

BEDIENUNGSANLEITUNG

Black Hunter Baitboat

Futterboot mit GPS/BeiDou-Navigation



01

Akkus einsetzen

02

Boot einschalten

03

Rückkehrpunkt setzen

Bitte lesen Sie diese Anleitung vor der ersten Verwendung vollständig durch.

Technische Daten 02 | Inbetriebnahme 03 | Tastenbelegung 04

Technische Daten

Produktspezifikationen und Orientierung

Vielen Dank, dass Sie sich für das **Black Hunter Baitboat** entschieden haben. Hardware- und Software-Upgrades können einzelne Funktionen verändern. Bei Fragen wenden Sie sich an Ihren Verkaufspartner oder den Kundendienst für persönliche technische Unterstützung.

Rumpfabmessungen (L × B × H)	57 × 32 × 26,5 cm
Rumpftyp	Katamaran-Futterboot
Futterkammern	1 große Kammer oder 2 Einzelkammern
Haken-Auslöser	1
Zuladung	Bis 6 kg, abhängig vom eingesetzten Futter: Boilies, Partikel, Chunks oder Pellets
Fernbedienungsreichweite	500-600 m
Funkfrequenz	2,4 GHz
Fahrtgeschwindigkeit	90-120 m/min
Windbeständigkeit	Stufe 5-7
Satellitenmodul	BD + GPS Dual-Mode-Positionierung
Positionspunkte	24 Positionspunkte + 1 Rückkehrpunkt
Akkus	2 × 15.600 mAh

In dieser Anleitung

Inbetriebnahme	03	Hauptkomponenten	07
Fernbedienung: Tastenbelegung	04	System und Hauptfunktionen	08
Steuerung und GPS-Navigation	05	Abdichtung und Verwendungshinweise	09
Einstellungen und Rumpfaufbau	06		

Inbetriebnahme

Drei Schritte bis zum ersten Einsatz

01

Akkus einsetzen: 2 × 15.600 mAh

Kontrollieren Sie die Akkus vor dem Einbau auf äußere Schäden und prüfen Sie Kabel und Anschlüsse. Bei Beschädigungen wenden Sie sich an Ihren Verkaufspartner. Öffnen Sie die Batteriefachabdeckungen. Legen Sie die Akkus sicher in die Halterungen der beiden seitlichen Batteriefächer ein. Verbinden Sie die gelben AMASS-Stromstecker fest miteinander. Schließen Sie die Abdeckungen und ziehen Sie die Schrauben von Hand fest.

02

Boot und Fernbedienung einschalten

Drücken Sie den runden Metall-Einschaltknopf am Boot. Schalten Sie anschließend die Fernbedienung über deren Einschalttaste ein. Halten Sie dabei mindestens **1,5 m Abstand zum Boot**, um Verbindungsfehler durch kurzzeitig hohe Datenübertragungsraten zu vermeiden. Boot und Fernbedienung verbinden sich automatisch.

03

Verbindung prüfen und Rückkehrpunkt festlegen

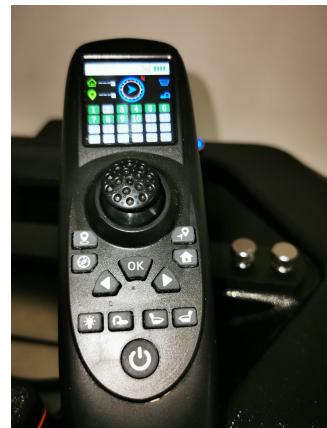
Prüfen Sie durch Bewegen des Joysticks, ob sich die Propeller drehen, und setzen Sie das Boot anschließend ins Wasser. Sobald die Satellitenverbindung hergestellt ist, halten Sie die **Home-Taste** gedrückt. Die aktuelle Position im ufernahen Wasser wird als Rückkehrpunkt gespeichert. Danach ist das Boot für den normalen Gebrauch bereit. Bei deutlicher Abweichung der Geradeausfahrt führen Sie die Kompasskalibrierung durch (siehe Seite 5).

Wichtiger Hinweis: Akkus laden und lagern

Vor dem Laden: Akkus immer aus dem Boot entnehmen.

Sicherer Ladeplatz: Nur an einem sicheren Ort auf einer nicht brennbaren Unterlage laden. Keine brennbaren Gegenstände oder Materialien in der Nähe des Ladebereichs lagern.

Bei Nichtgebrauch: Akkus aus dem Boot entfernen und an einem sicheren Ort außerhalb des Boots aufbewahren.



Originalansichten: Boot und Fernbedienung

Fernbedienung

Tastenbelegung und Bedienfunktionen

Konfiguration der Fernbedienung

Joystick:

Lange drücken – Joystick kalibrieren

Kurz drücken – Tempomat
Erneut kurz drücken, um den
Tempomaten zu deaktivieren

Kurz drücken – Aktuell gewählten
Angelplatz festlegen

Lange drücken – Aktuell gewählten
Angelplatz löschen

Lange drücken – Kompass kalibrieren

Kurz drücken – Nach links bewegen

Lange drücken – Gyroskop kalibrieren

Kurz drücken – Licht
ein-/ausschalten

Kurz drücken –
Haken lösen

OK-Taste:

Lange drücken – Einstellungs Menü
öffnen

Kurz drücken – Bestätigen

Kurz drücken – Zur aktuellen
Position fahren
Angelplatz auswählen

Kurz drücken – Zum Startpunkt
zurückkehren

Lange drücken – Startpunkt festlegen

Kurz drücken – Nach rechts
bewegen

Lange drücken – Einstellungen
zur Frequenzkopplung öffnen

Kurz drücken – Laderaum
öffnen

Ein-/Aus-Taste

Lange drücken – Ein-/Ausschalten



Steuerung und GPS-Navigation

Fahren, Angelplätze speichern und automatisch navigieren

Manuelle Fahrt

Mit dem Joystick steuern Sie Vorwärtsfahrt, Rückwärtsfahrt sowie Links- und Rechtsdrehungen. Der Tempomat hält eine konstante Geschwindigkeit für die automatische Geradeausfahrt. Durch erneutes kurzes Drücken wird der Tempomat deaktiviert.

Home-Taste: Rückkehrpunkt

Gedrückt halten: Die aktuelle Position des Boots wird als Rückkehrpunkt gespeichert.

Kurz drücken: Das Boot kehrt zum zuvor gespeicherten Rückkehrpunkt zurück.

Angelplatz speichern oder löschen

Kurz drücken: Die aktuelle Bootsposition wird als der auf dem Display markierte bzw. ausgewählte Angelplatz gespeichert.

Gedrückt halten: Der aktuell festgelegte Angelplatz wird gelöscht.

Automatische Navigation zum Angelplatz

Wählen Sie einen auf dem Bildschirm angezeigten, voreingestellten Angelplatz aus. Drücken Sie die Taste für Positionierung und automatische Navigation, um das Boot zu diesem Angelplatz zu senden.

Kompass kalibrieren

Halten Sie die Kompasskalibrierungstaste gedrückt, um das Kalibrierungsprogramm aufzurufen. Drücken Sie anschließend kurz, um die Kalibrierung zu starten. Das Boot dreht sich automatisch und stoppt nach Abschluss selbstständig.

Rückkehrpunkt vor dem Einsatz prüfen

Legen Sie den Rückkehrpunkt immer in Ufernähe fest, wenn Sie den Standort wechseln oder das Boot zum ersten Mal verwenden.

Einstellungen und Rumpfaufbau

Verbindung, Systemeinstellungen und Konstruktion

Fernbedienung und Boot erneut koppeln

Boot und Fernbedienung sind ab Werk gekoppelt. Falls die Fernbedienung das Boot nicht mehr steuern kann, halten Sie die Taste **Nach rechts bewegen** gedrückt, um den Kopplungsmodus aufzurufen. Schalten Sie anschließend den Netzschalter des Boots ein, um die Verbindung erneut herzustellen.

Systemeinstellungen über die OK-Taste

Halten Sie **OK** gedrückt, um die Systemeinstellungen aufzurufen. Die Einstellungen werden im Werk vor der Qualitätsprüfung abgeschlossen; Änderungen sind nur in besonderen Fällen erforderlich. Halten Sie OK erneut gedrückt, um die Einstellungen zu speichern und zum Startbildschirm zurückzukehren. Ein kurzer Druck auf die Einschalttaste bricht den Vorgang ab und führt zurück zum Startbildschirm.

Aufbau des Rumpfs

01 Verbreitertes Katamaran-Design

Die breite Katamaran-Struktur unterstützt Wind- und Wellenbeständigkeit sowie die Stabilität des Rumpfs.

02 Tief montierte Doppelbatterie

Die Akkus sitzen in Halterungen in den seitlichen Batteriefächern. Der tiefe, stabile Schwerpunkt reduziert das Schwanken und stabilisiert das Boot bei Wellengang.

03 Verlängerte, belüftete Motorabdeckungen

Die Abdeckungen ermöglichen eine hohe Wasseraufnahme und vermindern das Verfangen von Wasserpflanzen. Der Propellerauslass mit kreisförmigem Pump-Jet-Design bündelt den Schub und reduziert Leistungsverluste.

04 Innere Verstärkungsstruktur

Ein verstärkter Kiel und Stützplatten stabilisieren den aus integriert geformtem ABS-Material gefertigten Rumpf, ohne ihn unnötig zu beschweren.

Hauptkomponenten

Technischer Aufbau im Überblick

01 Motoreinheit

Externe wasserdichte Antriebseinheit mit kundenspezifischem Hochleistungsmotor und verlängerter Welle. Ein 4-Blatt-Hochschubpropeller mit 55 mm Durchmesser sorgt für kraftvollen Antrieb. Hochgeschwindigkeitslager und importierte Motorwellendichtungen schützen langfristig gegen Wassereintritt.

02 Akkus

Zwei spezielle Lithiumakkus mit jeweils 15.600 mAh. Verstärkte Epoxidplatten mit wasser- und witterungsbeständiger Behandlung schützen die Akkus. Die Stromausgabe erfolgt über AMASS-XT60-Steckverbinder.

03 Elektromagnetisches Kammersystem

Vier spezielle elektronisch gesteuerte elektromagnetische Einheiten bedienen die Futterkammer. Die einfache Struktur ist langlebig und widerstandsfähig gegen Beschädigungen und Fehlfunktionen.

04 Futterklappe

Die Fallplatte besteht aus Edelstahl 304 und öffnet bzw. schließt über spezielle Nylonscharniere. Die gebogene mittlere Naht vermindert Schnurschäden.

05 Haken-Auslöser am Heck

Mit Vergussmasse vollständig wasserdicht versiegelt. Eine spezielle elektromagnetische Einheit wird per Fernbedienung geöffnet oder geschlossen.

06 Frontlicht

Wasserdichter Matrix-LED-Flutstrahler mit großem Beleuchtungsbereich und hoher Helligkeit für die rechtzeitige Erkennung von Hindernissen bei Nacht.

07 Rücklicht

Wasserdichtes LED-Fischlocklicht mit warmem Licht. Es bietet hohe Sichtbarkeit und ist auf das nächtliche Verhalten von Unterwasserlebewesen abgestimmt.

08 Tragegriff

Griff und Kammertrennwand bilden eine abnehmbare Einheit. Drei farbige Muttern, die von Hand angezogen werden, ermöglichen schnelle Montage und Demontage.

09 Batteriefachabdeckungen

Mit Vergussmasse versiegelte Kanten bieten eine hervorragende Abdichtung gegen starken Regen.

10 Bootsantenne

6-dB-Blattantenne mit hohem Gewinn. Im Vergleich zu Standard-3-dB-Antennen ermöglicht sie empfindliche Fernsteuerung und ein besseres Signal auf großen Entfernungen.

System und Hauptfunktionen

Navigation, Futterausbringung und Zusatzfunktionen

01

Bidirektionale digitale Kommunikation

Die hohe Signalstärke ermöglicht eine maximale Fernbedienungsreichweite von 600 m. Elektronisches Gyroskop, Beschleunigungssensor und elektronischer Kompass unterstützen die automatische Kalibrierung per Tastendruck.

02

Futterkapazität je nach Futterart

Die mögliche Zuladung beträgt bis zu 6 kg und hängt vom eingesetzten Futter ab: Boilies, Partikel, Chunks oder Pellets. Eine 4-Kanal-Steuerung bedient die elektromagnetischen Futterklappen. Das System ist mit Einzel- oder Doppelkammer nutzbar. Der elektromagnetische Haken-Auslöser am Heck eignet sich für Karpfenmontagen, Schnur-Zug-Systeme und das Ausbringen von Knochenmontagen beim Welsangeln.

03

GPS + BeiDou Dual-Mode-Positionierung

Die Satellitenpositionierung unterstützt schnelle Satellitenerfassung, hohe Präzision und geringe Abweichungen. Es stehen 24 Positionspunkte und 1 Rückkehrpunkt zur Verfügung, insgesamt 25 gespeicherte Positionen.

04

Automatische Navigation und Rückkehr

Das Boot navigiert zu voreingestellten Angelplätzen und kehrt per Tastendruck zurück. Das integrierte Verlustschutzsystem ermöglicht automatische Rückkehr bei Signalverlust oder niedrigem Akkustand.

05

Tempomat

Der Tempomat hält eine konstante Geschwindigkeit für automatische Geradeausfahrt.

06

Rückwärtsfunktion

Das Boot kann schnell rückwärtsfahren und sich rückwärts vom Ufer lösen, wenn es aufgelaufen ist.

07

Unterwasserkamera-Kompatibilität

Das Boot kann mit dem kabellosen Unterwasser-Video-Fischfinder gekoppelt werden, um Wasserbedingungen, Fischaktivität und Bodenstruktur zu beobachten.

Abdichtung und Verwendungshinweise

Konstruktion, Betrieb und wichtige Hinweise

Abdichtung des Rumpfs

Dauerhafte Verbindung. Ober- und Unterrumpf werden ohne Schrauben und Schraublöcher verbunden. Eine durchgehende Raupe aus hoch witterungsbeständigem, für Boote entwickeltem Sikaflex-Dichtmittel versiegelt den Rumpf dauerhaft.

Verwendetes Dichtmittel. Verwendet wird hochwertiges Sikaflex 522. Es wird nach dem Aushärten als rissfrei von -60 °C bis 200 °C beschrieben und ist beständig gegenüber saisonalen und regionalen Temperaturschwankungen.

Verguss und Prüfungen. Externe Komponenten sind innen durch Verguss wasserdicht geschützt. Die fünf Prüfbereiche umfassen das Eintauchen der Motor-, Licht- und elektromagnetischen Einheiten sowie des Ober- und Unterrumpfs. Das fertige Produkt wird vollständig einer Tauch- und Sprühprüfung unterzogen.

Wichtiger Hinweis: Akkus laden und lagern

Vor dem Laden: Akkus immer aus dem Boot entnehmen.

Sicherer Ladeplatz: Nur an einem sicheren Ort auf einer nicht brennbaren Unterlage laden. Keine brennbaren Gegenstände oder Materialien in der Nähe des Ladebereichs lagern.

Bei Nichtgebrauch: Akkus aus dem Boot entfernen und an einem sicheren Ort außerhalb des Boots aufbewahren.

Vorsichtsmaßnahmen bei der Verwendung

1. Rückkehrpunkt in Ufernähe. Legen Sie den Rückkehrpunkt immer neu fest, wenn Sie den Standort wechseln oder das Boot erstmals einsetzen.

2. Sonne und Hitze vermeiden. Das Boot ist versiegelt. Vermeiden Sie längere direkte Sonneneinstrahlung und Bereiche mit hohen Temperaturen, etwa Fahrzeuginnenräume. So vermindern Sie Alterung und Schäden an internen elektronischen Komponenten.

3. Satelliten und mögliche Störungen. Automatische Navigation und Tempomat können durch Satellitenverfügbarkeit und elektromagnetische Störungen beeinflusst werden. Wenige Satelliten verringern die Positionierungsgenauigkeit. Starke Magnetfelder, Kommunikationsbasisstationen, Hochspannungsleitungen, Gewitter und extremes Wetter können Störungen verursachen.

4. Örtliche Vorschriften beachten. Prüfen und beachten Sie die örtlichen Gesetze und Vorschriften. Die Verwendung in Angelverbotszonen oder Sperrgebieten ist verboten.

Schutzrechtshinweis: Die zugehörigen Patente sind beim Nationalen Amt für geistiges Eigentum registriert. Bei Nachahmung oder Verletzung können die Rechtsabteilung und kooperierende externe Rechtsagenturen die rechtliche Haftung im größtmöglichen Umfang verfolgen.