdáleny méně než 1 kilometr.
 - Při návratu k uloženému kotevnímu bodu zpomalte těsně před dosažením cíle loď, abyste zamezili jeho přejetí, zatímco váš elektromotor Rhino BLX GPS dovede loď přesně na pozici, která byla zvolena.
- Upozornění: aby se při korekturách řízení motoru zamezilo příliš silnému obmotání řídicího kabelu kolem tyče, motor automaticky zastaví a vydá výstražný tón. Kabel prosím následně manuálně zpět a motor znovu nastartujte nějakou ze stávajících funkcí. V ideální případě jedte k plánovanému kotevnímu bodu proti větru nebo driftu.

3.3 Režim pilota



- Režim pilota je aktivován stisknutím tlačítka 4 (se symbolem kompasu) a je možné ho v menu „Fix-Mode“ přepnout mezi následujícími možnostmi:
- Režim kursu / kormidla „Heading“ (směr, kam směřuje elektromotor Rhino BLX GPS, když je pomocí tlačítka aktivován režim pilota)
- Kursový režim „Course“ („skutečný“ kurs, jako na námořní mapě nebo GPS plotteru – je zobrazován na displeji dálkového ovladače.
- V menu můžete v části „Fix-Mode“ měnit mezi kormidelním a kursovým režimem a svou volbu potvrdit stisknutím červeného tlačítka (3).
- K nastavení kursu můžete na dálkovém ovladači využít šedivá tlačítka L nebo R (9, 10). Nový směr pohybu respektive kurs se objeví na displeji ovladače.
- Pro ukončení režimu pilota jednoduše znovu stiskněte tlačítko 4 (se symbolem kompasu).
- Displej na dálkovém ovladači ukazuje režim se symbolem kursu, včetně kursu samotného a přesné polohy lodi.



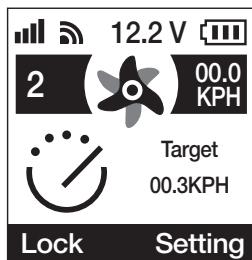
Upozornění k zobrazované GPS RYCHLOSTI na displeji (KPH = km/h):

- Toto zobrazení na dálkovém ovladači ukazuje rychlost jako „rychlost proti zemskému povrchu“ a nereflktuje skutečnou rychlost vaší lodě na vodě. Rychlost na vodě jako taková je ovlivňována větrem, přílivem a odlivem (v ústích velkých řek), proudem, vlnami a dalšími proměnlivými vnějšími vlivy.

3.4 Režim cestovní (Cruise Control) „tempomat“



- Stiskněte tlačítko 12 pro spuštění či opuštění tohoto režimu nastavení. V tomto režimu jede motor kontinuálně námi zvolenou rychlostí.
- Na displeji dálkového ovladače se vpravo nahoře zobrazí aktuálně nastavená rychlost v kilometrech za hodinu.
- Pro přizpůsobení rychlosti elektromotoru v cestovním režimu stiskněte šedivá ovládací tlačítka nahoru nebo dolů (tlačítka 7 a 11). Zvolená úroveň rychlosti bude zobrazena na displeji dálkového ovladače vlevo nahoře.
- Rychlost pohybu se každým stisknutím tlačítka zvyšuje nebo snižuje o 0,2 km/h (rychlost se na displeji zobrazuje jako „Target“ vpravo uprostřed).



Upozornění: cestovní režim není možné aktivovat, pokud je deaktivována vrtule. Funkce „tempomatu“ může však být současně využívána s navigačním nebo kursovým režimem.



3.5 Nahrávání trasy



- Váš elektromotor může nahrát a zaznamenat až 16 tras (Route) s jednotlivou délkou až 5 kilometrů.
- Pro nahrání trasy stiskněte tlačítko 14. Zvolte číslo trasy a potvrďte (Confirm) na displeji dálkového ovladače. Trasa může být nyní se zobrazením symbolu nahrávání zaznamenána. LED dioda řídicí jednotky svítí modře.

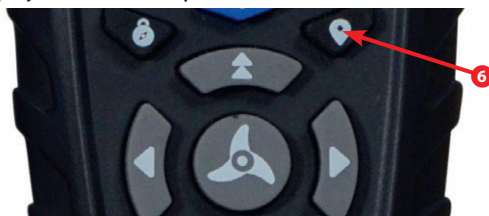
Record Track	
Track 1	
Track 2	
Track 3	
Track 4	
▼	
Back	Confirm

- Chcete-li trasový záznam ukončit, zvolte v menu ukončit (Exit). Následně zvolte dokončit (Finish), abyste zaznamenanou trasu uložili k nějakému z nabízených čísel tras (1 až 16).
- Pro vymazání již uložené trasy je potřeba danou trasu zvolit, aby ji bylo možné přepsat nebo vymazat.

Upozornění: vždy je nahrávána pouze konkrétní zvolená trasa nikoliv rychlost při jejím zaznamenávání.

- Trasu (Track) můžete nahrát i ve chvíli, když se elektromotor Rhino BLX GPS nachází současně v navigačním nebo kursovém režimu. K tomu musí být ovšem zajištěn ještě dostatečný GPS signál.
- V režimu kotvy není možné nahrávat žádné trasy.

3.6. Režim navigační (příjezd k uloženému místu, průjezd uložené trasy)



Bezpečnostní upozornění: při zapnutí nebo provozu v navigačním režimu se nejprve ujistěte, že se v přímé cestě mezi vaší lodí a navigačním cílem nenachází žádné nebezpečí jako například mělčiny, pařezy, skály nebo jiné podobné překážky. Váš elektromotor Rhino BLX GPS může v mimořádném případě ztratit i signál satelitního spojení a nebude se tak držet svého navigovaného kursu! Držte v navigačním režimu vždy bezpečnou rychlost a buďte neustále ve střehu!

- Navigační režim je ideální pro trolling a svému uživateli umožňuje precizně projíždět uložené trasy, které mohou být až 5 kilometrů dlouhé.
- Režim navigace můžete současně využívat s režimem cestovním, aby bylo možné na trase perfektně udržovat optimálně zvolenou rychlost. Rychlost v cestovním režimu pak může být manuálně přizpůsobována. Také zde je ovšem potřebný dostatečný GPS signál.

A takto to funguje:

- Pro návrat k uloženému místu (uložený kotevní bod, viz bod 3.2) stiskněte tlačítko 6, abyste vstoupili do navigačního režimu. Potom stiskněte tlačítko menu pro číslo uloženého místa (musí být do vzdálenosti 400 m), zvolte ho a potvrďte tlačítkem „Confirm“. Zvolte si požadovanou rychlost a váš elektromotor Rhino BLX GPS vás navede zpět k tomuto bodu. Jakmile je cíl dosažen, systém loď ukotví. Displej nyní zobrazuje číslo uloženého místa, směrový úhel (BRG) a vzdálenost. Další zobrazení v menu jsou: zpět, „Back“ a potvrdit, „Confirm“.

Navigation	
Spot	>
Track	>
Back	Confirm

- Abychom se vrátili na uloženou trasu (viz bod 3.5), mohli ji projet a vrátit se do navigačního režimu, stiskněte tlačítko 6.



Po výběru z uložených čísel tras (Track) stiskněte pro potvrzení (Confirm) tlačítko (3).

- Nyní zvolte trasu podle zamýšlené cesty od startu / nebo od konce a váš elektromotor Rhino BLX GPS vás bude navigovat na začátek nebo na konec této trasy.
- Jakmile dosáhnete cíle, motor se automaticky přepne do režimu kotvy.
- Na displeji se znovu zobrazí číslo uloženého místa, směrový úhel (BRG) a vzdálenost.

Upozornění: je možné navigovat se podle trasy nebo k danému uloženému bodu, zatímco se váš elektromotor Rhino BLX GPS nachází v cestovním režimu („tempomat“).

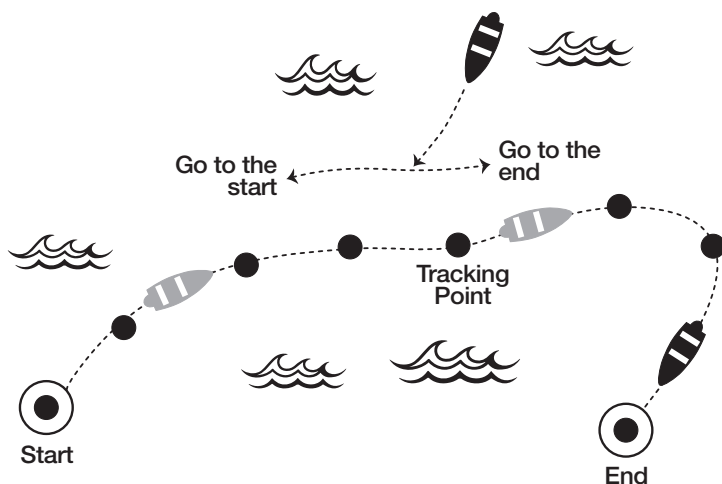
- Váš elektromotor Rhino BLX GPS následuje uloženou trasu z jakékoliv pozice, ze které startujete. Displej zobrazuje v informační části zbylou část trasy. Každá ze 16 uložených tras (Route) může být až 5 kilometrů dlouhá.

Upozornění: během jízdy po zvolené trase můžete kdykoliv zastavit, jakmile stiskem navigačního tlačítka ukončíte navigační režim. Zvolenou trasu můžete též opustit a změnit navigační

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DISTO1.6km BRG 120°
Back	Confirm

režim na režim manuální nebo kotevní, například při zdolávání a vylovení ryby.

- Pro opětovný návrat k vaší trase stiskněte znovu navigovat, zvolte číslo trasy, potvrďte „Confirm“ a elektromotor Rhino BLX GPS vás dopraví zpět k načtenému bodu na vaší trase a pokračuje pak v navigaci.
- Ujistěte se, že v přímém směru cesty mezi Vaší lodí a trasou nenachází žádné nebezpečí. Dodržujte bezpečnou rychlost a dbejte vždy na aktuální podmínky v okolí.



3.7 Režim příjezdu

Režim příjezdu umožňuje uživateli zvolit konečné nastavení, jakmile bude dosažen ten či onen cíl v navigačním režimu. Tovární nastavení je na režim kotvy.

- Stiskněte červené tlačítko (3), abyste aktivovali hlavní menu.
- Pro volbu nynějšího režimu listujte v menu modrými tlačítky se šipkou (1, 2) dolů až na „Arrival Mode“ a pro potvrzení znovu stiskněte tlačítko 3 („Confirm“). Můžete volit z následujících možností:

Anchor Mode = režim kotvy (viz bod 3.2)

Manual Mode = manuální režim (viz bod 3.1)

Motor Off = vrtule se vypne

- Potvrďte zvolený režim červeným tlačítkem (3).

- Motor bude nyní po dosažení cíle provádět činnost ve zvoleném režimu.



Návod na používanie motora Rhino BLX GPS (diaľkovo ovládaný)

1. VŠEOBECNÉ INFORMÁCIE

Úvod 1.1

Všeobecné pokyny ohľadom spustenia 1.2

2. POPIS SYSTÉMU A KONFIGURÁCIA

Systém ovládača a displeja LCD 2.1

Spúšťanie motora a ovládača 2.2

Kalibrácia 2.3

Konfigurácia 2.4

3. REGULOVANÉ REŽIMY

Manuálny režim 3.1

Režim kotvenia 3.2

Režim ovládača 3.3

Režim jazdy ("tempomat") 3.4

Zaznamenanie trasy 3.5

Režim navigácie 3.6

Režim prízjazy (opcia nastavenia, vo chvíli dosiahnutia cieľa) 3.7

1. VŠEOBECNÉ INFORMÁCIE

1.1 Úvod

Ďakujeme za výber motora Rhino BLX GPS od firmy Zebco Europe GmbH.

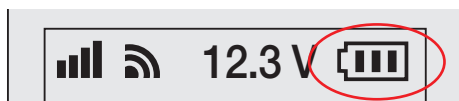
Nižšie uvedený návod bol pripravený špeciálne, aby Vás previedol všetkými funkciami systému diaľkového ovládania GPS krok za krokom.

1.2 Základné informácie

- Ubezpeč sa, či motor Rhino BLX GPS je bezpečne primontovaný k lodi.
- Ubezpeč sa, že akumulátor hlbokého vybitia 12 V je plne nabitý.

Motor GPS nie je určený na používanie so štartovacím akumulátorom pre osobné / nákladné automobily.

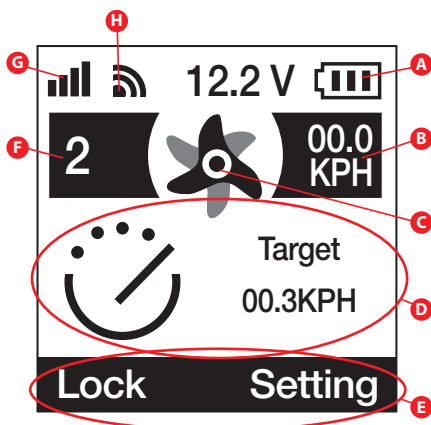
- Skontroluj, či káble nie sú poškodené.
- Skontroluj svorky akumulátora ohľadom korózie alebo znečistenia.



- Ubezpeč sa, či ovládač je dostatočne nabitý.
(Ukazovateľ batérie sa nachádza v pravom hornom rohu aktívneho displeja)
 - Pripoj motor GPS Rhino BLX ku 12-voltovej morskej batérii s možnosťou hlbokého vybitia.
 - Nastav motor do pozície plávania a zabezpeč blokádu, tak aby sa páka nachádzala v hornej pozícii.
- POZOR:** Tvoj motor Rhino BLX je vybavený senzorom, ktorý vypína motor po zložení.

2..... POPIS SYSTÉMU A KONFIGURÁCIA

2.1 Systém ovládača a LCD displeja



- A** Stav dobity batérií
- B** Aktuálna rýchlosť
- C** Režim vrtule
- D** Režim práce
- E** Oblasť výberu menu
- F** Nastavenie rýchlosti
- G** Sila signálu GPS
- H** Stav bezdrôtového spojenia s motorom



- 1 2** Tlačidlo menu
- 3** On/Off + potvrdenie výberu v menu
- 4** Režim ovládača
- 5** Návrat do menu
- 6** Režim navigácie
- 7** Zväčši rýchlosť motora
- 8** Spustenie / vypnutie vrtule
- 9** Tlačidlo kormidlovania – doľava
- 10** Tlačidlo kormidlovania – doprava
- 11** Zmenšovanie rýchlosti
- 12** Režim jazdy („tempomat“)
- 13** Režim kotvenia
- 14** Režim zaznamenávania



2.2 Zapínanie motora a ovládača

Motor:

- Stlač a podrž pravé tlačidlo (On/Off) na displeji upevnenia motora, až sa zasvietia všetky LED diódy.
 - Štyri dolné LED diódy ukazujú stav batérie.
- LED diódy svietia na zeleno alebo ostávajú vypnuté, v závislosti od zostatkovej úrovne nabitia.
- Horná prostredná LED dióda je ukazovateľom aktuálneho stavu. Farebné kódy ukazujú stav činnosti motora GPS Rhino BLX.
 - Po zapnutí zariadenia ukazovateľ stavu počiatočne sa zasvieti na ŽLTU, systém vtedy vyhľadáva signál GPS.
 - Zvyčajne je spojenie GPS nastavené v priebehu niekoľkých sekúnd. Najlepšie výsledky GPS sú dosahované vonku v určitej vzdialenosti od vysokých budov, mostov a pod.
 - Stav signálu GPS je ukazovaný v ľavej hornej časti displeja ovládača (pozri obrázok 2.1).



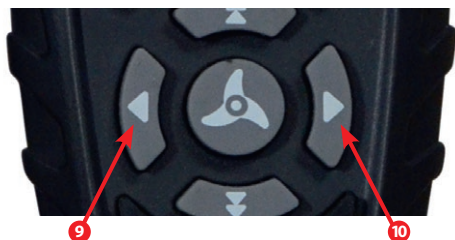
Dialkové ovládanie:

- Zapni ovládač, stlačajúc a držiac červené tlačidlo (3) počas dvoch sekúnd.
- Následne uvoľni tlačidlo, displej sa zasvieti. Zariadenie teraz bude automaticky spárované s motorom. LED dióda na motore počiatočne bliká na zeleno. Po spárovaní motora s ovládačom LED dióda svieti stále na zeleno.

2.3 Kalibrácia

- Ovládač teraz môže ukazovať pripomienku na skalibrovanie systému kormidlovania.
- Stlač tlačidlo VPRAVO alebo VĽAVO (9, 10), aby si zaznamenal kormidlovanie.

Kalibrácia zaberie asi 10 sekúnd.



2.4 Všeobecná konfigurácia

- Stlač opätovne červené tlačidlo, aby sa aktivovalo hlavné menu. Použi modré tlačidlá NAHOR / NADOL (1, 2), aby sa posunulo menu nastavení
- Aby sa nakonfiguroval rozmer loď, posuň menu nadol pomocou modrej šípky (1, 2) na „Rozmer loď“.
- Potvrď rozmer loď, stlačujúc červené tlačidlo (3). Môžeš si vybrať z nasledovných možností:
Malá loď („Small“ / „malá“) = kratšia ako 3 m
Stredná loď („Medium“ / „stredná“) = 3 m – 4 m
Veľká loď („large“ / „veľká“) = 4 m +
- Pomáha to motoru Rhino BLX GPS v dodaní príslušného množstva energie do vrtule počas celej doby.
- Vráť sa do menu „Settings“ / „Nastavenia“ ľavým modrým tlačidlom (5).

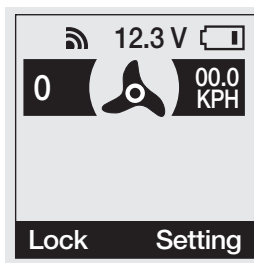


- Prejdi v menu na „Unit“ / „Jednotka“ a vyber „metric“ / „metrický“ alebo „imperial“. Aby si to potvrdil, stlač červené tlačidlo (3).
- Správne nastavenie je „metrické“. Stlač ľavé modré tlačidlo (5), aby si sa vrátil do hlavného menu a mohol pokračovať.
- V menu „backlight“ / „Podsietenie“ prispôsob jas a funkciu automatického vypínania.
- Pozor: Čím dlhšie a jasnejšie pracuje ovládač, tým kratšia je životnosť jeho batérií.

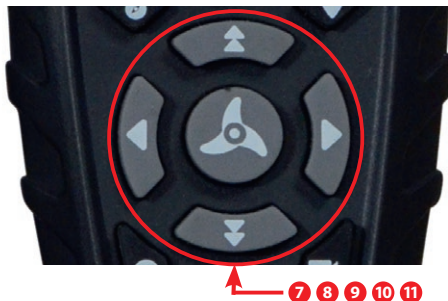
3. REGULOVANÉ REŽIMY

3.1 Manuálny režim

- Pri tomto režime je oblasť informácií o programe prázdna.



- LED dióda stavu základnej stanice svieti na ZELENO.
- Teraz je možné riadiť motor ručne pomocou ovládača.
- Tlačidlá 7, 8, 9, 10 a 11 riadia vrtuľu, rýchlosť a kormidlovanie. Teraz môžeš používať tie tlačidlá na riadenie motora v ručnom režime.



- Správne nastavenie ovládača počas spúšťania je nula. Vrtuľa je zastavená. Použi prostredné tlačidlo 8 (symbol vrtule), aby sa zapla alebo vypala vrtuľa.
- Sivé šípky NAHOR / NADOL (tlačidlá 7, 11) zväčšujú alebo znižujú výkon vrtule od nuly do úrovne 10. Pri každom stlačení tlačidla to zariadenie potvrdzuje krátkym zvukovým signálom zo základne.
- Tlačidlá DOĽAVA / DOPRAVA (9, 10) na ovládači môžu byť stláčané maximálne 7 sekúnd. Stlač tlačidlo ešte raz, aby opätovne zareagovalo.

Podobne zaznie zvuk, keď vrtuľa zostane zastavená / spustená prostredníctvom stlačenia tlačidla 8.

- Stláčaj rovnomerne, aby si zabezpečil plynulú činnosť.

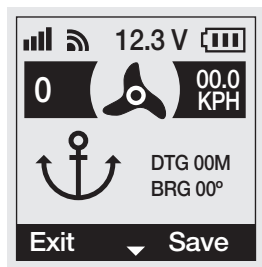
Pozor: Keď vrtuľa bude opätovne zapnutá pomocou tlačidla 8, bude aktivované posledné nastavenie rýchlosti!

3.2 Režim kotvenia

- Stlač tlačidlo 13 (symbol kotvy). Motor okamžite prechádza do režimu kotvenia vzhľadom k pozícii GPS, v ktorej bolo stlačené tlačidlo.



- Motor teraz bude udržiavať loď v tejto pozícii nepretržitým spôsobom. Udržiavanie pozície je presné do asi 2 m, v závislosti od podmienok (vietor, prúd, signál GPS).
- LED dióda teraz svieti na MODRO.
- Displej ukazuje teraz vzdialenosť od pozície kotvy, v tom GPS s návratom do bodu kotvenia.



- Displej menu ukazuje nasledovné informácie: Vyjdi = Vyjdi z režimu kotvenia, Zaznamenaj = Zaznamenaj aktuálny kontrolný bod.
- Stlač opätovne tlačidlo „Režim kotvenia“, aby sa zatvorilo menu.
- Tlačidlo 3 („Save“/„Zaznamenaj“) dovoľuje zaznamenať do 16 bodov kotvenia.

Dôležitá poznámka: netreba sa spoliehať na režim kotvenia ako na jediný spôsob kotvenia lode. Režim kotvenia je určený len na dočasné udržiavanie pozície pri dobrom počasí a dobrých svetelných podmienkach. Nepoužívaj režim kotvenia na kanáloch s veľkou frekvenciou premávky lodí alebo na jachtárskych trasách. Loď v režime kotvenia je povinná mať príslušné osvetlenie a označenie v súlade s medzinárodnými predpismi týkajúcimi sa predchádzania kolíziám.

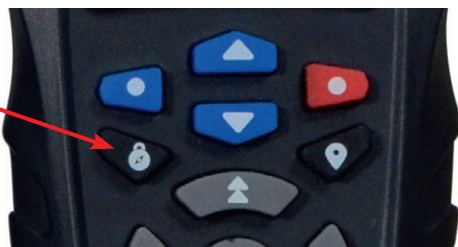
- Aby si vyšiel z režimu kotvenia a vrátil do ručného režimu, opätovne stlač tlačidlo kotvy 13. Potvrďuje to zvukový alarm. LED dióda stavu opätovne zasvieti na ZELENÉ. Správne je využívaná úroveň výkonu použitá ako posledná v režime kotvenia.
- Pozíciu lode v ručnom režime môžeš zmeniť. Následne opäť stlač tlačidlo kotvy, aby si určil novú pozíciu.
- Tvoj motor Rhino BLX GPS sa môže vrátiť na ľubovoľné zo zaznamenaných miest (kontrolných bodov) v ľubovoľnom momente, ak si od neho vzdialený menej ako o 1 km.
- Po návrate do zaznamenaného bodu kotvenia spomalí loď tesne pred príchodom na cieľové miesto, aby si sa vyhol jeho prekročeniu, keď ju motor GPS Rhino BLX vráti na vybratú pozíciu.

Pozor: Aby sa predišlo zamotaniu sa riadiaceho lana okolo rúčky počas častých korekcií riadiaceho systému, motor sa zastavuje automaticky a vydáva výstražný signál. Následne ručne vráť kábel a opätovne spusti motor v príslušnom režime. Ideálne by si sa mal priblížiť k požadovanému bodu kotvenia proti vetru a vlnám.

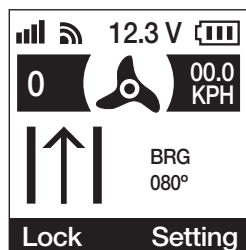


3.3 Režim ovládača →

3.3 Režim ovládača



- Režim ovládača sa aktivuje tlačidlom 4 (symbol kompasu) a je možné ho prepínať medzi nasledovnými nastaveniami v menu „Fix Mode“ / „Režim opráv“:
- Režim kurzu (smer, v ktorom motor Rhino BLX GPS ukazuje po stlačení tlačidla režimu ovládača) a
- Režim kurzu („skutočný“ kurz zobrazovaný na morskej mape alebo na displeji plotra GPS).
- Môžeš prepínať medzi režimami kurzu v sekcii menu „Fix Mode“ a potvrdiť pomocou červeného tlačidla (3).
- Môžeš použiť sivé tlačidlá NAĽAVO / NAPRAVO (9, 10) na ovládači, aby si nastavil kurz. Nový smer plavby alebo kurz je ukazovaný na displeji.
- Aby si vyšiel z režimu ovládača, opätovne stlač tlačidlo režimu ovládača.
- Displej na ovládači ukazuje ikonu režimu jazdy, vtom kurz a uhol odchylenia z lode.



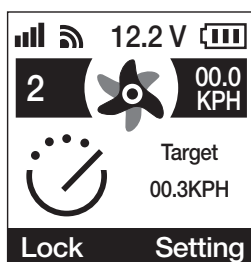
Poznámka vo veci rýchlosti GPS zobrazovanej na pravej strane displeja (KPH):

- Tento displej na ovládači ukazuje „rýchlosť nad dnom“ a neodzrkadľuje skutočnú rýchlosť lode na vode. Na rýchlosť vo vode majú vplyv vietor, príliv a odliv, prúdy, vlny a iné premenné.

3.4 Režim jazdy (tempomat)



- Stlač tlačidlo 12, aby si vošiel alebo vyšiel z toho režimu. V tomto režime motor pracuje nad zemou so zvolenou rýchlosťou.
- Displej ukazuje aktuálne nastavenú rýchlosť v pravom hornom rohu displeja v kilometroch za hodinu.
- Aby si vyreguloval rýchlosť v režime jazdy, stlač sivé tlačidlá riadenia NAHOR / NADOL (tlačidlá 7 a 11). Príslušná úroveň rýchlosti je zobrazovaná v ľavom hornom rohu displeja.
- Rýchlosť nad zemou sa zväčšuje alebo znižuje o 0,2 km / h po každom stlačení tlačidla (zobrazovaná ako „Target“ v strednej pravej časti displeja).



Poznámka: Tempomat nemôže zostať aktivovaný, ak vrtuľa nie je vypnutá. Funkciu Jazda je však možné obsluhovať zároveň s režimom Navigácia alebo Kurz.

3.5 Zaznamenanie trasy

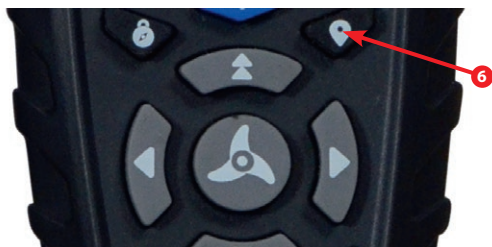


- Tvoj Rhino BLX môže nahrávať do 16 trás (ciest), každá s dĺžkou do 5 km.
- Aby sa trasa nahrála, stlač tlačidlo 14. Vyber číslo trasy, a potvrd' na displeji. Cestu je teraz možné nahrávať so zobrazenou ikonou nahrávania. LED dióda stavu svieti na modro.

Record Track
Track 1
Track 2
Track 3
Track 4
▼
Back Confirm

- Vyber „Exit“/„Vyjdi“ z menu, aby si ukončil nahrávanie. Následne vyber „Finish“/„Ukonči“, aby sa zaznamenala nahraná trasa v zhode s naprogramovanými číslami (od 1 do 16).
 - Aby sa odstránila existujúca nahrávka, vyber ju na účely nahradenia alebo odstránenia.
- Pozor: Zaznamenávaná je len cesta, nie rýchlosť.
- Môžeš nahráť trasu, keď sa Tvoj Rhino BLX nachádza v režime Jazda alebo Kurz. Musí však byť dostupný dostatočný signál GPS.
 - Trasy nie je možné nahrávať v režime kotvenia.

3.6 Režim navigácie (priblíž sa ku miestu a vyber sa trasou)



Poznámka týkajúca sa bezpečnosti: pri vstupe alebo pri pokračovaní v režime navigácie sa uisti, že nie sú žiadne nebezpečená, také ako plytčiny, pne, skaly alebo iné prekážky na priamej ceste medzi loďou a cieľovým miestom. Tvoj Rhino BLX môže taktiež stratiť satelitný signál a nebude udržiavať ustálený kurz! Vždy udržiavaj bezpečnú rýchlosť v režime Navigácie a buď v pozore celý čas!

- Spôsob navigácie je ideálny na trolling o dovoľuje užívateľovi dôkladne nasledovať zaznamenanú trasu s dĺžkou do 5 km.
- Môžeš použiť režim navigácie v spojení s režimom jazdy, aby dosiahnuť ideálnu rýchlosť na tej trase. Rýchlosť v režime jazdy je možné následne nastaviť ručne. Tu taktiež musí byť dostupný dostatočný signál GPS.

Ako postupovať:

- Aby si sa vrátil na zaznamenané miesto (zaznamenaný bod kotvenia, pozri časť 3.2), stlač tlačidlo 6, aby si prešiel do režimu navigácie. Následne stlač tlačidlá menu pre zaznamenané číslo miesta (vo vzdialenosti do 400 m) a stlač „Potvrd“.

Navigation
Spot >
Track >
Back Confirm

Vyber požadovanú rýchlosť, a Tvoj Rhino BLX sa vráti na to miesto. Hneď ako cieľ bude dosiahnutý, systém sa prepája do režimu kotvenia. Následne displej ukazuje číslo miesta, smerový uhol (BRG) a vzdialenosť. Následovné položky v tom menu: „Back“/„Naspäť“ a „Confirm“/„Potvrd“.

- Stlač tlačidlo 6, aby si sa vrátil na zaznamenanú trasu (pozri časť 3.5), postupuj v súlade s ním a prejdí do režimu navigácie. Po vybratí čísla záznamu stlač „Confirm“/„Potvrd“ (3).



- Teraz vyber trasu na začiatok / na koniec po požadovanej trase, a Tvoj Rhino BLX prejde naspäť na začiatok / na koniec tej trasy.
- Po dosiahnutí cieľa motor prechádza do režimu „anchor“ / „kotvenia“.
- Displej ukazuje opätovne číslo bodu, smerový uhol (BRG) a vzdialenosť.

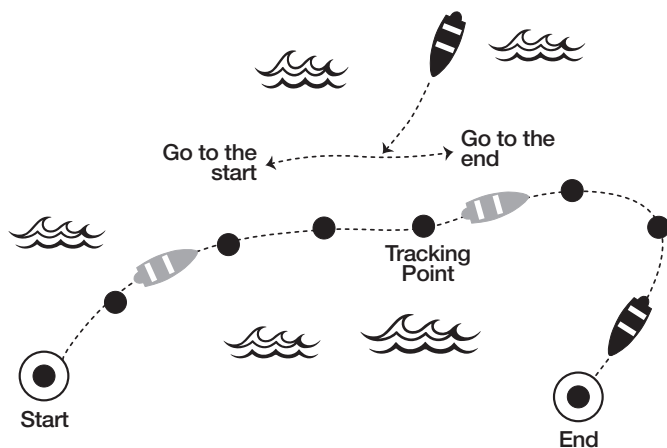
Pozor: Môžeš navigovať do miesta alebo po trase, keď sa Rhino BLX nachádza v režime „Jazda“ (sekcia 3.4).

- Tvoj Rhino BLX sa vydá po nahranej trase z ľubovoľnej pozície, od ktorej začínaš. Oblasť funkcií diaľkového displeja ukazuje poslednú vzdialenosť. Každá zo 16 zaznamenaných trás môže mať dĺžku do 5 km.

POZOR: môžeš zastaviť pohybovanie sa pozdĺž zvolenej trasy v ľubovoľnom momente, stláčajúc tlačidlo Navigácie, aby si vyšiel z režimu Navigácie. Môžeš taktiež opustiť zvolenú trasu, a následne prepnúť do ručného režimu alebo do režimu kotvenia, napríklad počas záberu alebo podberania ryby.

Navigation-Track	
Track 4	
Track 5	DIST01.6km BRG 120°
Back	Confirm

- Aby si sa vrátil na trasu, stlač opätovne „Naviguj“, vyber číslo nahrávky, zvol „Potvrď“ a motor GPS Rhino BLX ťa zoberie naspäť do najbližšieho bodu a pokračuje v navigácii.
- Opätovne sa uisti, že nie sú žiadne ohrozenia na priamej trase medzi loďou a dráhou. Udržuj bezpečnú rýchlosť a vždy dávaj pozor na okolité podmienky.



3.7 Režim príjazdu

Režim príjazdu dovoľuje používateľovi určiť posledné nastavenie motora, keď bude cieľ dosiahnutý v režime Navigácie. Továrenským nastavením je režim kotvenia.

- Stlač červené tlačidlo (3), aby si aktivoval hlavné menu.
- Aby si vybral požadovaný režim, presuň nadol menu pomocou modrej šípky (1, 2) na „Režim príjazdu“ a stlač opätovne tlačidlo 3 („Confirm“ / „Potvrď“). Môžeš si vybrať z:

Režim kotvenia (pozri bod 3.2)

Ručný režim (pozri sekcia 3.1)

Motor vypnutý = vrtuľa je vypnutá

- Potvrď požadovaný režim, stláčajúc červené tlačidlo (3).
- Motor vykonáva teraz požadovanú funkciu po dosiahnutí cieľa.

Zebco Europe GmbH
Elsterbogen 12-14
D-21255 Tostedt · Germany
Fax 0 41 82 / 29 43-22
info-de@zebc-europe.com
www.zebc-europe.com