

Gebrauchsanweisung

Für: RT 4 V4 Element QHD (Version 2021)

Carplounge Pilot V4 (Version 1.3.0)

Version: 1.04 03. Mai 2021



INHALTSVERZEICHNISS

VORWORT	5
TECHNISCHE DATEN	6
1.1 RT 4 Futterboot	6
1.2 Handfernsteuerung Jamara FX6 pro	6
1.3 Transmitterbox	6
1.4 Tablet	6
VORBEREITUNG "ZU HAUSE"	7
2.1 Akkus	7
2.2 die Transmitterbox	7
2.3 Das Tablet	8
2.4 Die Handfernsteuerung	8
<i>2.4.1 BESCHREIBUNG DER Handfernbedienung</i>	<i>10</i>
VORBEREITUNGEN "AM WASSER"	11
3.1 Vorbereiten des Futterbootes	11
<i>3.1.1 Einsetzen der Akkus</i>	<i>11</i>
<i>3.1.2 Anschrauben der Antennen</i>	<i>12</i>
<i>3.1.3 Einschalten des RT4</i>	<i>13</i>
3.2 Vorbereiten der Transmitterbox	13
<i>3.2.1 Befestigen auf dem Stativ</i>	<i>13</i>
<i>3.2.2 Einschalten der Transmitterbox</i>	<i>14</i>
3.3 Vorbereiten des Tablets	14
<i>3.3.1 Einschalten des Tablet</i>	<i>14</i>
<i>3.3.2 Starten der Carplounge Pilot V4 App</i>	<i>14</i>

EINSATZ DES RT4 IM WASSER	16
4.1 Der schnelle Einsatz nur mit der Handfernsteuerung	16
4.2 Das Fahren über das Tablet	17
DIE CARPLOUNGE PILOT V4 APP	18
5.1 die Ersteinrichtung der Carplounge Pilot V4 App	18
5.2 Beschreibung der Carplounge Pilot V4 App	21
<i>5.2.1 Das Startfenster</i>	<i>21</i>
<i>5.2.2 Das Echolot & Kompass Fenster</i>	<i>22</i>
<i>5.2.3 Das Echolot im Hauptfenster</i>	<i>23</i>
5.3 Quick Actions	26
5.4 Routenplaner	27
<i>5.4.1 Erstellen einer Route</i>	<i>28</i>
<i>5.4.2 dem Wegpunkt eine Aktion hinzufügen.</i>	<i>28</i>
<i>5.4.3 Löschen von Wegpunkten</i>	<i>29</i>
<i>5.4.4 Speichern einer Route</i>	<i>30</i>
<i>5.4.5 Aufrufen einer gespeicherten Route</i>	<i>31</i>
<i>5.4.6 Verwerfen einer Route</i>	<i>31</i>
<i>5.4.7 Löschen von Routen</i>	<i>32</i>
5.5 Position speichern	32
<i>5.5.1 Anlegen eines Spots</i>	<i>33</i>
<i>5.5.2 Übersicht der der gespeicherten Punkte</i>	<i>34</i>
<i>5.5.3 Tablet/Boot Position speichern</i>	<i>35</i>
5.6 Kartenoption	36
<i>5.6.1 Tablet Position auf der Karte zentrieren</i>	<i>36</i>
<i>5.6.2 Kartenansicht wechseln</i>	<i>37</i>
<i>5.6.3 der Positionsmarker</i>	<i>37</i>
<i>5.6.4 Karte in der Ansicht neigen/kippen</i>	<i>38</i>
<i>5.6.4 Overlays</i>	<i>38</i>
<i>5.6.4.1 Importieren von Overlays</i>	<i>40</i>
5.7 Kartenwerkzeuge (mapping)	41
<i>5.7.1 Aufzeichnen von Tiefendaten Ohne Raster</i>	<i>41</i>

<i>5.7.2 Aufzeichnen von Tiefendaten mit Raster</i>	42
<i>5.7.3 Löschen eines Rasters</i>	43
5.8 Die Menü-Seiten	43
<i>5.8.1 Menü-Allgemein</i>	44
<i>5.8.2 Touchpad</i>	44
<i>5.8.3 Autopilot</i>	46
<i>5.8.4 Versions-INFO</i>	46
UPDATES	47

VORWORT

Das RT4 V4 Element ist das neuste Boot aus dem Hause Carplounge Tackle!
Es ist aus der exklusiven Zusammenarbeit zwischen Raymarine und Carplounge Tackle
entstanden und setzt neue Maßstäbe im Bereich Futterboote

Bisher waren die Echolote in Futterbooten den fest verkabelten Echoloten aufgrund der Datenübertragung
mittels Funk immer im Nachteil doch genau hier war es das Ziel Abhilfe zu schaffen

Die Raymarine Element Serie bot hier genau das was diesen Vorteil aufheben sollte. Die Übertragung von allen
notwendigen Informationen des HV-100 Gebers über weite Strecken um dann auf dem Tablet die endgültige
Verarbeitung dieser Daten stattfinden zu lassen. So kann Hypervision, Sidescan, Downscan aber auch Chirp
ohne

Qualitätsverluste dargestellt werden. Zukünftig soll dann auch das 3D Realvision in der hauseigenen
Carplounge App realisiert werden

Herzlichen Glückwunsch zum Erwerb eines RT4 Element QHD

Diese Anleitung soll helfen das Futterboot zu bedienen und mögliche Bedienerfehler zu vermeiden
damit Sie lange Freude an ihrem Boot haben.

In dieser Beschreibung wird nur auf das von Carplounge mitgelieferte Tablet und somit auch nur auf
die Android Version des Autopilot V4 eingegangen, Abweichungen zur IOs Version sind möglich
gerade in Hinblick auf die Speicherpfade.

Hinweis: **Bitte heben Sie die original Styroporverpackung auf den sollte eine
Rücksendung doch mal notwendig sein kann das Boot in dieser
Verpackung sicher zurück geschickt werden.**

TECHNISCHE DATEN

1.1 RT 4 Futterboot

- Gewicht (ohne Akkus): 6,3 Kg
- Abmessung (LxBxH): 630x400x240 mm
- Rumpf: Glasfaserverstärkter ABS Trimaran
- Antrieb: 2 Wartungsfreie Wasserstrahlantriebe
- Zuladung: ca 2,5 Liter pro Futterluke
- Stromversorgung: 2 4S LI-ION digital smart baitboat Batterien
- 2,4 GHz Empfänger



1.2 Handfernsteuerung Jamara FX6 pro

- Gewicht (ohne Akkus): 0,39 Kg
- Abmessung (LxBxH): 174x190x89 mm
- Stromversorgung: 4 AA Zellen
- 2,4 GHz Sender



1.3 Transmitterbox

- Gewicht: ca 800 gor
- Abmessung: 215 mm x 150 mm x 46 mm
- Stromversorgung (intern): 6,8 Ah ca 14 Std Laufzeit



1.4 Tablet

- Gewicht ca 500 gr
- Bildschirmdiagonale 11"
- Abmessung 253,8 mm x 165,3 mm x 6,3 mm
- weiter Informationen zu dem Samsung Tablet siehe auf der Internet-Seite von [Samsung](#)

VORBEREITUNG "ZU HAUSE"

bevor man mit dem Futterboot ans Wasser fährt sollten folgende Vorbereitungen getätigt werden um das man später keine bösen Überraschung erlebt

2.1 Akkus

1. die Smart baitboat Akkus sollten vollständig geladen sein
 - dies kann man direkt am Akku durch drücken des Knopfes und dann ablesen der LED's Anzeige schnell überprüfen



2.2 die Transmitterbox

1. die Transmitterbox sollte vollständig geladen sein
 - dies überprüft man indem man die Box an das Ladegerät anschließen hier sollte die Ladeanzeige (LED) leuchten.



Hinweis: Die Transmitterbox hat einen internen Akku der ca 14 Std Laufzeit hat. Jede LED ist ca 25% (ca 3 Std) Akkukapazität. Es ertönt ein Alarm-Ton der bei einer Weiternutzung immer intensiver wird und bei Erreichen der Spannungsuntergrenze von 9 Volt geht die Transmitterbox aus um den Akku vor einer Tiefentladung zu schützen

2. das Laden der Transmitterbox erfolgt ausschließlich über die Ladebuchse



2.3 Das Tablet

1. Tablet einschalten und Ladezustand prüfen
2. die Autopilot App starten und in der App das Gewässer welches man besuchen möchte aufrufen damit die Karte im Zwischenspeicher neu abgelegt wird

Hinweis: Sollte das Kartenmaterial seine Aktualität, dies wird durch Google gesteuert, verlieren und in der App dann keine Karte angezeigt werden ist es notwendig diese über einen WLAN-hotspot aktualisiert werden. Optional kann man auch das Tablet mit einer SIM-Karte und Internetzugang ausstatten sofern die LTE Variante gewählt wurde

2.4 Die Handfernsteuerung

1. die Handfernsteuerung dient als Backup für den Fall das das Tablet oder die Transmitterbox ausfällt und sollte deswegen ebenfalls betriebsbereit sein

Hinweis: die Handfernsteuerung kann durchgängig an bleiben sie übernimmt erst die Steuerung sobald man einen der Steuerungshebel betätigt. Es dauert ca 4 Sek nachdem man an der Handfernsteuerung nichts mehr gemacht hat bis das Tablet die Steuerung wieder übernimmt. Die Positionsspeicherung am Tablet kann man zu jeder Zeit tätigen. Die Reichweite der Handfernsteuerung beträgt ca 300-400 Mtr unter optimalen Bedingungen

1. hierzu öffnet man auf der Rückseite das Batteriefach



2. dies wird mit 4 AA (Mignon) Zellen bestückt
(+/- beachten)



3. nun bewegt man alle Schalter in die Position 1
dann wird der Power-Schieber auf
der Fernbedienung nach oben geschoben.
(gelbe Pfeile)
Danach ertönt ein Signalton und eine
Meldung im wird im Display angezeigt.
Nun betätigt man den linken Steuerknüppel einmal
kurz nach unten (rote Pfeile) und sofern alle Schalter
in der Position 1 sind verstummt der Signalton



4. jetzt kann man im Display ablesen wie voll
die Batterien sind



2.4.1 BESCHREIBUNG DER HANDFERNBEDIENUNG

die Handfernsteuerung hat einige Hebel, Schalter und Drehknöpfe wovon allerdings nur einige mit Funktionen hinterlegt sind und diese werden hier beschrieben.



- Blau 1 ist der Ein-/Aus-Schalter
- Rot 2 ist der Steuerknüppel, hierüber wird das Boot nach links, rechts, vor und zurück gesteuert
- Grün 3 ist der Drehregler für die Helligkeit der LED's, wenn man ihn nach ganz links dreht sind die LED's aus
- Gelb 4 ist der Funktionshebel denn hierüber werden die meisten Funktionen geschaltet
 - kurz nach unten bewegt = die Anzeige am Heck wird an/aus geschaltet (Stealthmode)
 - lang nach unten bewegt = Release-Kupplung rechts wird ausgelöst
 - kurz nach oben bewegt = Frontscheinwerfer "Power-LED's" werden ein/aus geschaltet
 - lang nach oben bewegt = Release-Kupplung links wird ausgelöst
 - lang nach links bewegt = Futterklappe links öffnet sich
 - lang nach rechts bewegt = Futterklappe rechts öffnet sich

- Schwarz 5 ist der Wahlschalter für die Akkus. für den Fall das der erste Akku leergefahren wurde kann man über diesen Schalter den Backup-Akku auswählen

VORBEREITUNGEN "AM WASSER"

3.1 Vorbereiten des Futterbootes

3.1.1 EINSETZEN DER AKKUS

hierzu öffnet man die Abdeckung in der Bootsmittle unter dem Griff und setzt die beiden Akkus in die Halterung im Akkufach ein danach den



Deckel wieder ordentlich, das umlaufende Dichtungsband sorgt für die Wasserdichtigkeit, verschließen.



HINWEIS: es ist zwingend notwendig das 2 ausreichend geladene Akkus eingesetzt werden

3.1.2 ANSCHRAUBEN DER ANTENNEN

das Futterboot benötigt 2 Antennen, eine für die Steuerung über die "Autopilot" App und die zweite Antenne für das Echolot.

- die Stabantenne mit dem silbernen Fuß wird vorne am Boot aufgeschraubt



- die "Haifischflosse" Keramikantenne wird hinten lediglich aufgesteckt



3.1.3 EINSCHALTEN DES RT4

nachdem nun die Antennen befestigt sind kann man das Futterboot an den beiden wasserdichten Druckknöpfen einschalten

Der vordere (Hauptschalter) schaltet das Boot ein und der hintere das Echolot

HINWEIS: eine Einschaltreihenfolge gibt es bei dieser Modellreihe nicht mehr es wird jedoch empfohlen erst das Boot dann Transmitterbox erst danach das Tablet und dann die App starten.

3.2 Vorbereiten der Transmitterbox

3.2.1 BEFESTIGEN AUF DEM STATIV

die Transmitterbox in der Führungsschiene einfach unter leichtem Druck einführen



3.2.2 EINSCHALTEN DER TRANSMITTERBOX

hierzu muss der Druckschalter an der Oberseite gedrückt werde
danach leuchtet die LED am Druckschalter und die Batterie-Status-LED's



HINWEIS: Die Transmitterbox sollte immer freie Sicht zum Boot haben.
hohe Luftfeuchtigkeit, Büsche und Stromleitungen können die Reichweite
erheblich einschränken

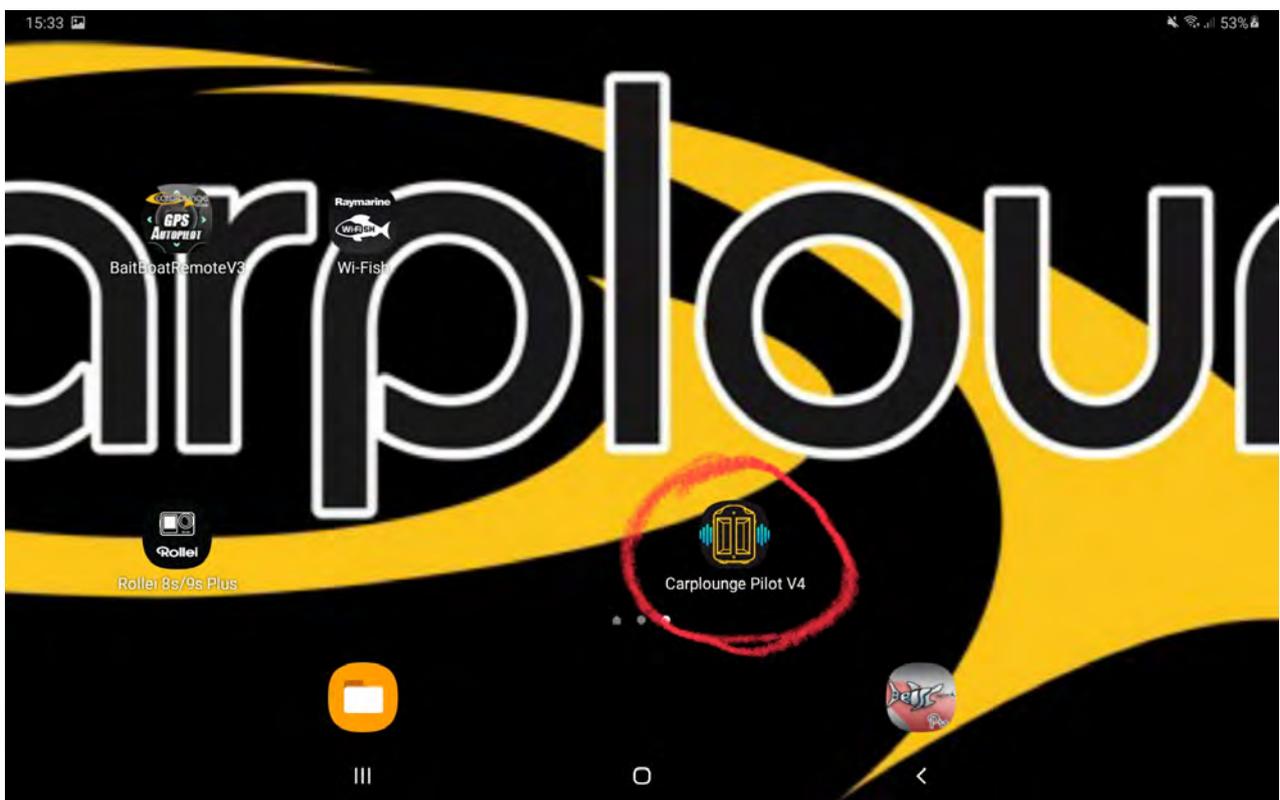
3.3 Vorbereiten des Tablets

3.3.1 EINSCHALTEN DES TABLET

hierzu wird der Einschalter an der Seite des Tablets betätigt

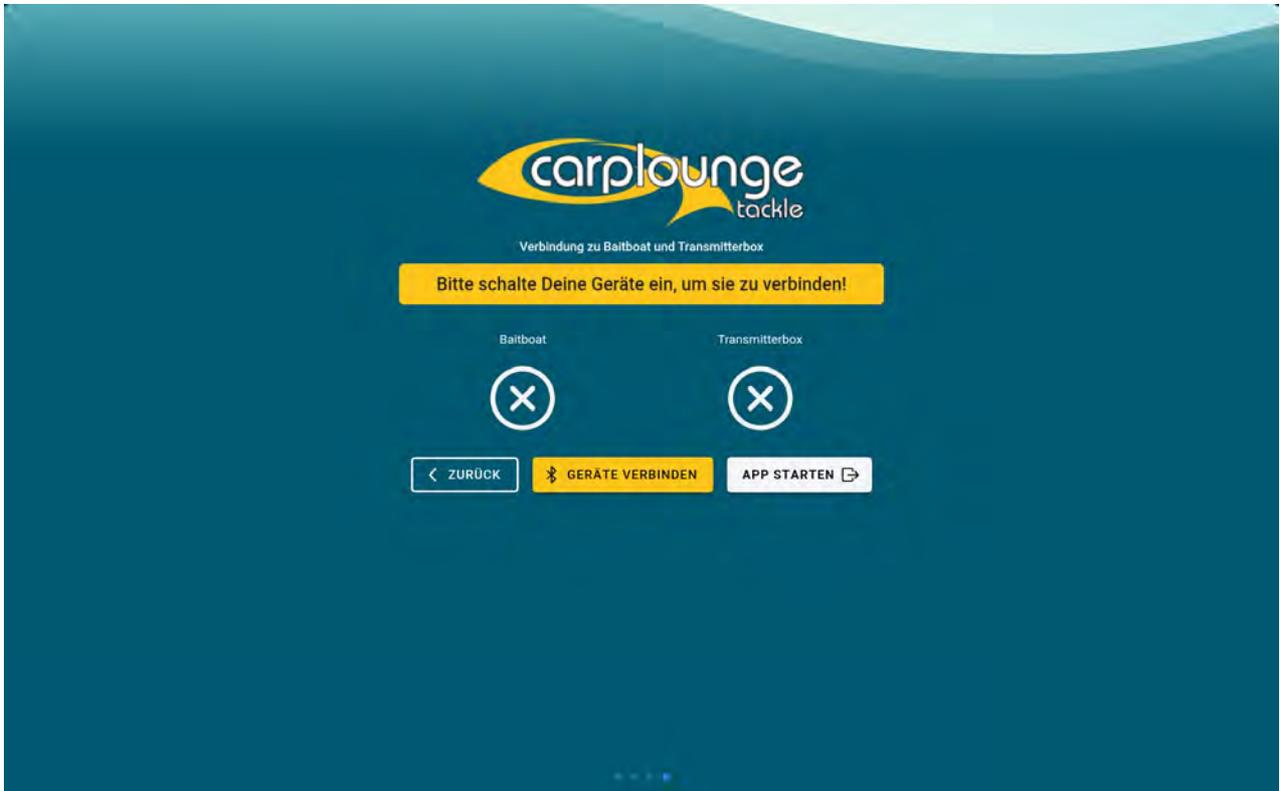
3.3.2 STARTEN DER CARPLOUNGE PILOT V4 APP

1. hierzu muss man lediglich auf das Carplounge V4 Symbol tippen

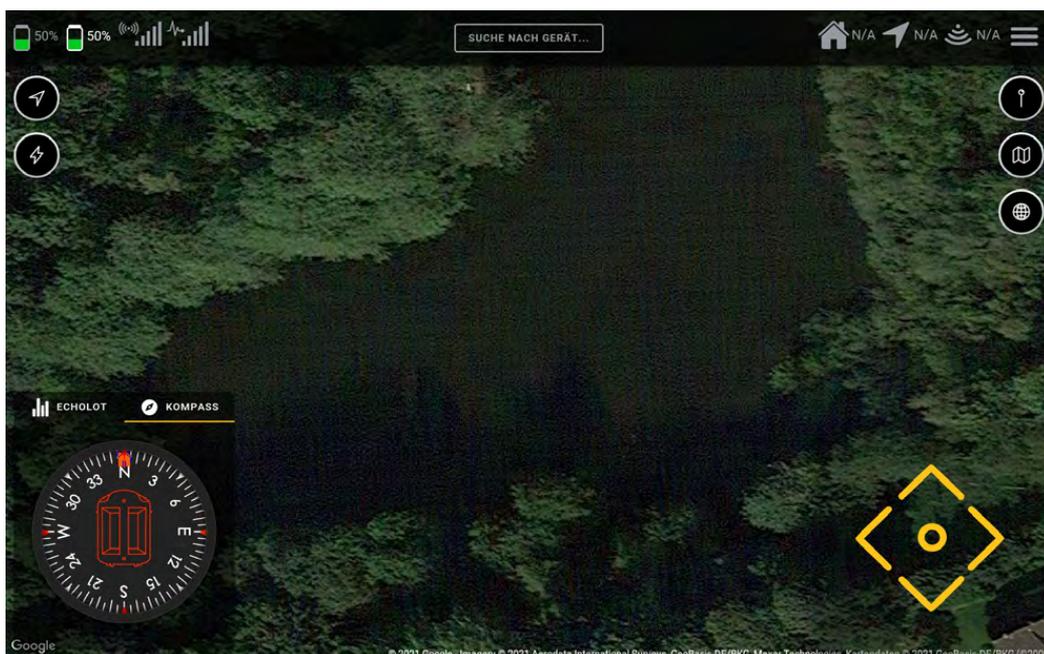


danach öffnet sich die App

2. danach die App mit dem Boot verbinden



3. oben links in der Ecke Akkustände und Empfang prüfen



EINSATZ DES RT4 IM WASSER

nun nachdem alle bisher genannten Punkte wie geladene Akkus etc. berücksichtigt wurden kann es nun endlich los gehen, die erste Fahrt.

Das Boot ist betriebsbereit und kann nun zu Wasser gelassen werden...

HINWEIS: aufgrund des starken Soges der Jetantriebe sollte die Wassertiefe beim losfahren 30 cm nicht unterschreiten!

Das Echolot benötigt eine Wassertiefe von ca 50 cm um zu arbeiten!

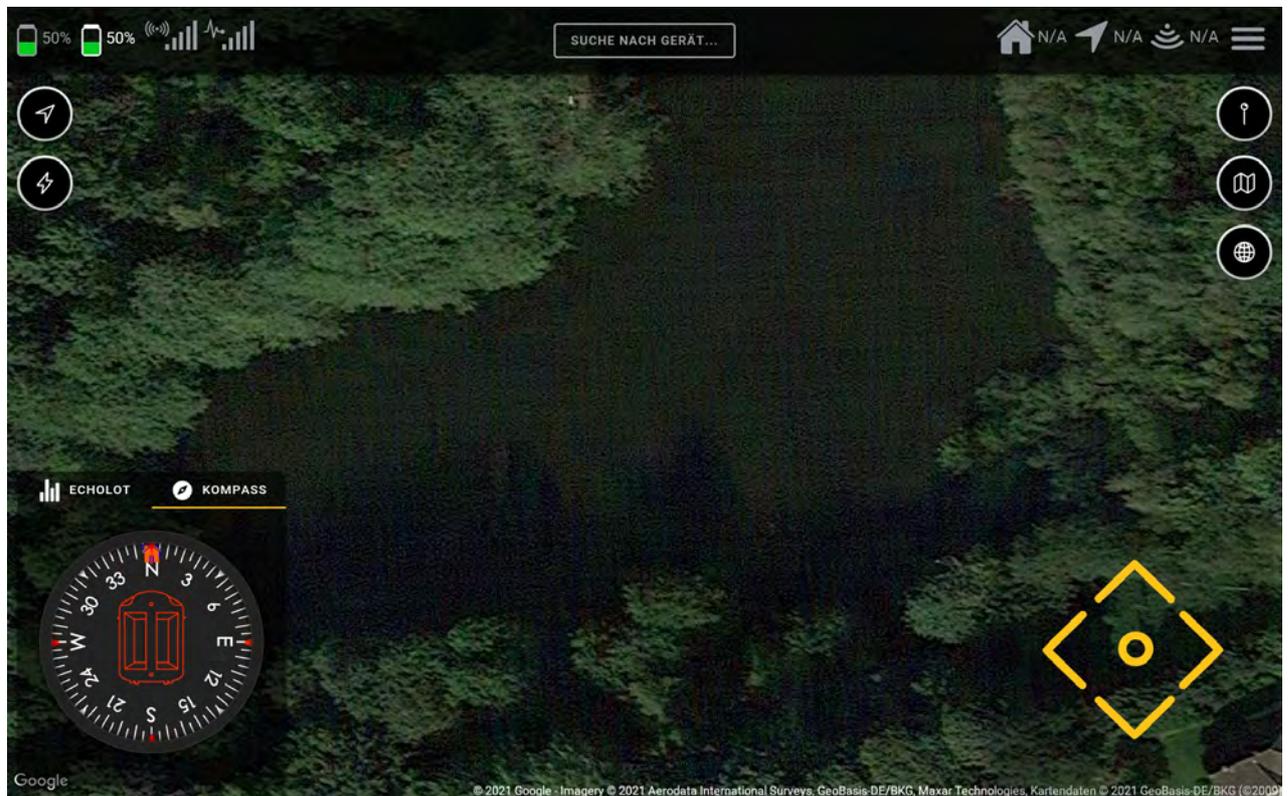
4.1 Der schnelle Einsatz nur mit der Handfernsteuerung

hierzu ist es lediglich notwendig das das Boot eingeschaltet ist und sich im Wasser befindet. Die Handfernbedienung gemäß Kapitel 4 Punkt 3. einschalten und mit dem rechten Steuerknüppel das Boot an die gewünschte Stelle manövrieren und mit dem linken Funktionsknüppel die gewünschten Aktionen ausführen.

HINWEIS: die Handfernsteuerung kann durchgängig an bleiben sie übernimmt erst die Steuerung wenn man einen der Steuerungshebel betätigt. Es dauert ca 4 Sek nachdem man an der Handfernsteuerung nichts mehr gemacht hat bis das Tablet die Steuerung wieder übernimmt. Die Positionsspeicherung am Tablet kann man zu jeder Zeit tätigen.

4.2 Das Fahren über das Tablet

um über das Tablet zu fahren muss die Transmitterbox und das Boot betriebsbereit sein. Alle Komponenten müssen miteinander verbunden sein dann kann das Boot über das Drivepad gelenkt werden

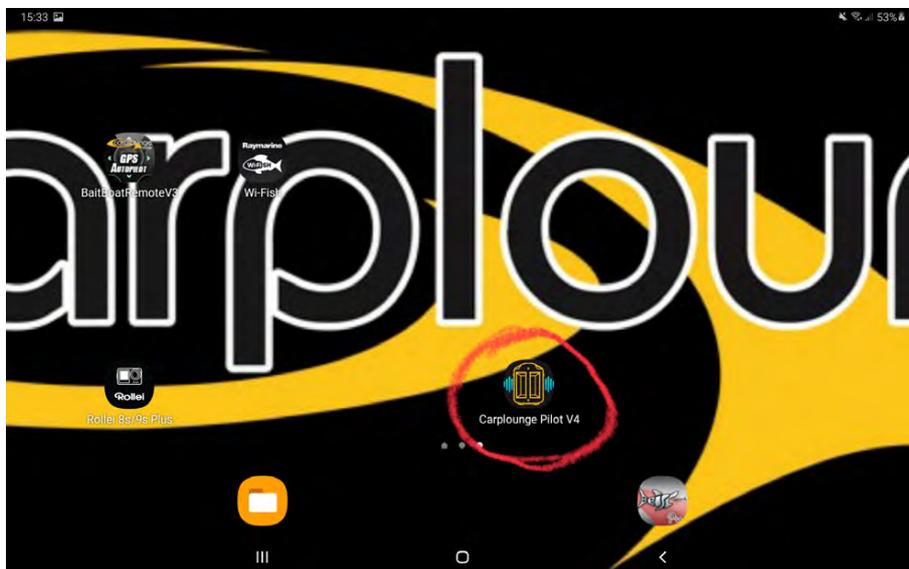


DIE CARPLOUNGE PILOT V4 APP

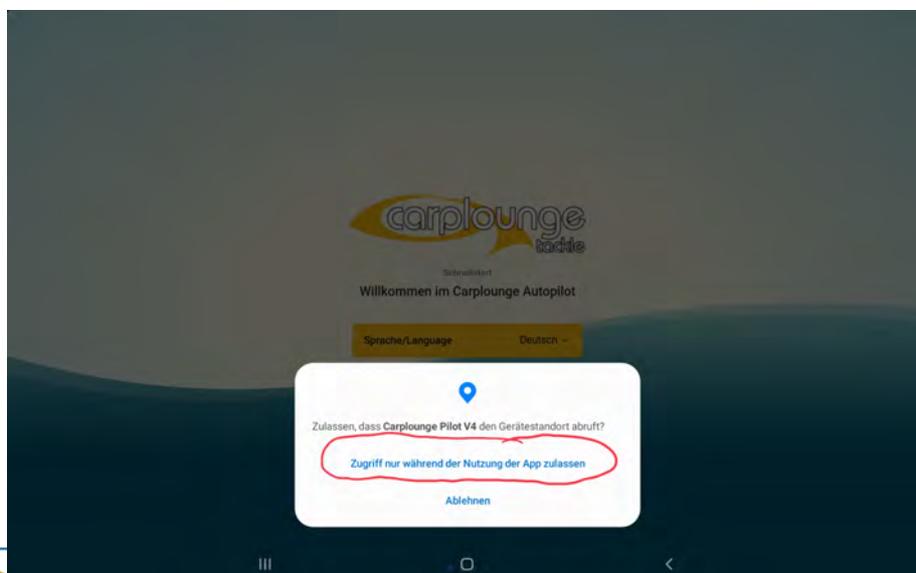
in diesem Kapitel wird beschrieben wie die App eingerichtet wird und welche Funktionen sich hinter den einzelnen Anzeigen und Menüpunkten verbergen

5.1 die Ersteinrichtung der Carplounge Pilot V4 App

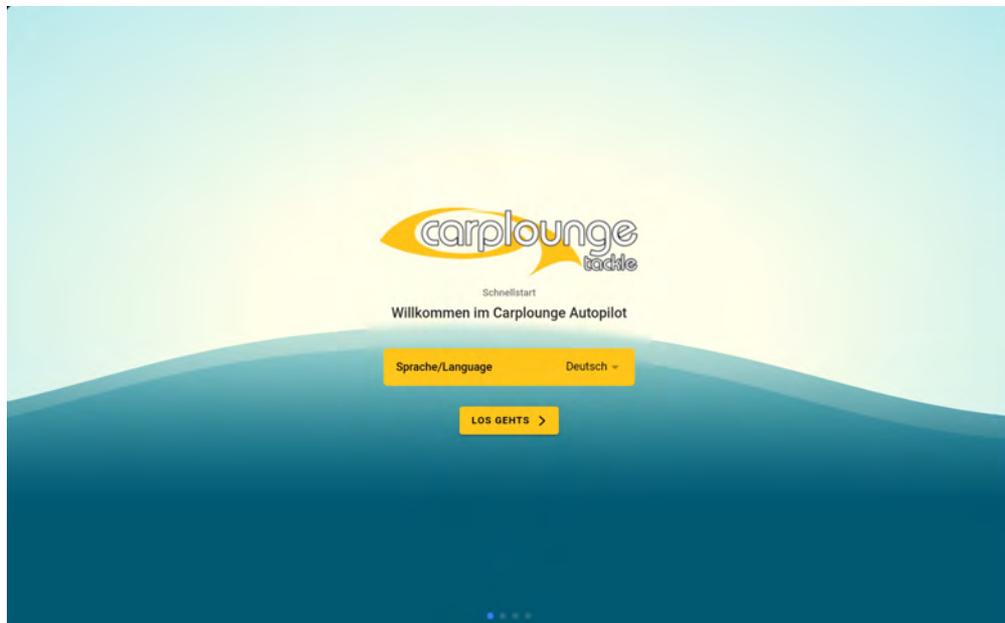
1.1 sollte die App mal versehentlich gelöscht worden sein oder man möchte sie auf einem anderen Android Gerät installieren kann man dies über den Google Playstore machen. Nach der Installation befindet sich das App Symbol auf dem Bildschirm



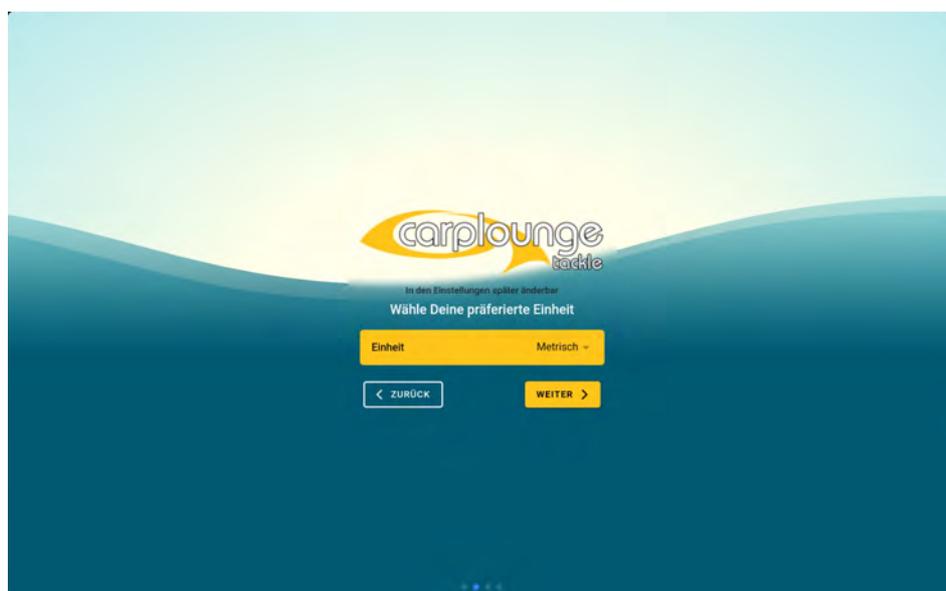
1.2 durch tippen auf das App-Symbol startet die App und man muss die Freigabe zur Nutzung der Position erlauben



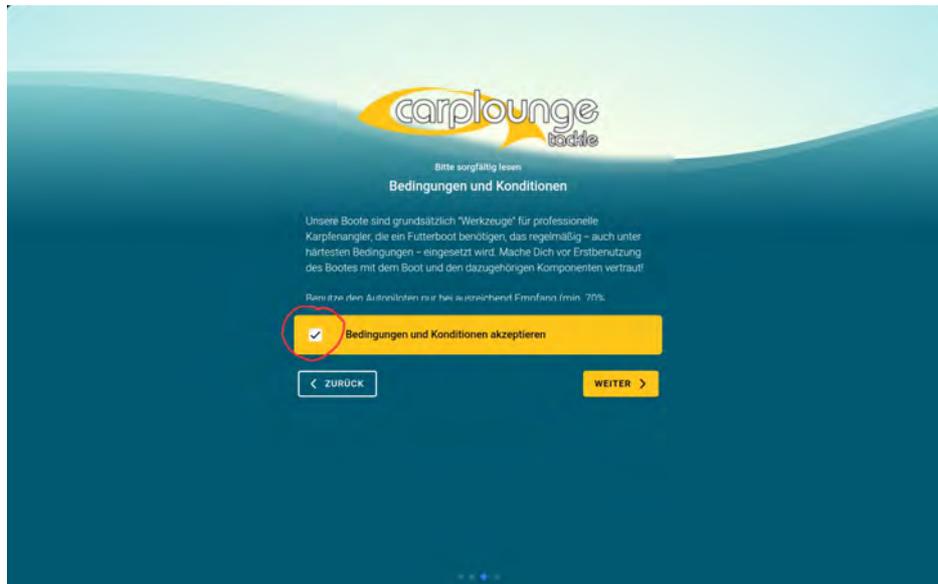
1.3 danach wird die Sprache eingestellt



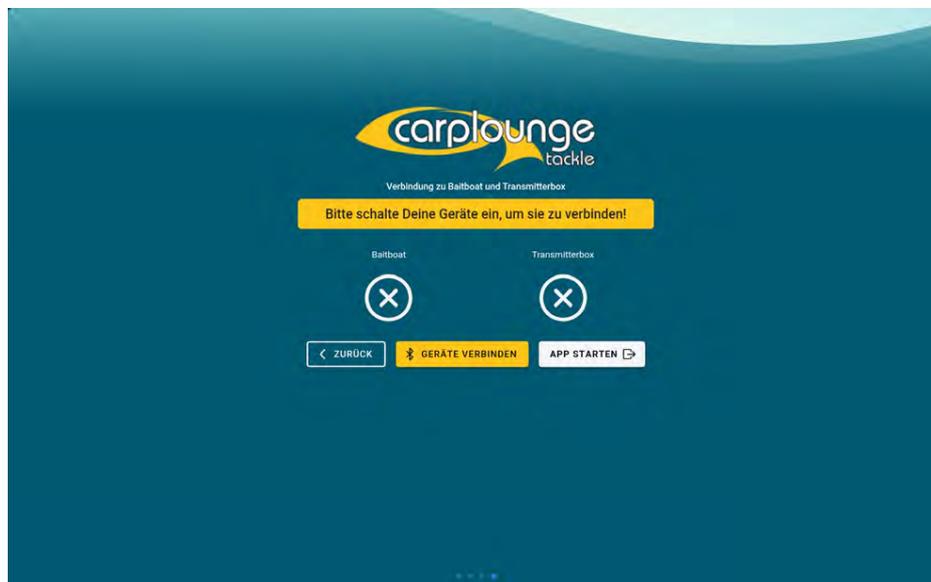
1.4 dann folgt die Auswahl des Maßsystems



1.5 jetzt noch die AGB akzeptieren



1.6 nun ist die App bereit sich mit dem Boot zu verbinden, Transmitterbox und Boot einschalten danach verbinden sich die Elemente miteinander

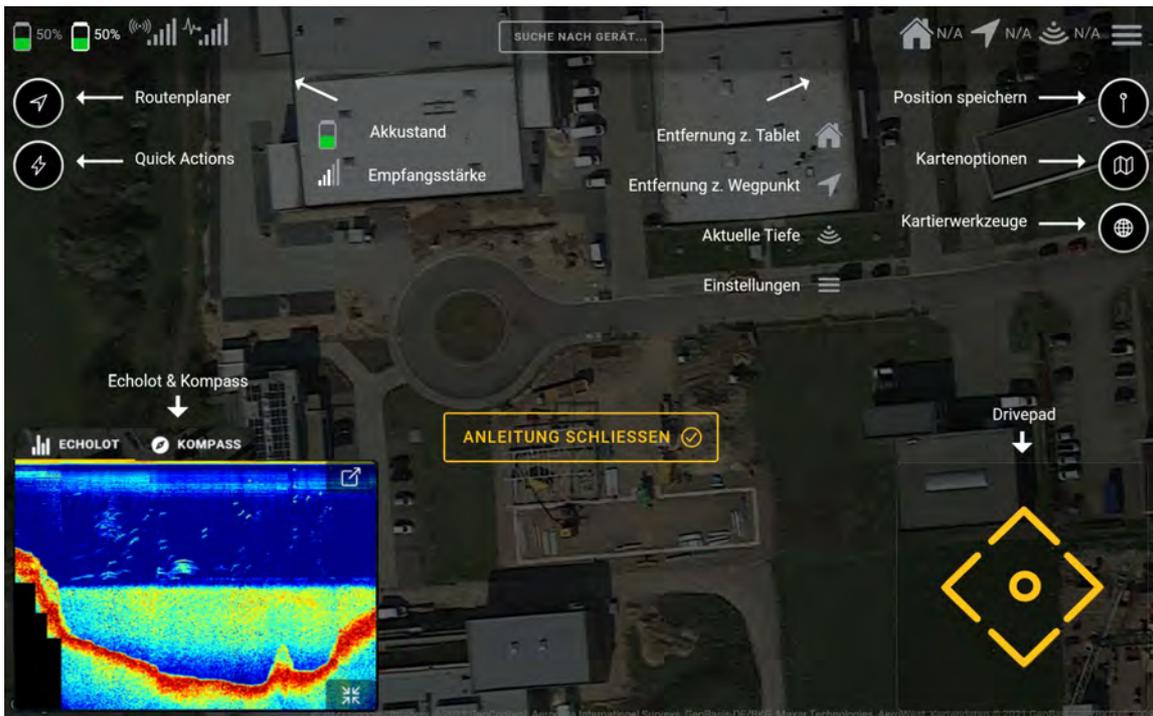


5.2 Beschreibung der Carplounge Pilot V4 App

5.2.1 DAS STARTFENSTER

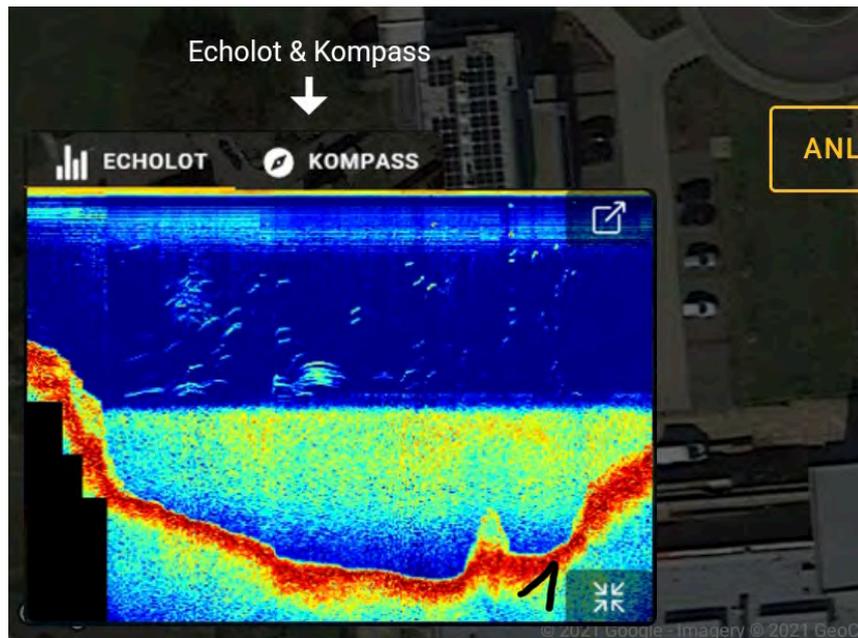
wenn man die App nun das erste mal nach einer Neuinstallation eingerichtet hat bekommt man im Startfenster einmal alle Bedienelemente beschrieben.

Im Verlauf dieser Anweisung gehen wir die einzelnen Bedienelemente im Detail durch

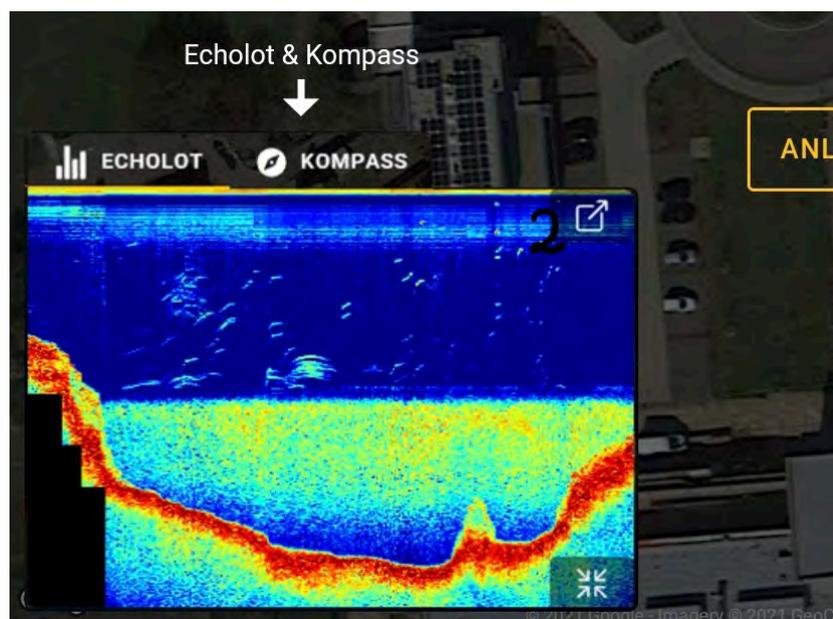


5.2.2 DAS ECHOLOT & KOMPASS FENSTER

in dem Fenster kann man sich wahlweise das Echolotbild als auch den Kompass anzeigen lassen. Des weiteren kann man das Fenster entweder verkleinern durch drücken auf das Symbol 1

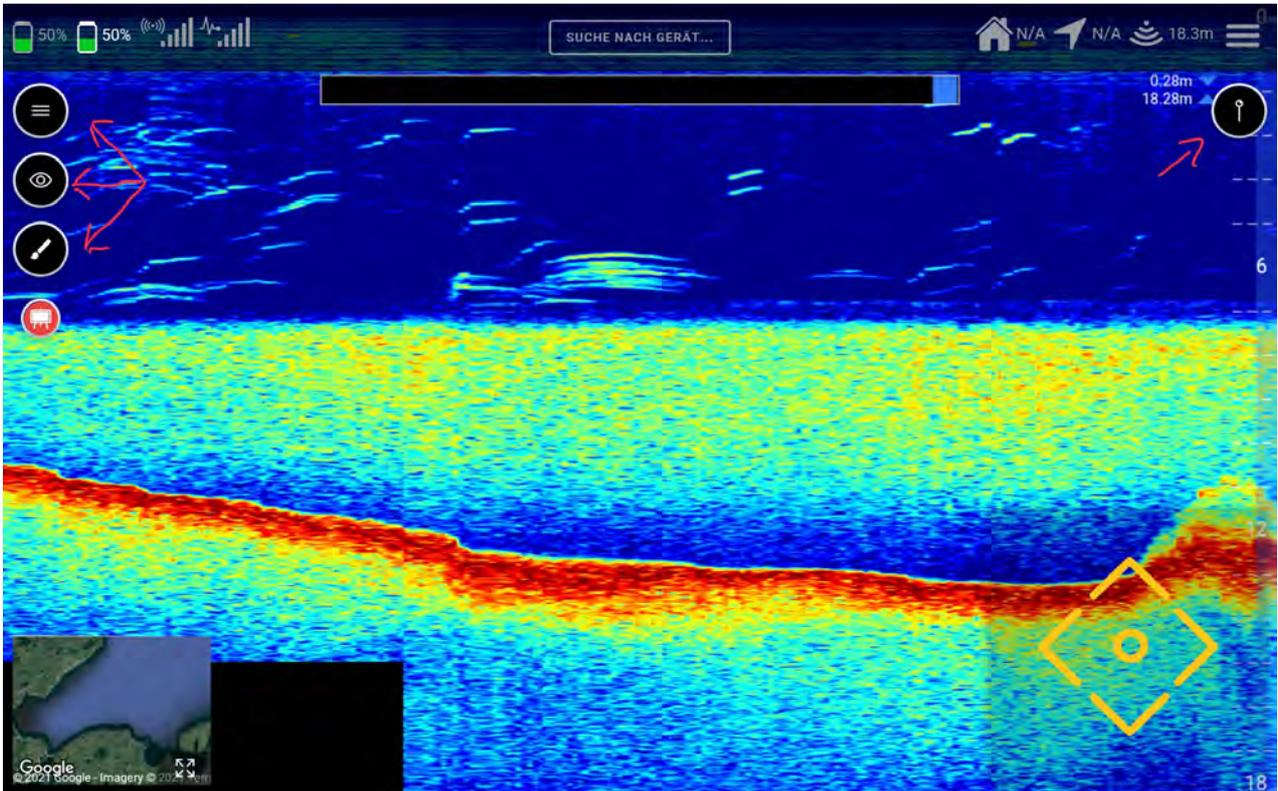


oder man möchte das Bild als Hauptfenster haben dann drückt man auf das Symbol 2



5.2.3 DAS ECHOLOT IM HAUPTFENSTER

um Einstellungen zu machen muss sich das Echolotbild im Hauptfenster befinden wenn dies der Fall ist hat man links an der Seite die Bedienleiste

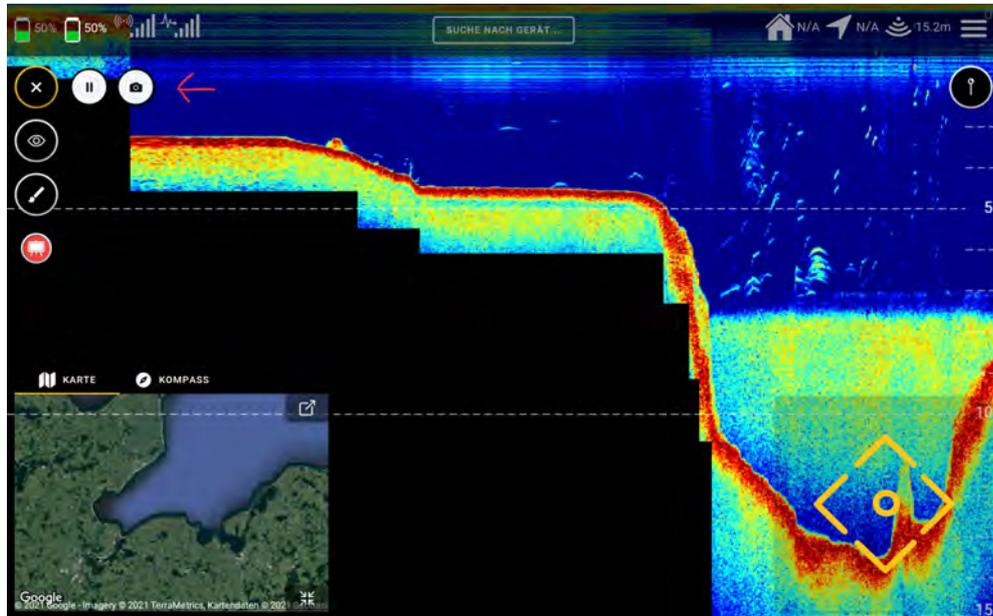


Die Bildlaufgeschwindigkeit wird durch aufziehen des Bildes mittels zwei Finger erhöht

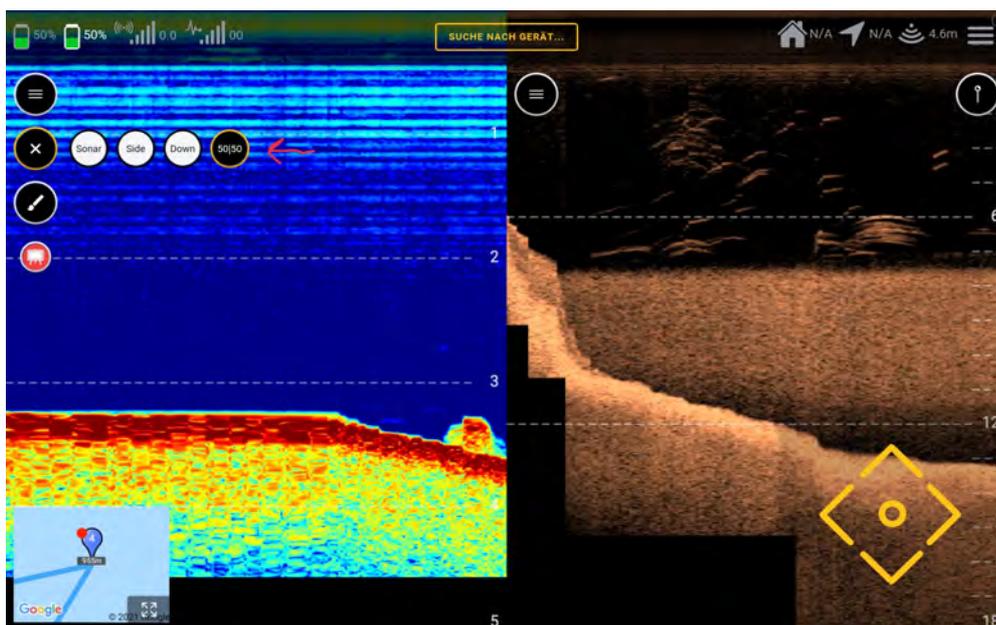


zoom in

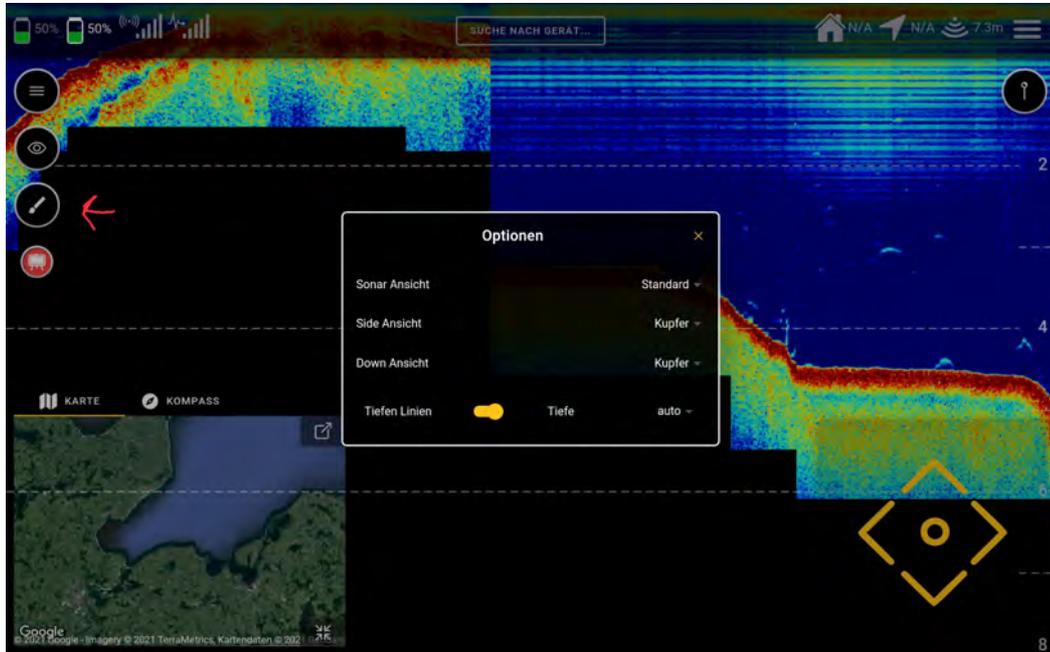
Durch das drücken in das oberste Feld wird die Pausen-Funktion und die Bildschirmfoto-Funktion geöffnet. Gemachte Bilder werden im Ordner Bilder/Download gespeichert (hier ist evtl eine Zugriffsfreigabe erforderlich)



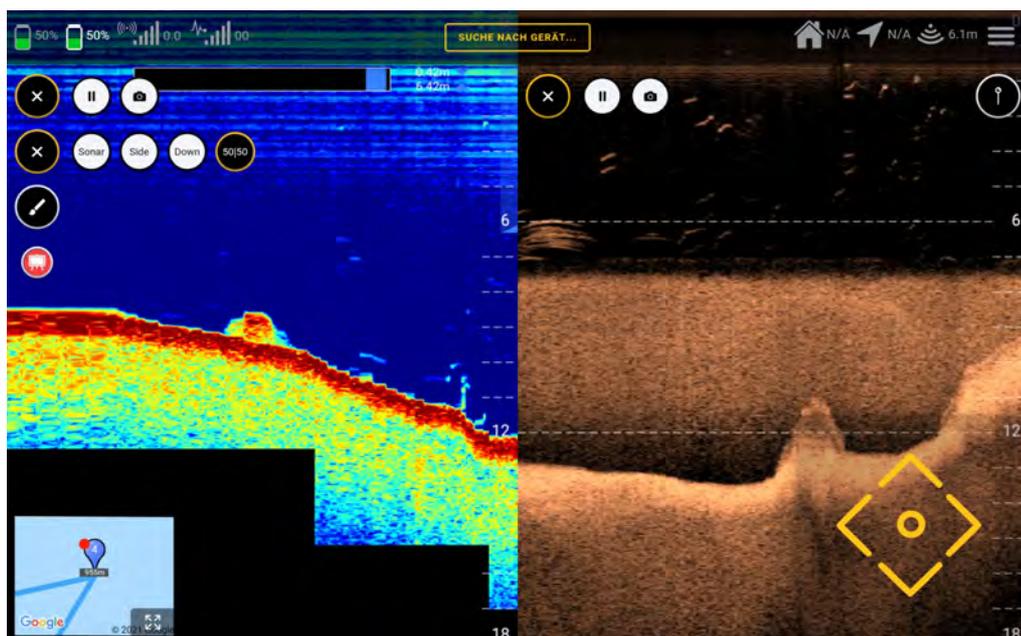
Durch drücken auf das "Augen-Symbol" kommt man in die Auswahl der Ansichten, hier kann man zwischen den unterschiedlichen Echolot-Bildern (Chirp/Downscan/Sidescan) wählen. Im 50/50 Bild wird das Chirp- und Downscan-Bild zusammen dargestellt



Über das "Pinsel-Symbol" kommt man in die Einstellung für die Farbgebung. Die Tiefenlinien lassen sich hier ein-/ausblenden und die maximale Tiefendarstellung wird hier eingestellt

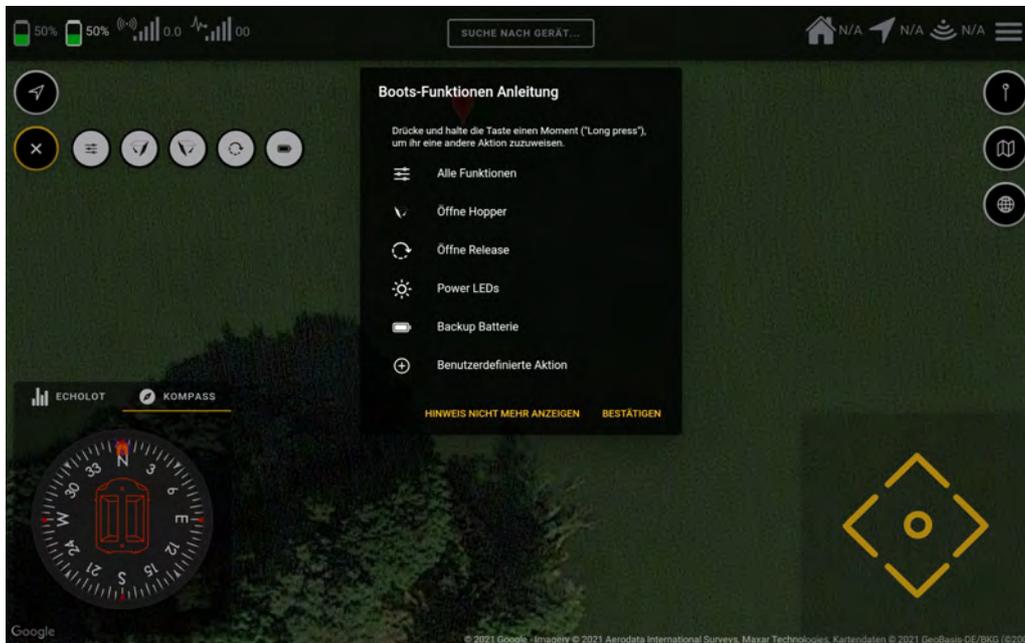


Über das "Nadel-Symbol" (rechts oben in der Ecke) kann man direkt die Position des Futterbootes oder Tablets speichern. Wenn man im Echolot einen Spot von Interesse erkennt oder gar einen Fisch kann man diesen Spot auf diesem Wege schnell speichern

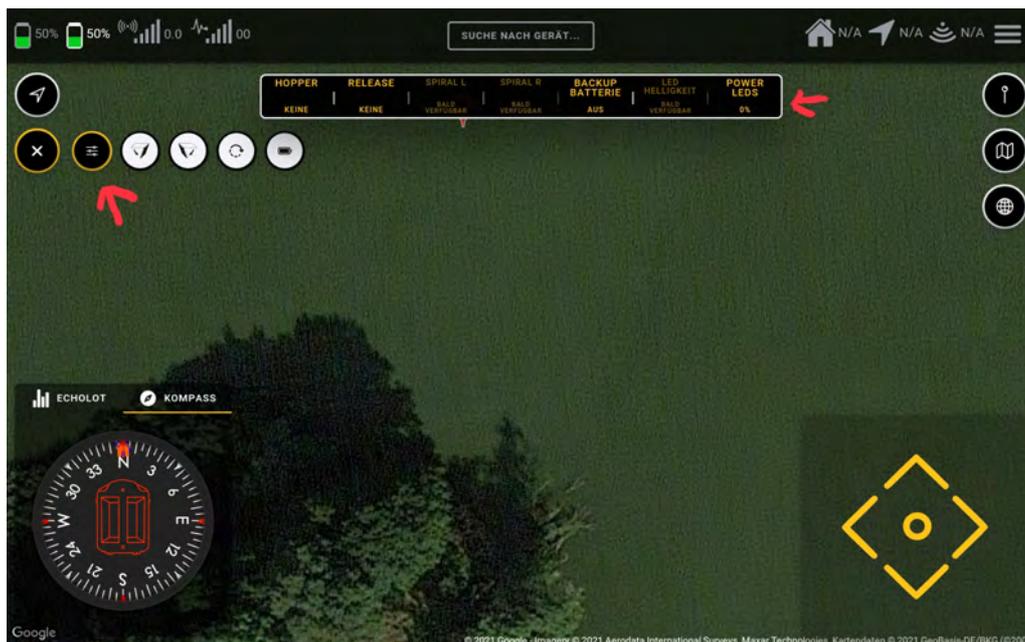


5.3 Quick Actions

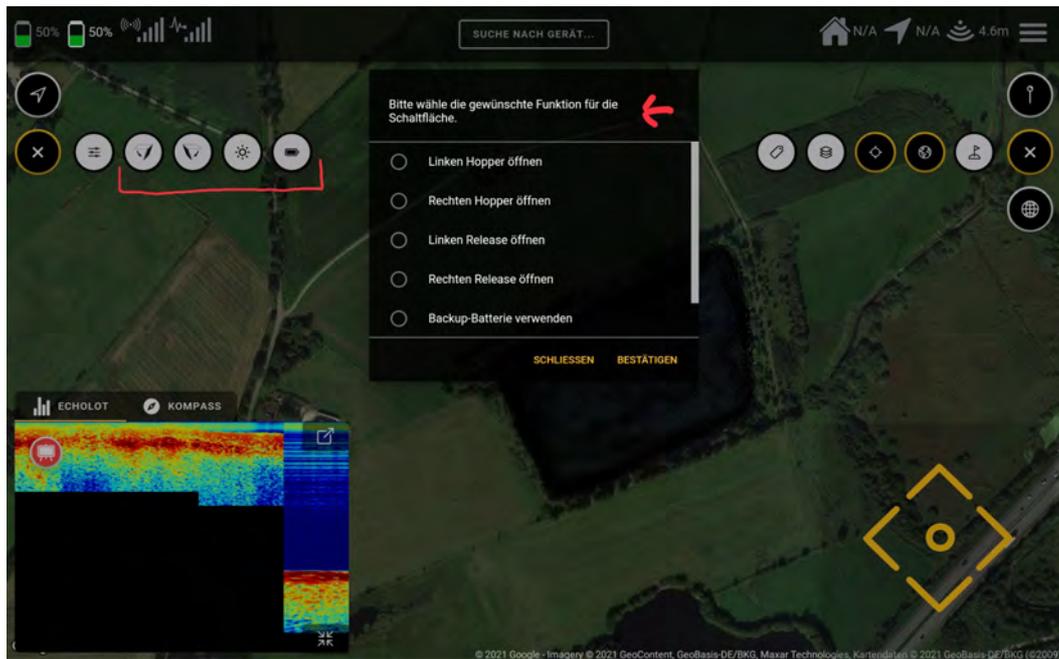
um mit dem Futterboot Aktionen ausführen zu können gibt es das Quickaction-Bedienfeld. Beim ersten öffnen wird einem eine Kurzbeschreibung angezeigt welche jedoch abgestellt werden kann wenn man sie nicht mehr benötigt



es besteht die Möglichkeit die Quickactions auch dauerhaft als Bedieneleiste im oberen Bereich des Hauptfensters darstellen zu lassen. Hierzu muss man lediglich das Bedienfeld "Alle Funktionen" drücken

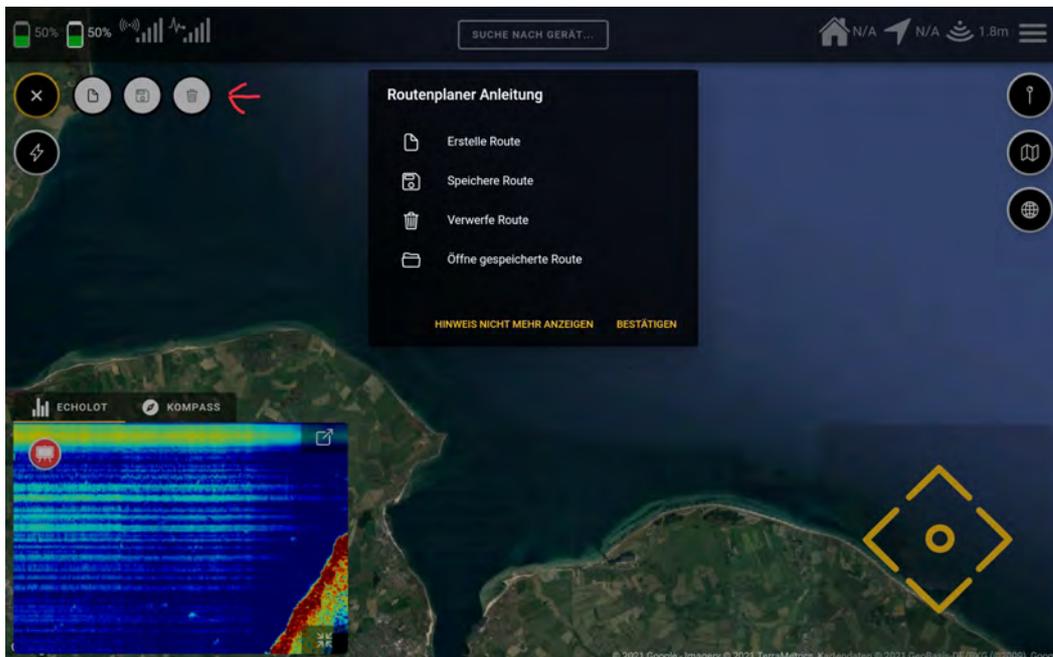


die hinteren 4 Quickactionfelder lassen sich durch längeres Drücken frei belegen



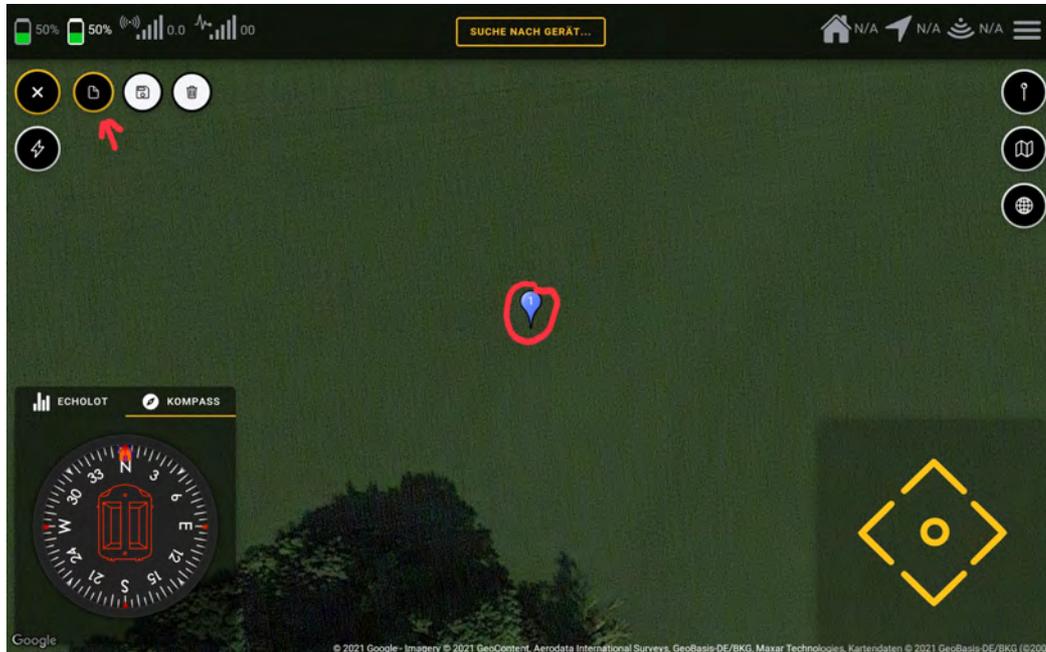
5.4 Routenplaner

im Routenplaner wird alles eingestellt was mit einer Route zu tun hat.



5.4.1 ERSTELLEN EINER ROUTE

hierzu drückt man auf das Bedienfeld "Erstelle Route" danach kann man auf der Karte im Hauptfenster die Punkte setzen die das Boot dann der Nummerierung nach anfährt sobald man die Route startet.

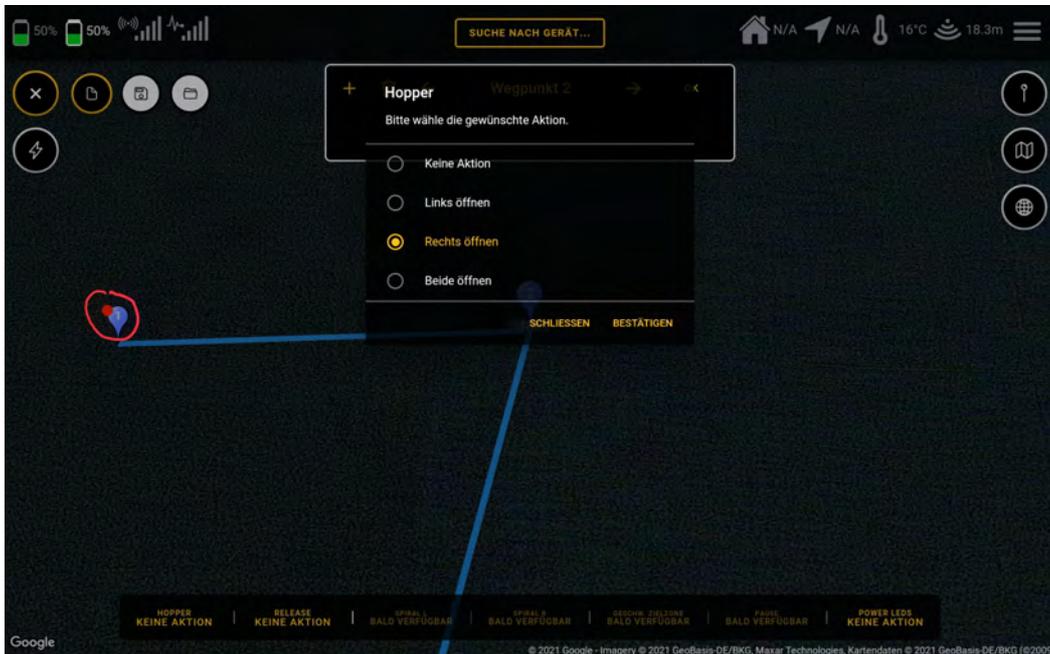


5.4.2 DEM WEGPUNKT EINE AKTION HINZUFÜGEN.

Um das das Futterboot an einem Wegpunkt eine Action ausführt muss diese dem Wegpunkt erst zugeteilt werden. Hierzu tippt man einmal kurz auf den Wegpunkt und dann erscheint im oberen Fensterteil die "Wegpunktauswahl" denn man kann auch erst die alle Wegpunkte anlegen und dann die "Actionen" zuweisen

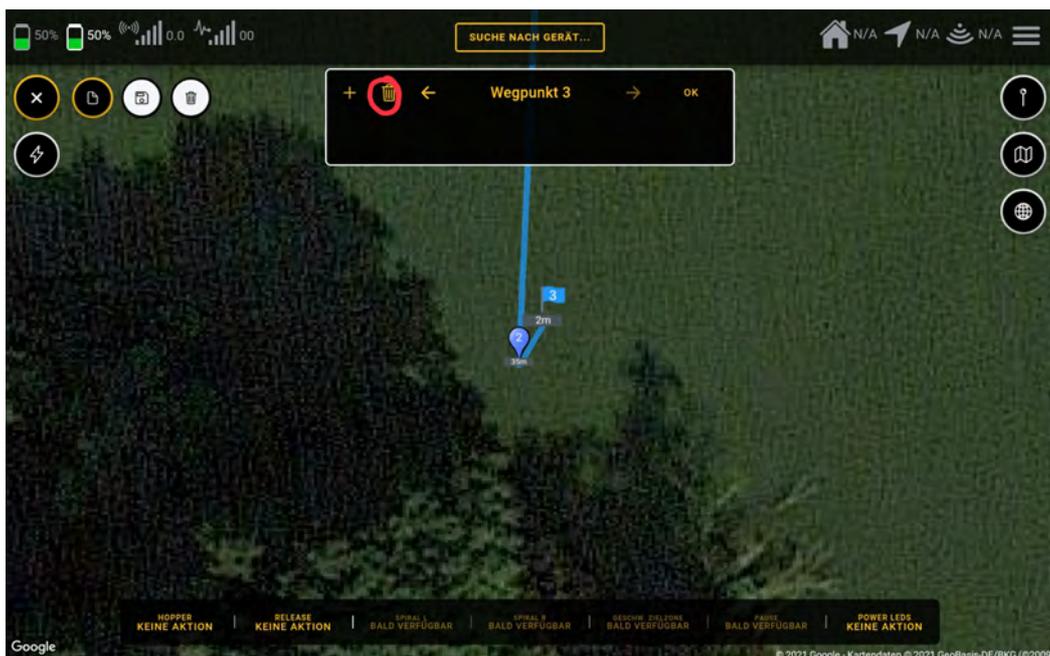


wenn man dann den Wegpunkt ausgewählt hat kann man über das "Actions-Menü" welche im Bildschirm dann unten erscheint die gewünschte Action zuweisen. Wenn einem Spot eine Action zugewiesen wurden wird dazu ein roter Punkt angezeigt

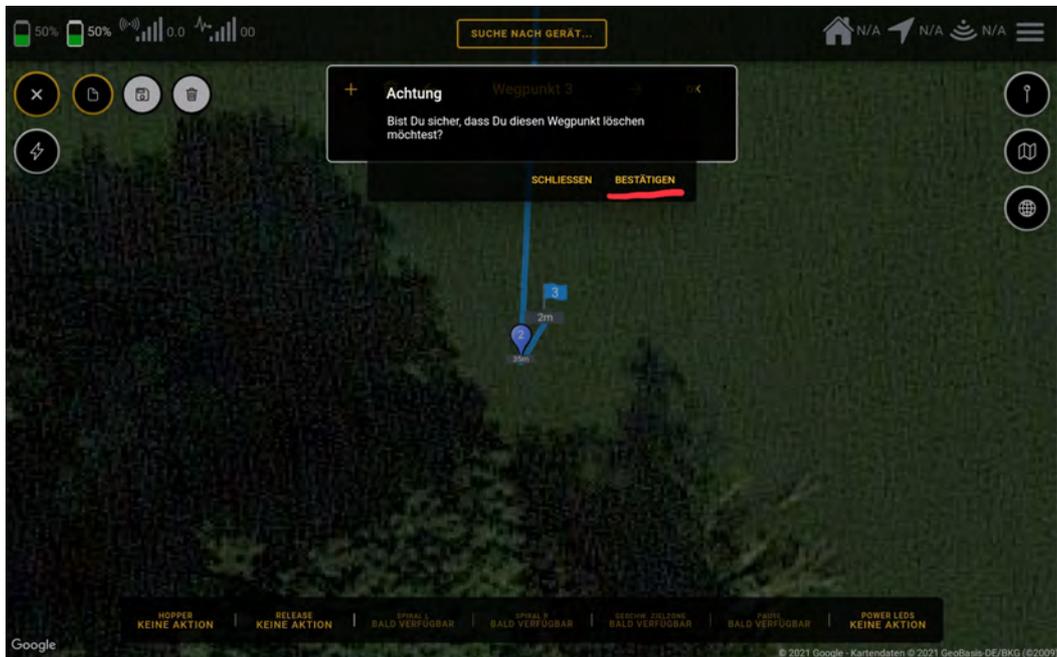


5.4.3 LÖSCHEN VON WEGPUNKTEN

Über die Wegpunktauswahl kann man fälschlich gemachte Wegpunkte löschen. Hierzu den gewünschten Wegpunkt auswählen und auf "Löschen" drücken

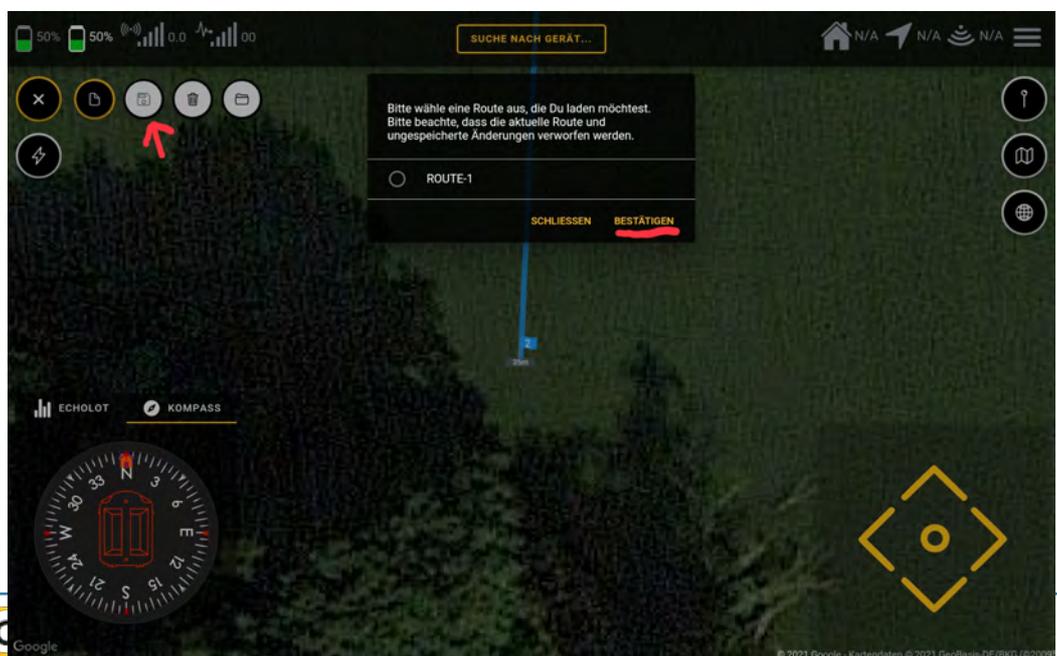


danach muss die Löschung des Wegpunktes noch bestätigt werden bevor er dann wirklich gelöscht wird



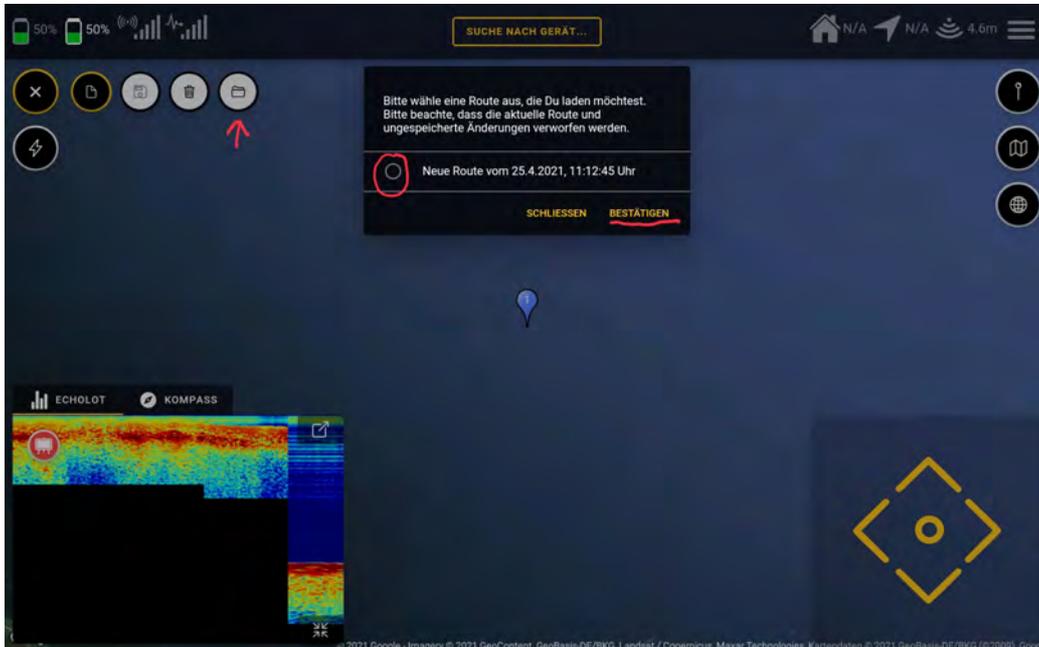
5.4.4 SPEICHERN EINER ROUTE

nachdem eine Route angelegt wurde kann man diese auch Speichern um sie für spätere Verwendung zur Verfügung zu haben. Hierzu drückt man auf das "Speichern" Feld wonach dann der Route einen Namen gegeben werden muss danach Bestätigen und die Route ist gespeichert



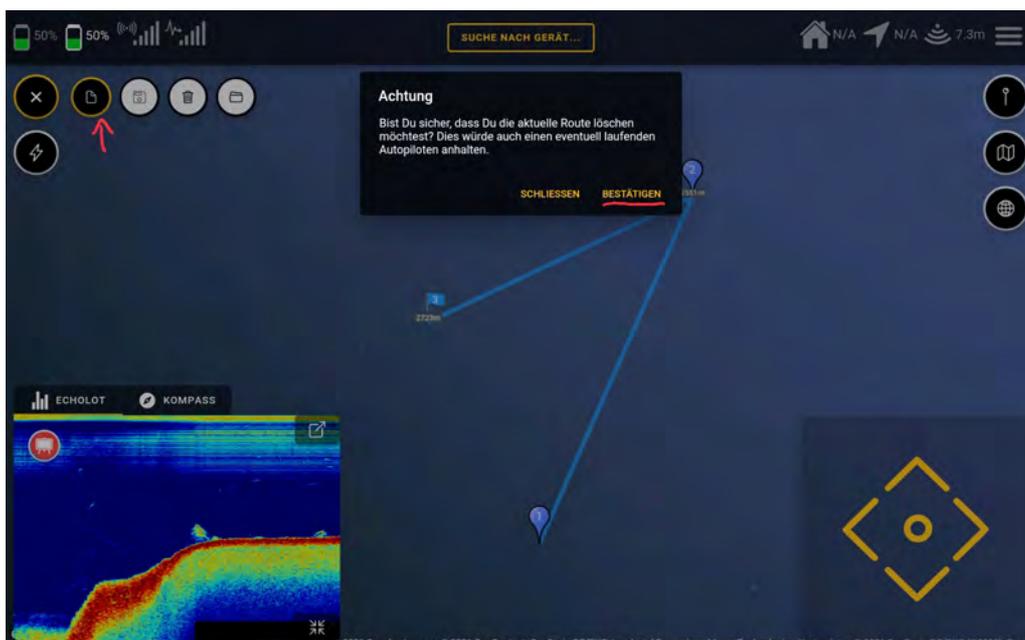
5.4.5 AUFRUFEN EINER GESPEICHERTEN ROUTE

Sofern eine gespeicherte Route vorhanden ist steht das Bedienfeld "öffne gespeicherte Route" zur Verfügung. Dort einmal drauf tippen danach erscheint das Auswahlfenster worin die gespeicherten Routen gelistet werden. Route auswählen und Bestätigen danach ist die gespeicherte Route inkl der Aktionen geladen



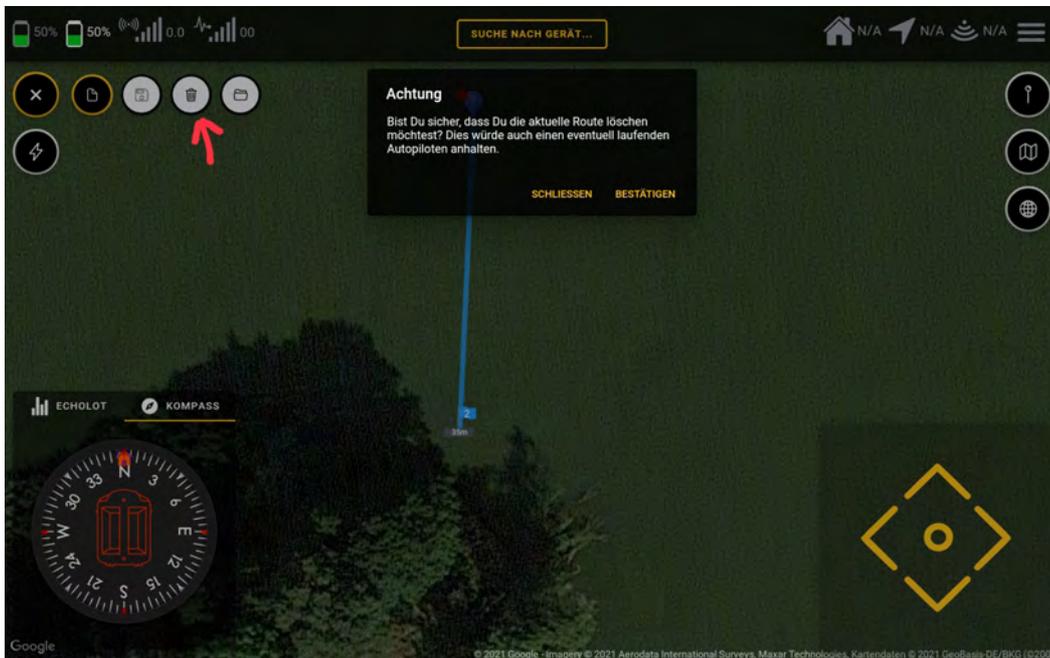
5.4.6 VERWERFEN EINER ROUTE

man unterscheidet zwischen Löschen und verwerfen einer Route. Beim Verwerfen einer Route bleibt, sofern sie gespeichert wurde, gespeicherte Datei erhalten. Zum verwerfen muss mal lediglich auf das Bedienfeld "Erstelle Route" abwählen



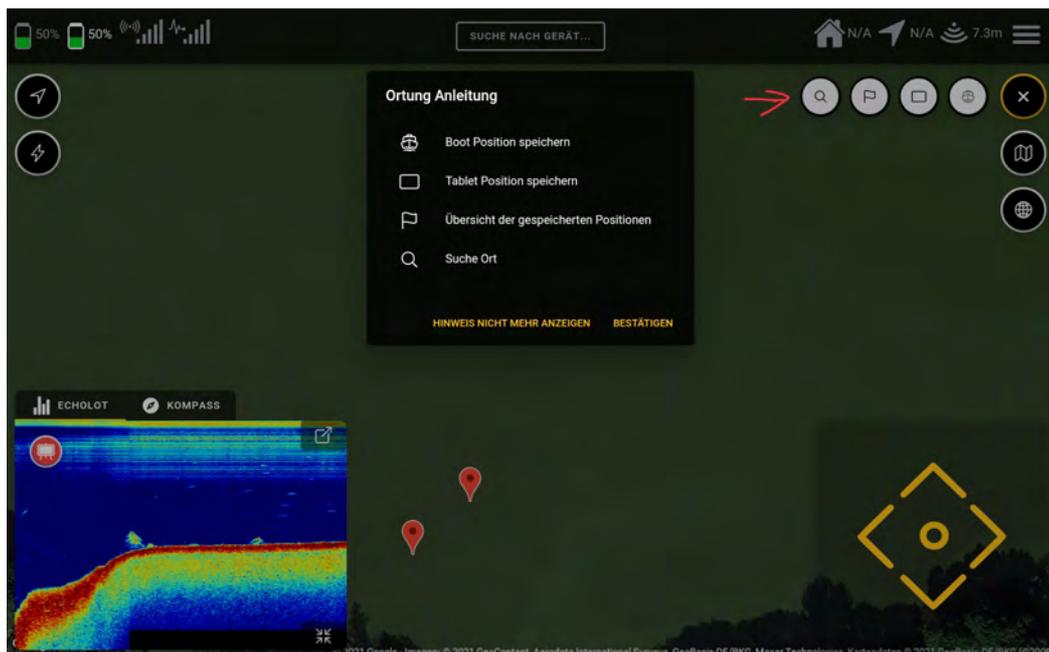
5.4.7 LÖSCHEN VON ROUTEN

im Gegensatz zum Verwerfen von Routen wird beim Löschen von Routen die gespeicherte Route mit gelöscht und steht dann nicht mehr zur Verfügung



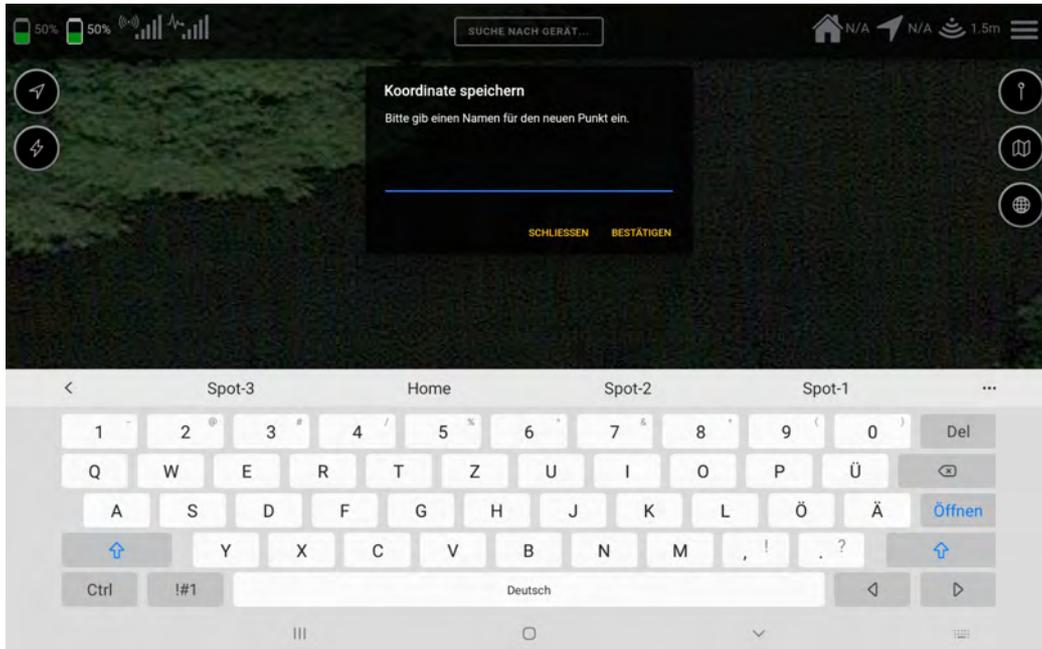
5.5 Position speichern

Im Menüpunkt Positionen dreht sich alles um das Anlegen von Spot's denn, nicht nur über das Echolotfenster können Spots angelegt werden.

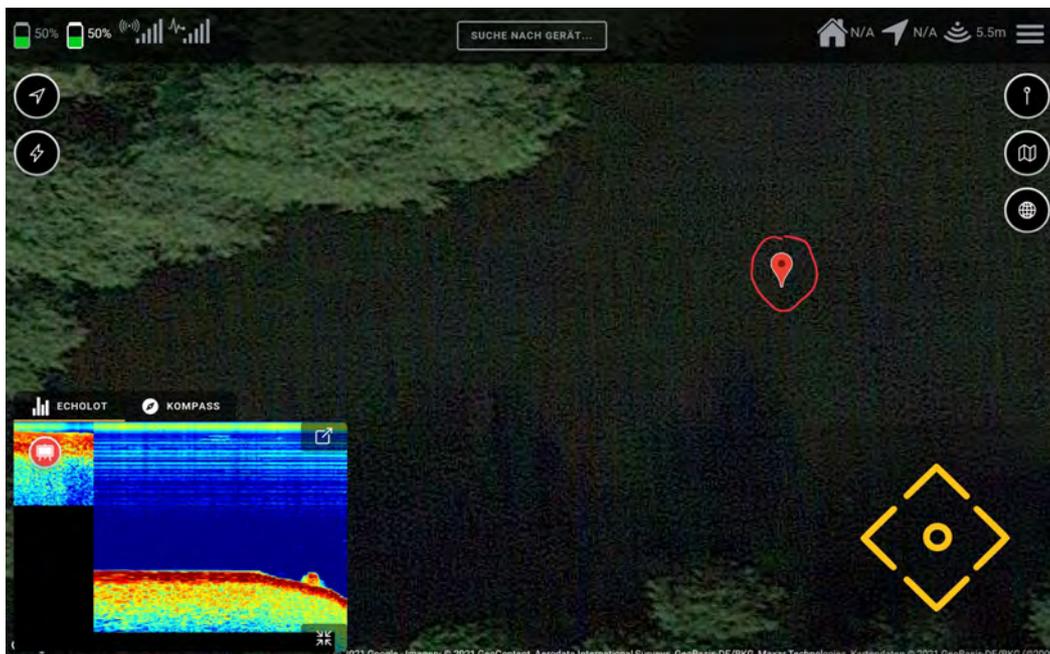


5.5.1 ANLEGEN EINES SPOTS

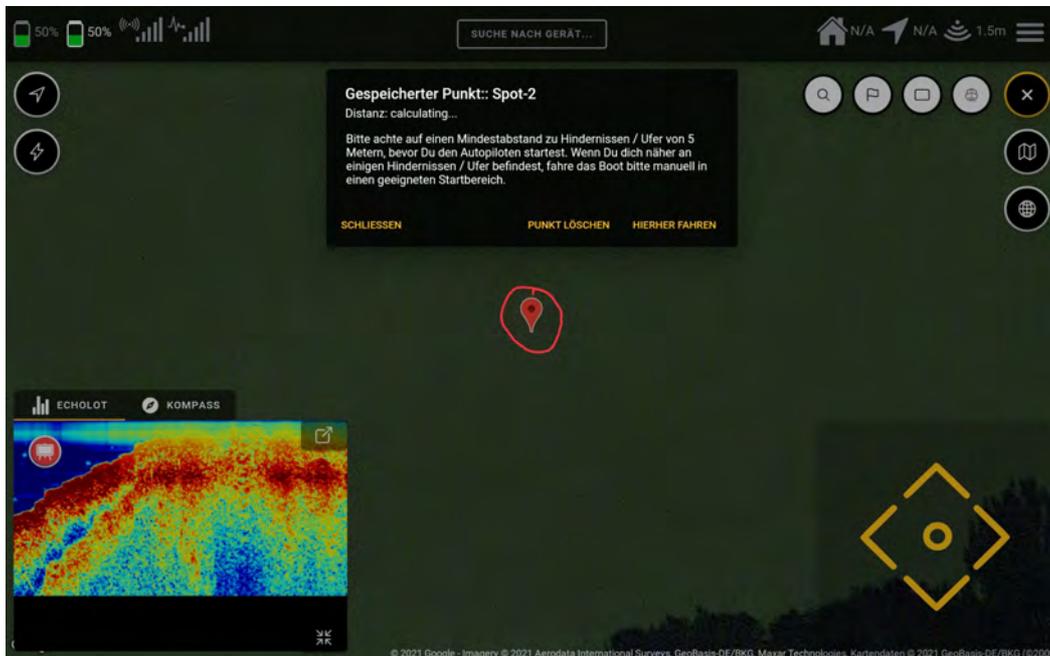
die schnellste Methode einen Spot anzulegen ist einfach mit dem Finger auf die gewünschte Stelle etwas länger drücken und dann erscheint ein Eingabefeld sowie die Tastatur um dem Spot einen Namen zu geben. Namen eingeben und bestätigen und schon ist der Spot angelegt



hier der Angelegte Spot



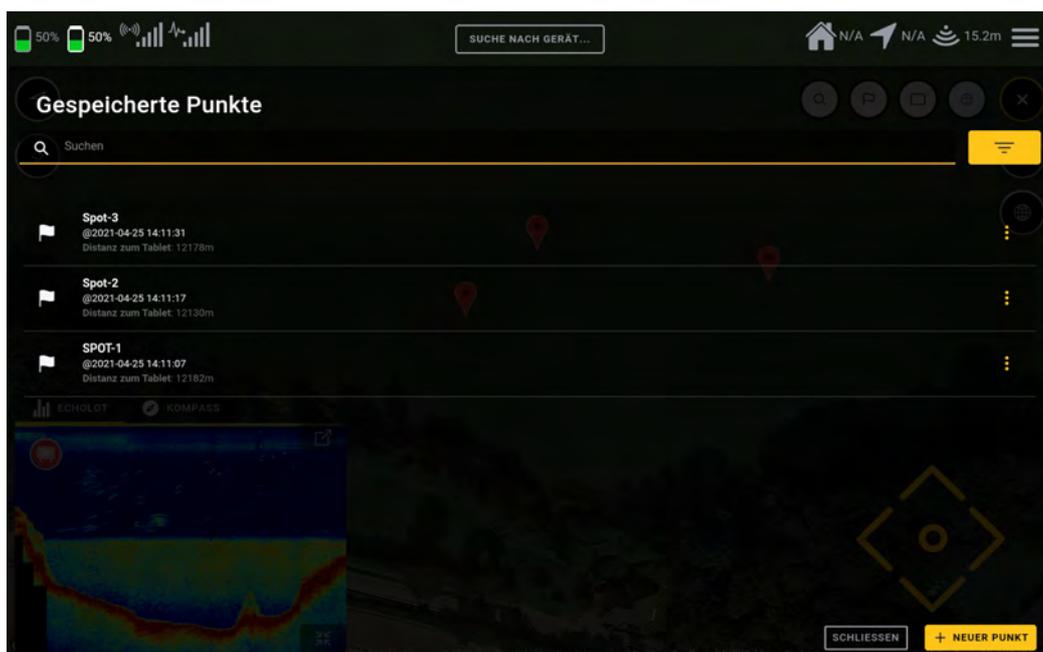
in dieser Ansicht ist es ebenfalls möglich einen Spot zu löschen oder das Boot zum Spot fahren zu lassen in dem man mit dem Finger länger auf das Spot-Symbol drückt



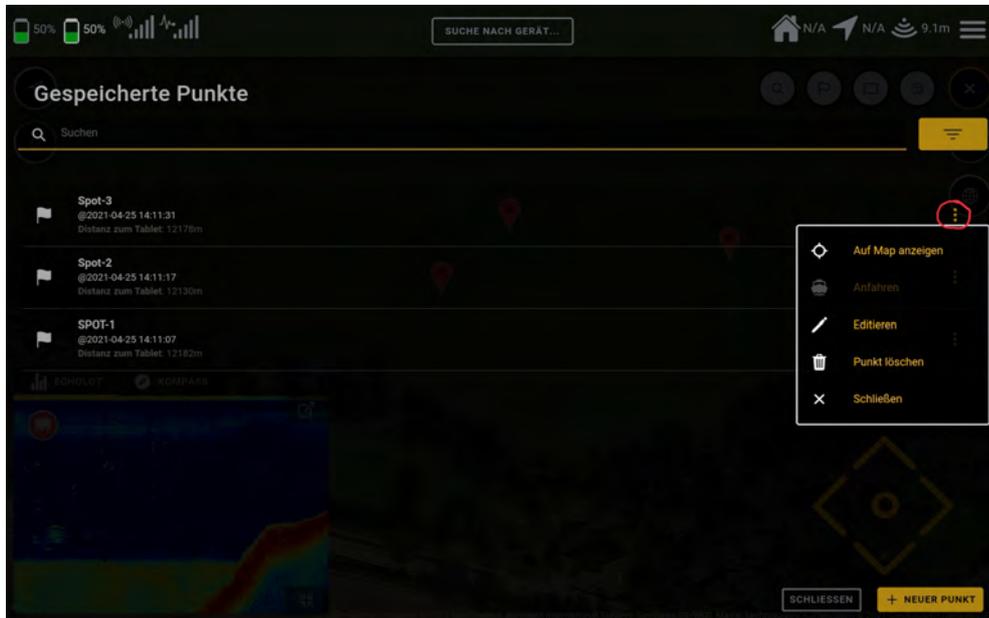
HINWEIS: auch beim Fahren über die Handfernsteuerung können die Positionen des Bootes gespeichert werden

5.5.2 ÜBERSICHT DER DER GESPEICHERTEN PUNKTE

in diesem Menüpunkt werden die gespeicherten Punkte angezeigt.



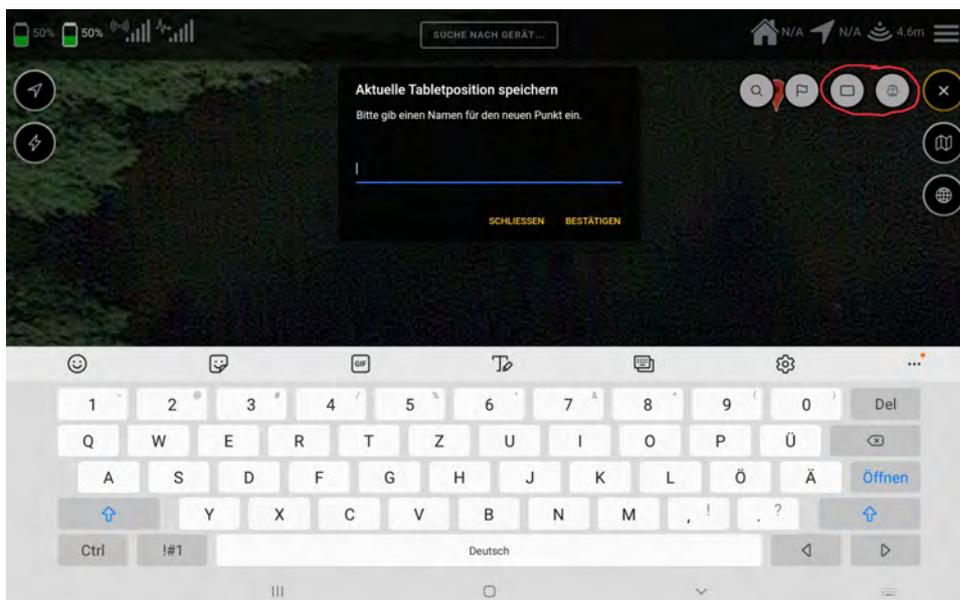
auch hier können Punkte hinzugefügt werden (unten rechts in der Ecke)
als auch bestehende Punkte gelöscht, auf der Karte angezeigt, editiert und
mit dem Boot angefahren werden



5.5.3 TABLET/BOOT POSITION SPEICHERN

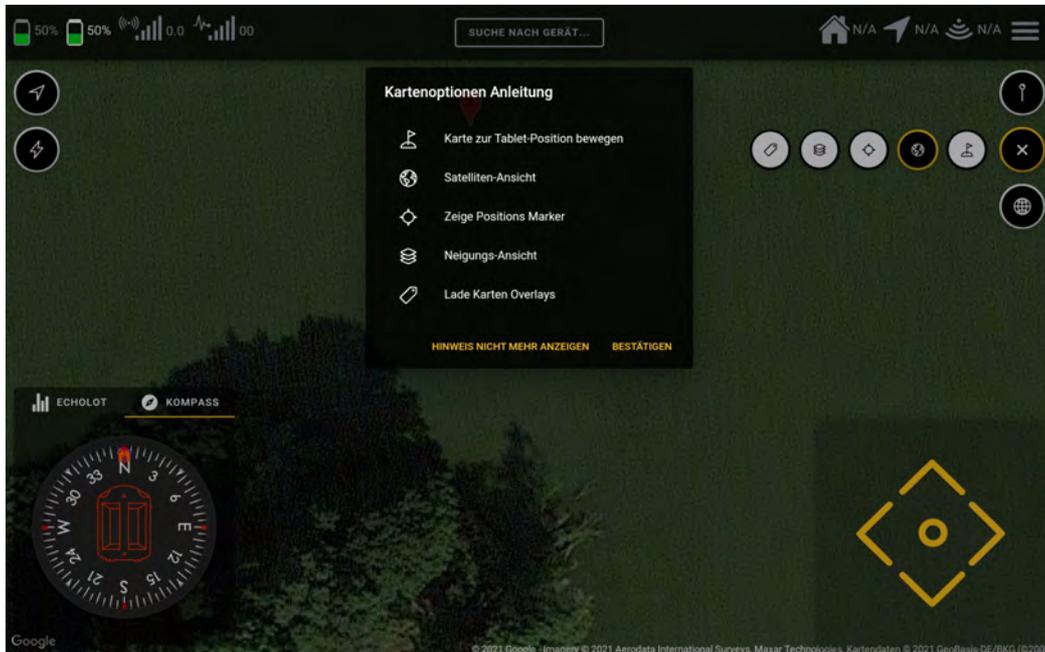
da sich die Speicherung der Tablet und Boots Position gleicht wird beides
zusammenfassend hier beschrieben.

Einfach auf das gewünschte Symbol drücken und in dem Pop-Up Fenster
dem Spot den gewünschten Namen geben



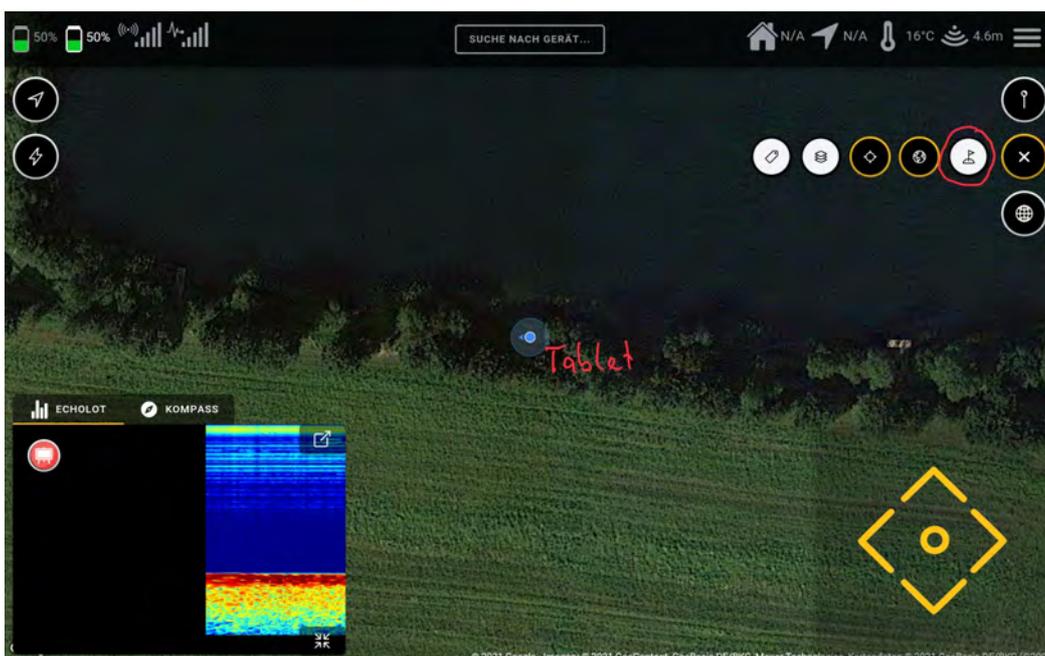
5.6 Kartoption

in diesem umfangreichen Abschnitt wird alles in Bezug auf das Einbinden von Overlays über das generieren von Karten bis zu den unterschiedlichen Kartenansichten abgehandelt wobei die ersten Punkte nahezu selbst erklärend sind.



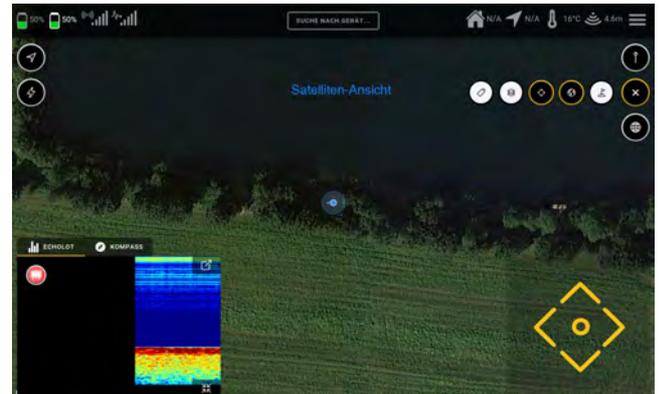
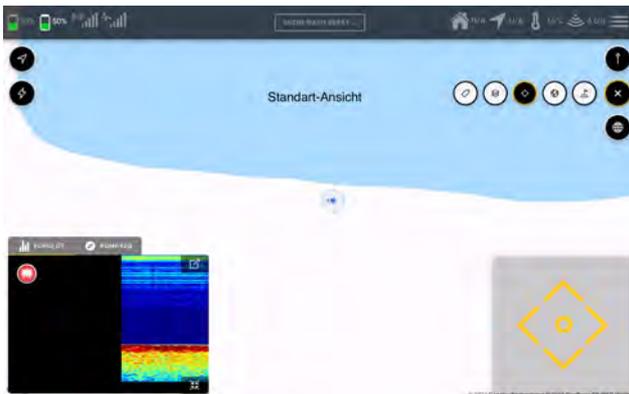
5.6.1 TABLET POSITION AUF DER KARTE ZENTRIEREN

um die Position des Tablets auf der Karte zu zentrieren muss man lediglich auch den ersten Button drücken dann fährt die Karte zur Tablet-Position



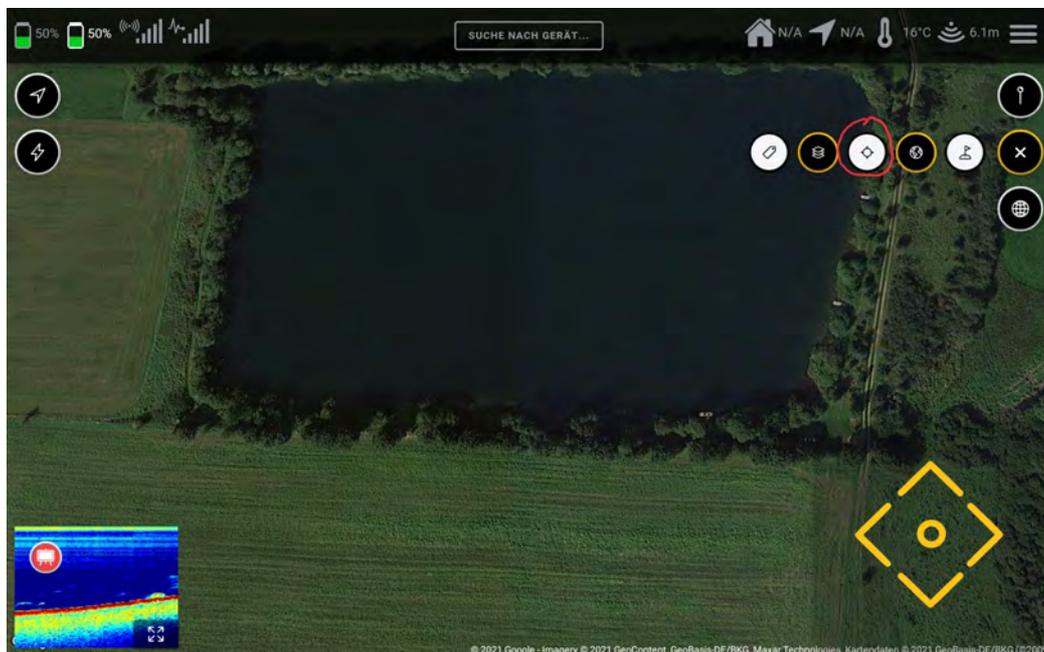
5.6.2 KARTENANSICHT WECHSELN

in Google kann man sich über das Weltkugel-Sybol die Karte in zwei unterschiedlichen Ansichten anzeigen lassen, Standart und Satellit wobei für die Ansicht Satellit jedoch ein Internetzugang benötigt wird



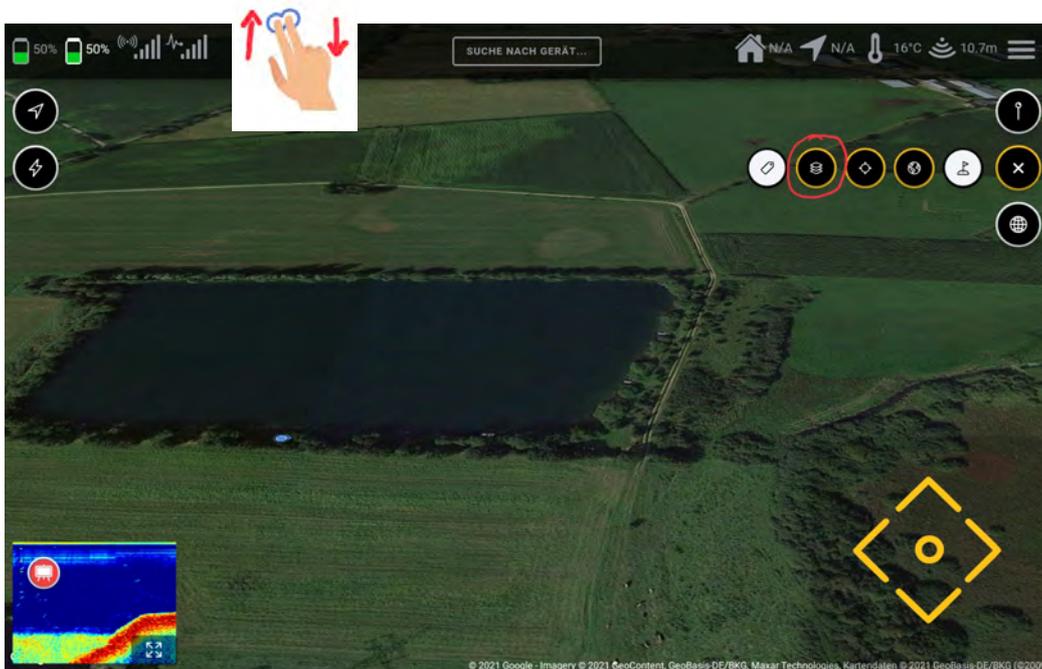
5.6.3 DER POSITIONSMARKER

um den Positionsmarker aus/ein zu blenden wird der mittlere Button gedrückt



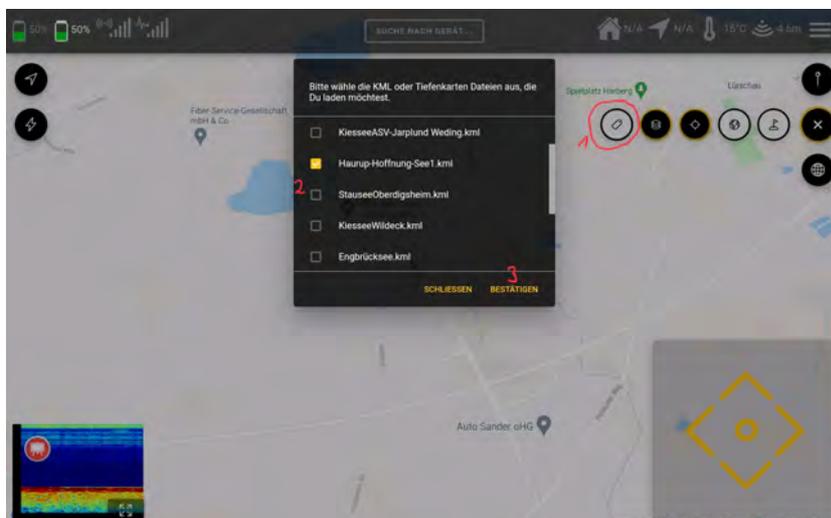
5.6.4 KARTE IN DER ANSICHT NEIGEN/KIPPEN

um die Karte zu neigen wodurch Strukturen vom Overlay sich besser erkennen lassen muss man die Funktion "neigen" angewählt haben und dann mit zwei Fingern gleichzeitig auf der Karte nach oben bzw unten ziehen.

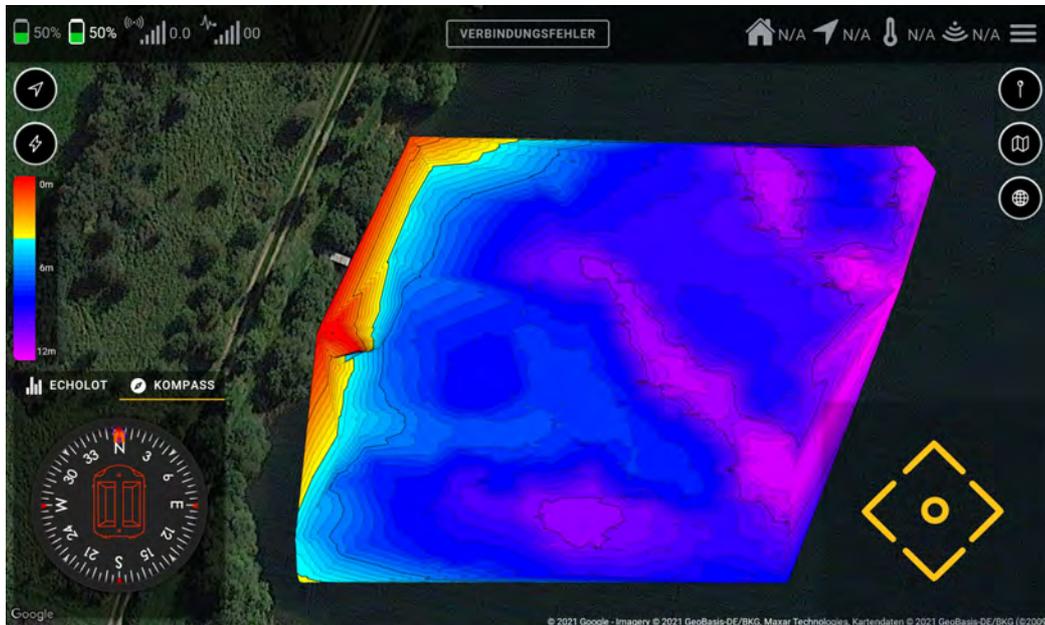


5.6.4 OVERLAYS

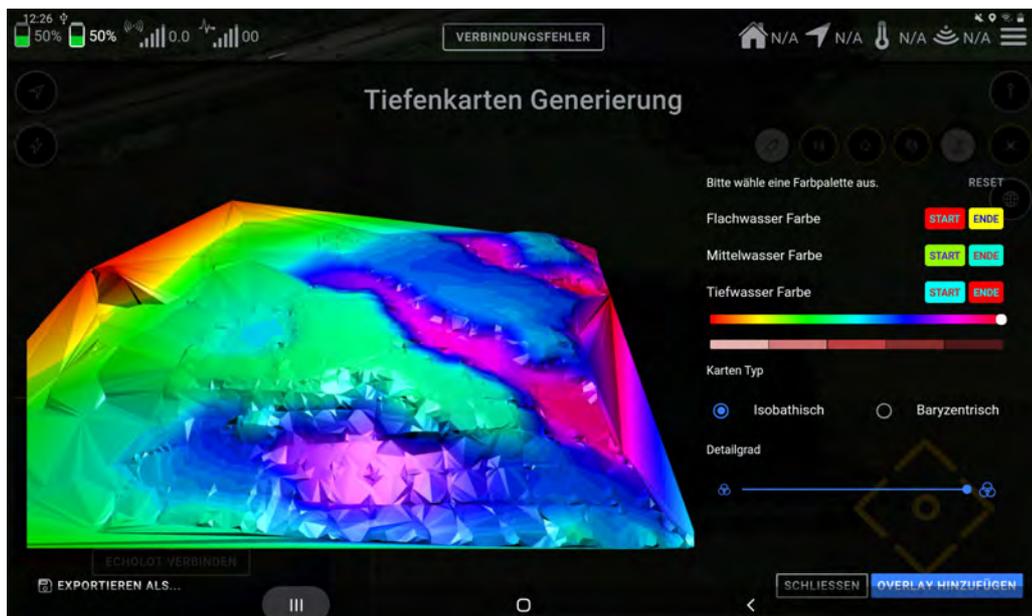
mit dieser Funktion kann man sich die Tiefenkarten auf der Googlekarte einblenden lassen. Sobald man auf den Overlay-Button drückt erscheint das Auswahlfenster für die erkannten Overlays worin man dann das gewünschte Overlay auswählt und danach bestätigt



danach wird dann das gewünschte Overlay mit den verfügbaren Informationen angezeigt.

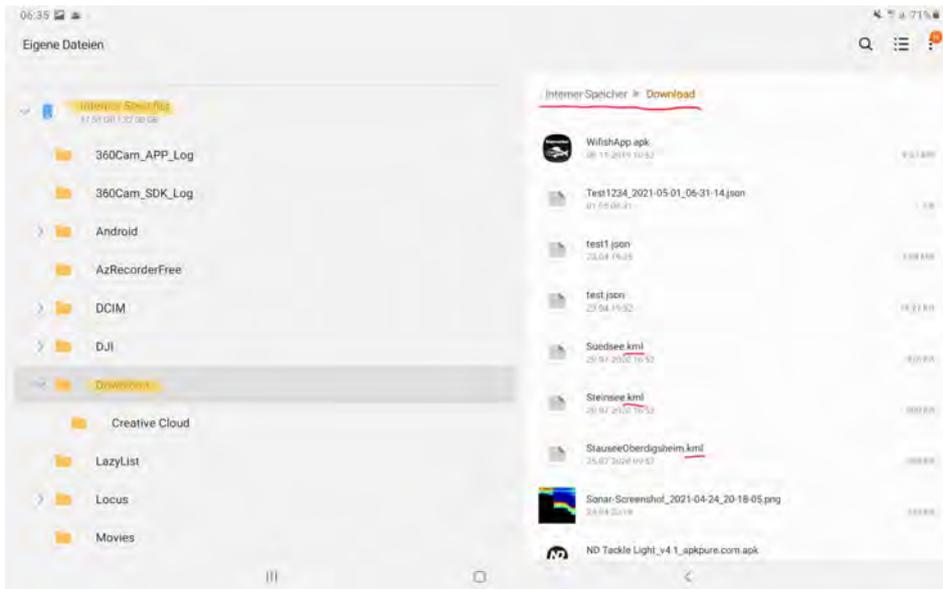


wenn man die aufgezeichneten Tiefendaten auswählt wird man in das Menü Tiefenkarten Generierung geführt wo dann die Tiefendaten ausgewertet werden. Hier kann man dann den Kartentypen, Detailgüte und Tiefenfarben zuweisen



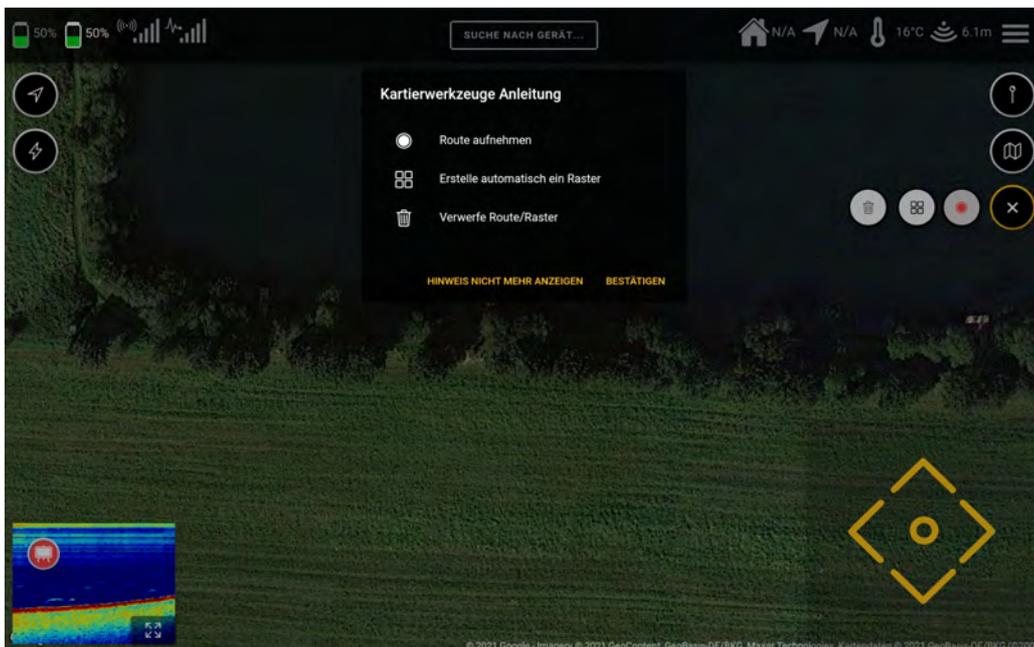
5.6.4.1 IMPORTIEREN VON OVERLAYS

um Overlays zu importieren müssen diese lediglich im passenden Dateiformat (KML) in den Download Ordner auf dem Tablet eingefügt werden danach stehen sie dann auch im Overlay Auswahlfenster zur Verfügung. In diesem Ordner werden auch die Screenshots, Mapping-Logs etc abgelegt



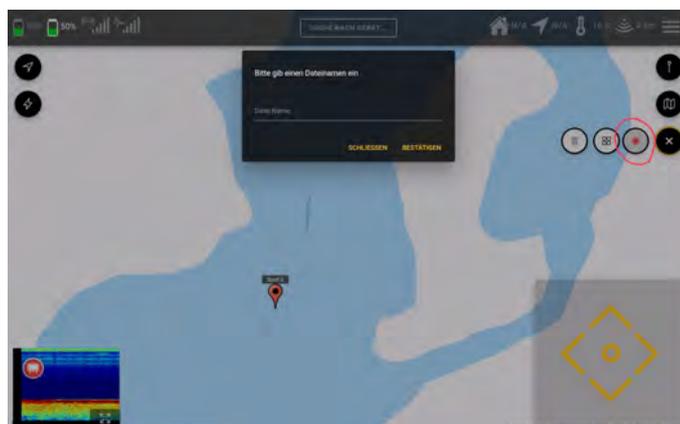
5.7 Kartenwerkzeuge (mapping)

das Erstellen von Tiefenkarten ist wohl eins der nützlichsten Dinge bei der Anglei. Des Wissen über die Struktur eines Gewässers führt auch regelmäßig zu erfolgreichen Fängen. In diesem Abschnitt wird beschrieben wie man mittels dem RT4 die Daten für die Erstellung einer Tiefenkarte sammelt.



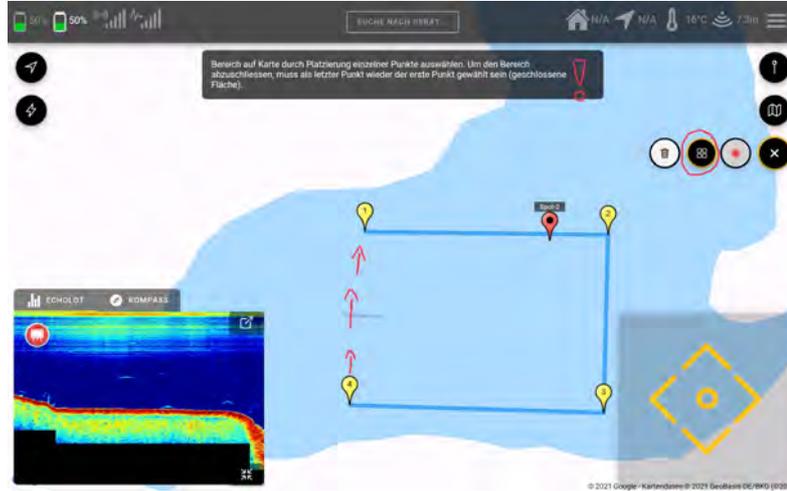
5.7.1 AUFZEICHNEN VON TIEFENDATEN OHNE RASTER

man kann über den Button "Route aufnehmen" die Tiefendaten aufzeichnen. Dies nutzt man wenn man die Daten aufzeichnen möchte ohne ein Raster erstellt zu haben, den Namen eingeben und bestätigen und dann fängt der Aufzeichnen-Button an zu pulsieren welches zeigt das die Aufnahme läuft. Diese wird im Ordner (siehe 5.6.4.1) Downloads hinterlegt

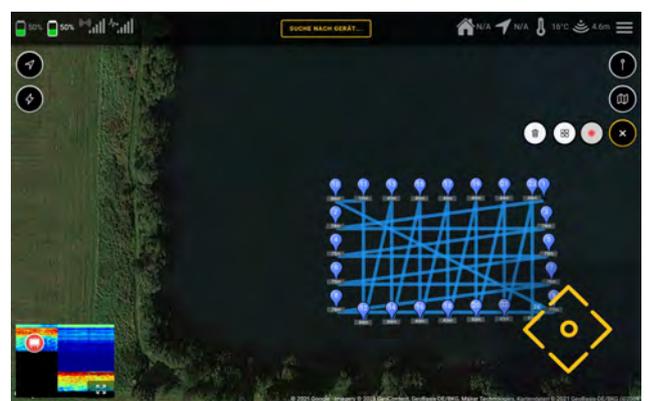
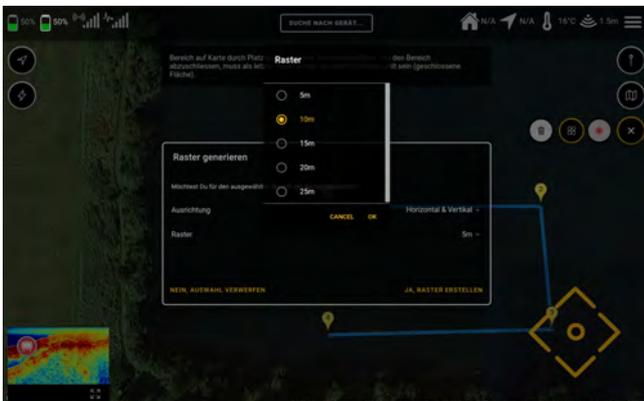
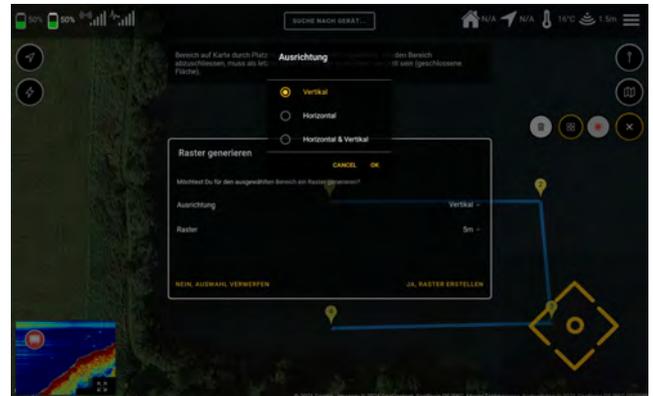
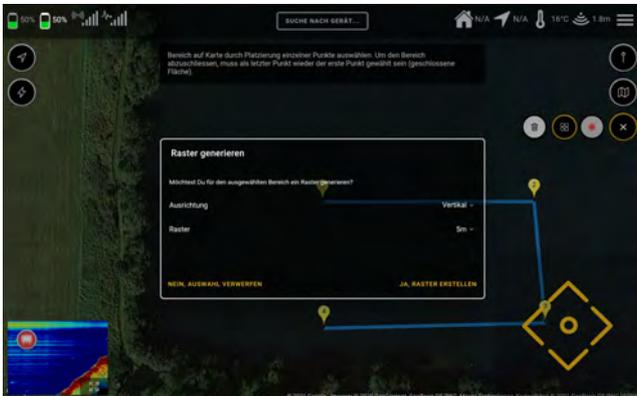


5.7.2 AUFZEICHNEN VON TIEFENDATEN MIT RASTER

hierzu wählt man die Action "Erstelle automatisch ein Raster", wenn man hier gedrückt hat wird man aufgefordert die zu vermessende Fläche einzugrenzen



sobald man den ersten Punkt dann wieder angetippt hat kommt man in das Fenster für die Rastererstellung. Hier kann man die Parameter für das Raster auswählen (Ausrichtung/Rasterabstand) danach bestätigen und das Raster wird erstellt



wenn man nun das Boot losfahren lässt beginnt die Aufzeichnung automatisch sobald der erste Punkt erreicht ist und wird beendet wenn der letzte Punkt erreicht ist.

5.7.3 LÖSCHEN EINES RASTERS

zum löschen eines erstellten Rasters muss man lediglich auf das Symbol "Mülltone" drücken dann wird es gelöscht und sollte sich das Boot derzeit in Fahrt befinden wird diese damit abgebrochen.

5.8 Die Menü-Seiten

um Einstellungen wie Links-/Rechts-Lauf der Motoren oder Fahrtgeschwindigkeit etc zu tätigen gibt es Menüseiten wo dies gemacht werden kann über das "Menü-Symbol" oben rechts in der Ecke gelangt man in die Auswahl



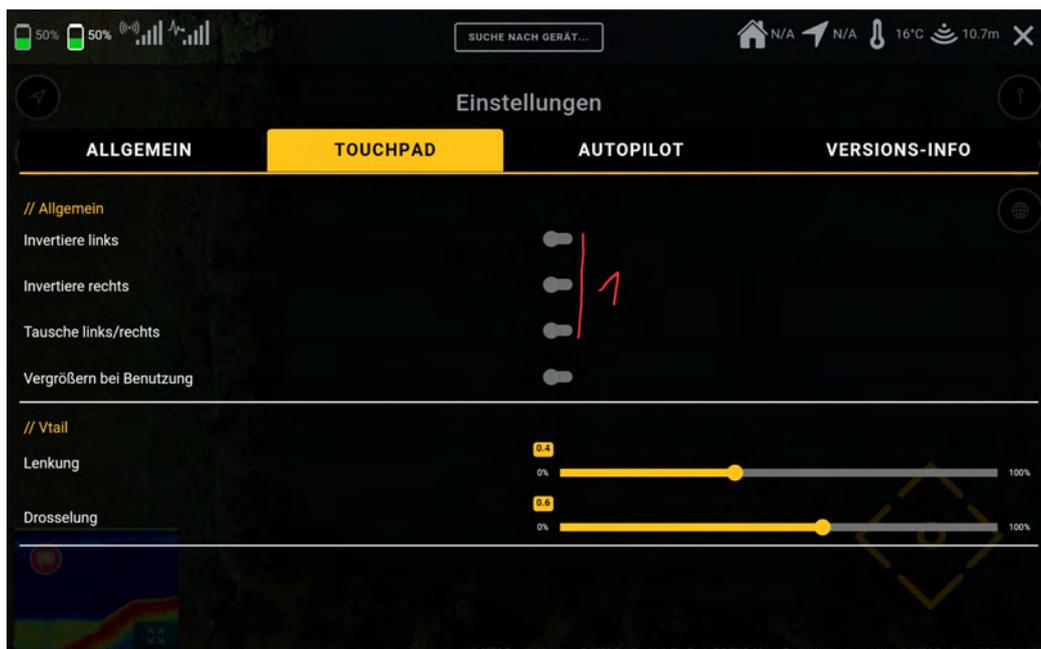
5.8.1 MENÜ-ALLGEMEIN

in diesem Menüfenster können die Anzeigen und das Zahlensystem geändert werden sowie das man hier die Ersteinrichtung nochmals starten kann

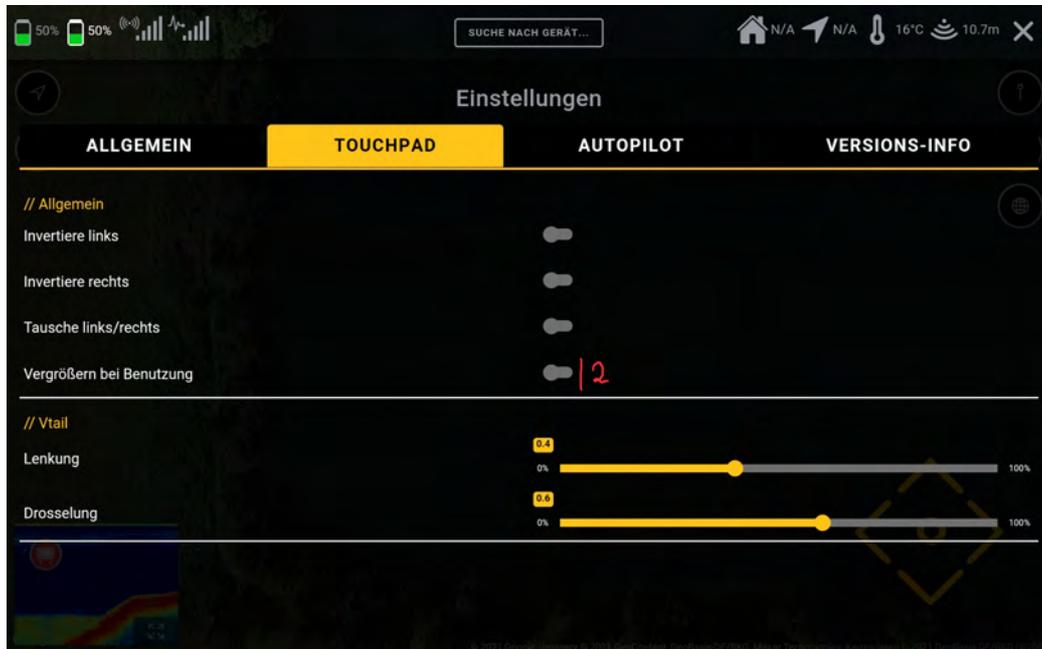


5.8.2 TOUCHPAD

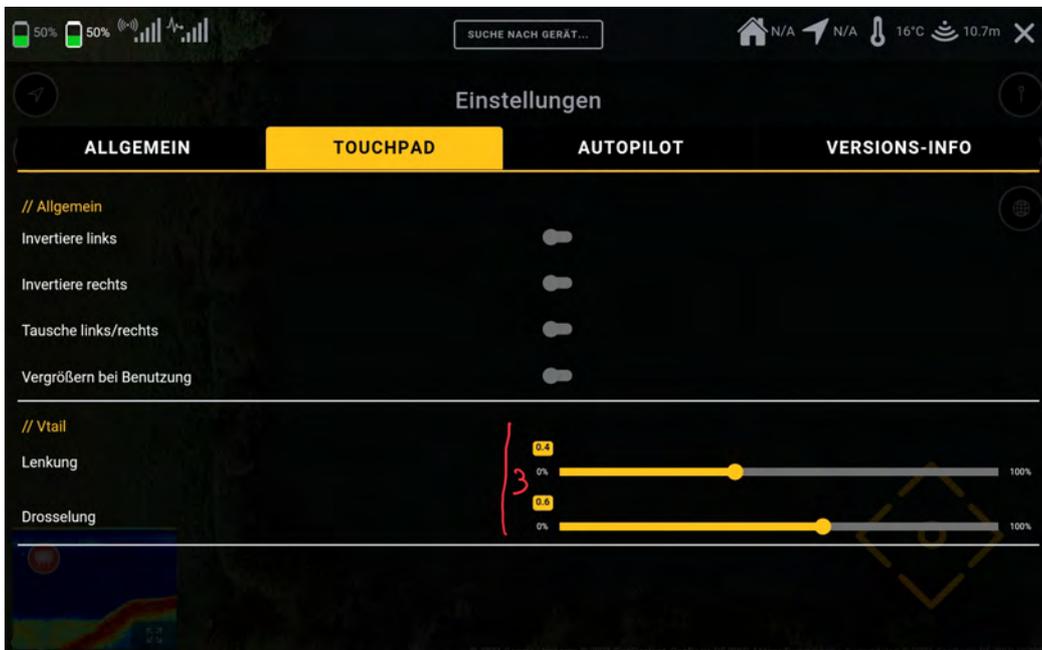
in diesem Menüfenster stellt man alles ein worauf das Touchpad (Steuerkreuz) einfluß hat. Bei den mit 1 markierten Stellen wird die Motorenansteuerung eingestellt. Wenn euer Boot statt nach links nach rechts fährt oder anstelle das es vorwärts rückwärts fährt kann man dies hier durch invertieren ändern



die mit 2 markierte Einstellung bewirkt das sich das Steuerkreuz "Touchpad" im Hauptfenster beim Antippen vergrößert



bei den mit 3 markierten Einstellungen handelt es sich um Einstellungen mit der man die Sensibilität der Lenkung (oberster Balken) und die maximale Geschwindigkeit (unterster Balken) einstellen kann



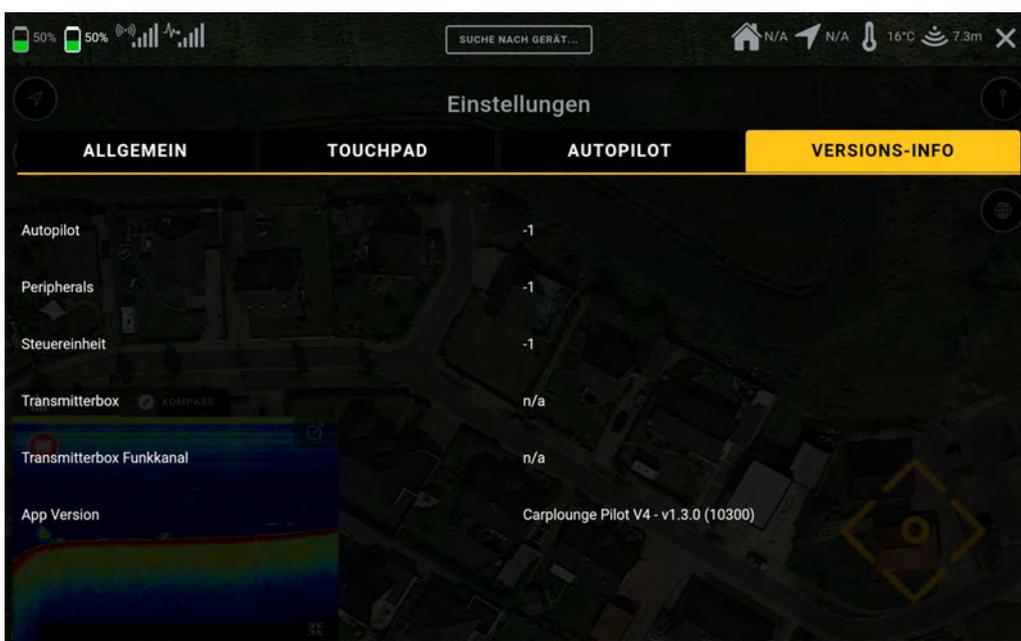
5.8.3 AUTOPILOT

in diesem Menü wird festgelegt (A) was das Futterboot machen soll wenn eine Aufgabe erledigt ist oder des Empfangssignal verloren geht. Desweiteren wird hier (B) auch die Geschwindigkeit festgelegt mit der das Boot im Autopilot-Modus fährt. Dies kann man jedoch auch während der Fahrt anpassen



5.8.4 VERSIONS-INFO

in diesem Fenster bekommt man angezeigt auf welchem Softwarestand sich die einzelnen Komponenten befinden



UPDATES

es sollte regelmäßig überprüft werden ob es für die App Aktualisierungen gibt da nicht nur die App Updates bekommt sondern auch die Hardware regelmäßig geupdated wird. Dies geschieht entweder durch einen Blick in den Playstore oder über das öffnen der Carplounge Pilot V4 App

Zum Laden des Updates wird der Zugriff auf das Internet (Playstore) benötigt. Der Aktualisierungsvorgang der App geschieht dann automatisch.

Für die Aktualisierung der Hardware ist kein Internet notwendig lediglich muss das Boot mit der Transmitterbox und dem Tablet verbunden sein danach wird das Update durchgeführt