



Gebruiksaanwijzing

Nanotec **GPS**



Inhoudsopgave – Nanotec GPS



Nanotec GPS – Snelle start handleiding	3
Koppelen Nanotec GPS aan voedingsbron	4
Koppelen Nanotec GPS aan WiFi-fishfinder	5
GPS instellingen gebruik Carp Pilot Pro app	7
Structuur illustratie Carp Pilot Pro App	8
Carp Pilot Pro - Standaard functies	9
Carp Pilot Pro – Premium functies	15
Carp Pilot Pro – Autopilot functies (Beta)	17
Uitgebreide handleiding	20
Probleemoplossing - Nanotec GPS	21
Garantie & service	23

Nanotec GPS – Snelle start handleiding



Voorbereiding

- Android-tablet met Carp Pilot Pro geïnstalleerd (v4.7.8 of hoger)
- GPS-bron kiezen:
 - WiFi-GPS in boot (standaard IP 192.168.0.255 / port 2000)
 - Bluetooth-GPS in boot (eerst koppelen in Android)
 - Standalone Android-GPS (locatieservice aan)
- (Premium) ondersteunde WiFi-echo sounder voor dieptekaarten

2. Verbinden met GPS

- Menu → Settings → Connection → GPS
- Kies suboptie (WiFi, Bluetooth of Android-GPS)

3. Waypoints (stekken) toevoegen

- Kaart tikken: kort/lang tikken op gewenste plek (lang tikken als dieptekaart overlay actief is)
- “+”-knop: voeg waypoint toe op bootpositie (blauw) of jouw positie (rood). Lang drukken op “+” wisselt

4. Waypoints beheren

- Bewerken: tik op marker → potlood → naam/type/diepte aanpassen
- Verwijderen (tijdelijk): Delete-tool in missie
- Permanent verwijderen: Menu → My Waypoints
- Backup/restore: My Waypoints → Backup, Restore, Append

5. Premium: dieptekaarten maken

- Premium activeren: Menu → Premium features
- Verbind met WiFi-echo sounder (NMEA0183)
- Menu → Bathymetrie → Live mapping starten
- Vaar in rechte banen (smalle sidelap = hogere resolutie)
- De app logt automatisch dieptedata (CSV)

6. Dieptekaarten gebruiken

- Bathymetrie-editor: Menu → Bathymetrie → log selecteren → bewerken/exporteren
- Overlay tonen: Map overlay-knop kort tikken → kies KMZ
- Overlay verwijderen: Map overlay-knop lang tikken

7. Mock GPS/Navionics (Premium)

- Activeer Mock GPS in Premium-instellingen.
- Start Navionics (of andere app) → GPS-data komt van je boot.

💡 Snelle tips:

- Boot-icoon grijs = verbinding kwijt
- Alleen één dieptebron tegelijk (WiFi of NMEA)
- Tablet 10 inch op statief geeft beste overzicht
- Regelmatig backup maken van logs en waypoints

Koppelen Nanotec GPS aan voedingsbron



Nanotec GPS module aansluiten op ontvanger handzender

Plaatsing GPS-unit

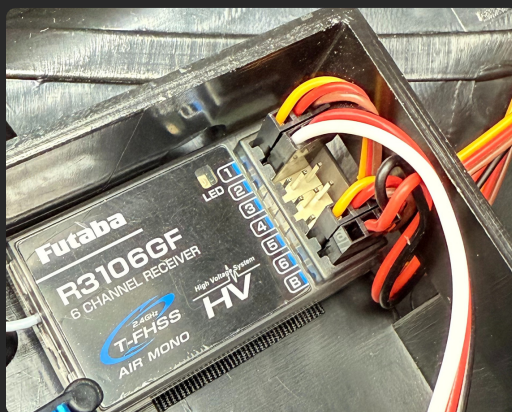
- Monteer je GPS module aan de voorkant van de voerboot met de pijl naar de voorkant van de voerboot
- Bij de Nanotec PRO plaats je de GPS-unit naast de zekeringhouder
- Bij de Nanotec GT2 plaats je de GPS-unit voorin de punt. Gebruik hierbij de meegeleverde verlengkabel om de GPS correct aan te sluiten op de handzender-ontvanger

Aansluiten op de handzender

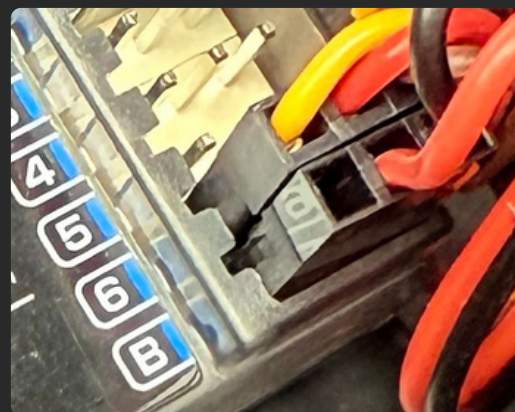
- Steek de stekker van de GPS-module in de laatste poort (B) van de (Futaba) handzender/ontvanger
- De GPS krijgt hier zijn stroomsignaal van de ontvanger
- Let op: **de rode plusdraad moet aan de lange kant zitten (waar de type-aanduiding op staat, en gebruik de laatste poort genaamd: B)**

Inschakelen

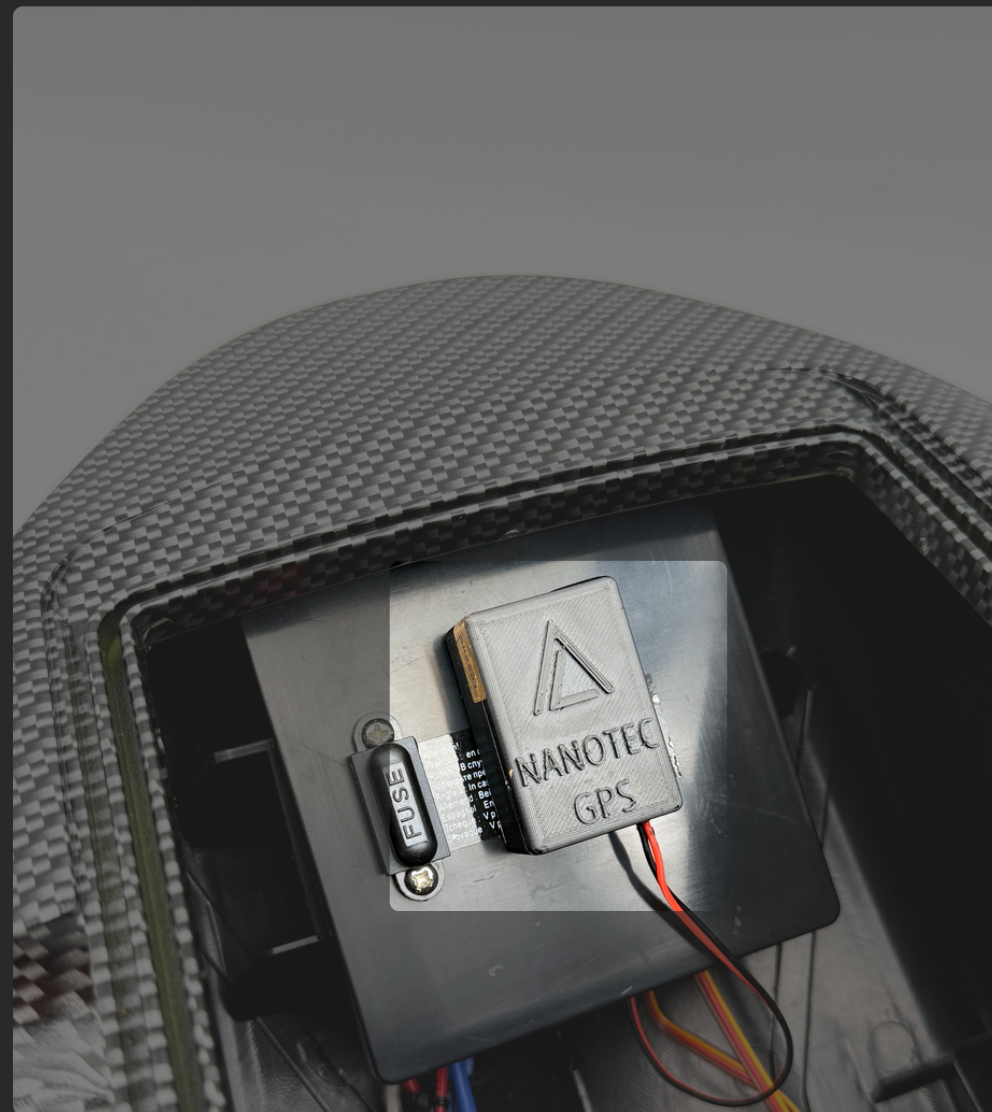
- Zet eerst de voerboot aan, daarna de fishfinder.
- De GPS-unit start automatisch op en is nu klaar om gekoppeld te worden



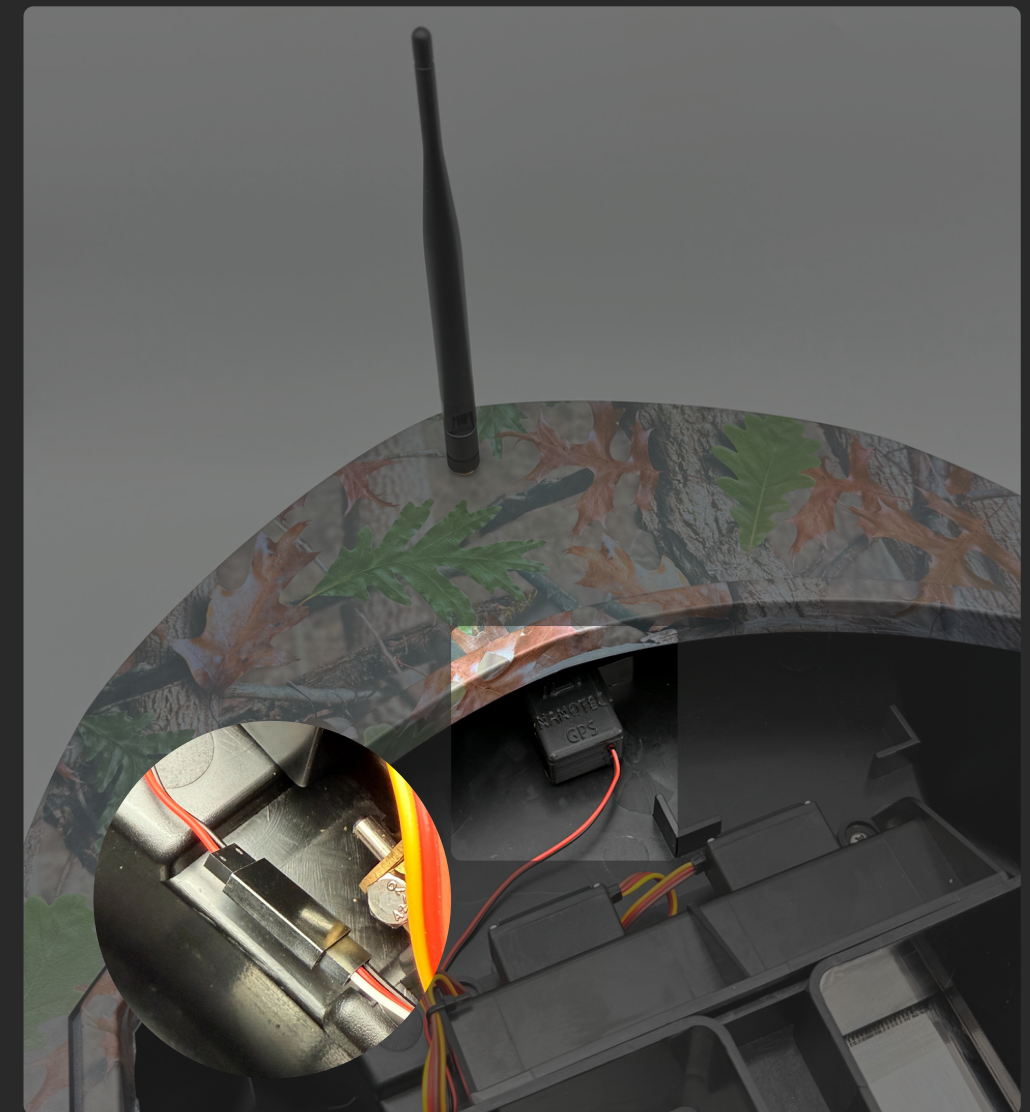
Situatie stekker GPS module op ontvanger handzender



Stekker GPS module in poort B van de ontvanger handzender



Situatie GPS module bij Nanotec PRO



Situatie GPS module bij Nanotec GT2

Koppelen Nanotec GPS aan WiFi-fishfinder



Nanotec GPS-module koppelen aan WiFi-fishfinder

Voerboot en fishfinder inschakelen

- Zet eerst je voerboot aan en daarna je fishfinder. Zodra de boot aanstaat, schakelt de GPS-module automatisch mee in

Eerste koppeling maken

- Omdat je de GPS-module één keer koppelt met je fishfinder, hoef je dit niet telkens opnieuw te doen bij het inschakelen van de boot en fishfinder

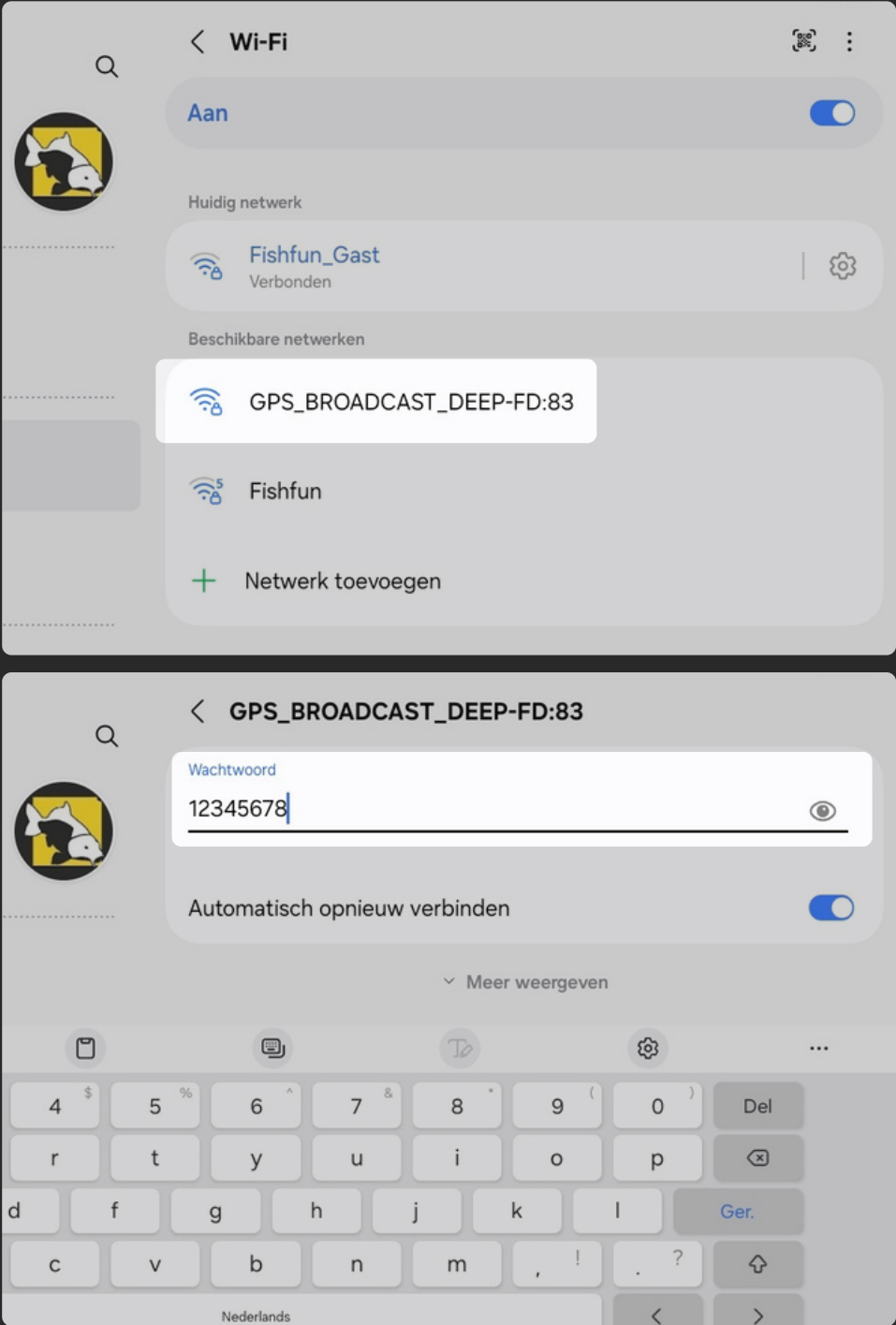
WiFi-netwerk zoeken en verbinden

- Open de WiFi-instellingen op je tablet of smartphone en zoek naar het netwerk: **GPS_BROADCAST_DEEP-FD:83**
- (De laatste code “FD:83” kan per apparaat verschillen; dit is een unieke aanduiding.)

Netwerk selecteren en wachtwoord invoeren

- Selecteer het netwerk en voer het volgende wachtwoord in: **12345678**

Na het verbinden is de GPS-module gekoppeld aan je WiFi-fishfinder en wordt deze verbinding bij toekomstige sessies automatisch herkend



Koppelen Nanotec GPS aan WiFi-fishfinder



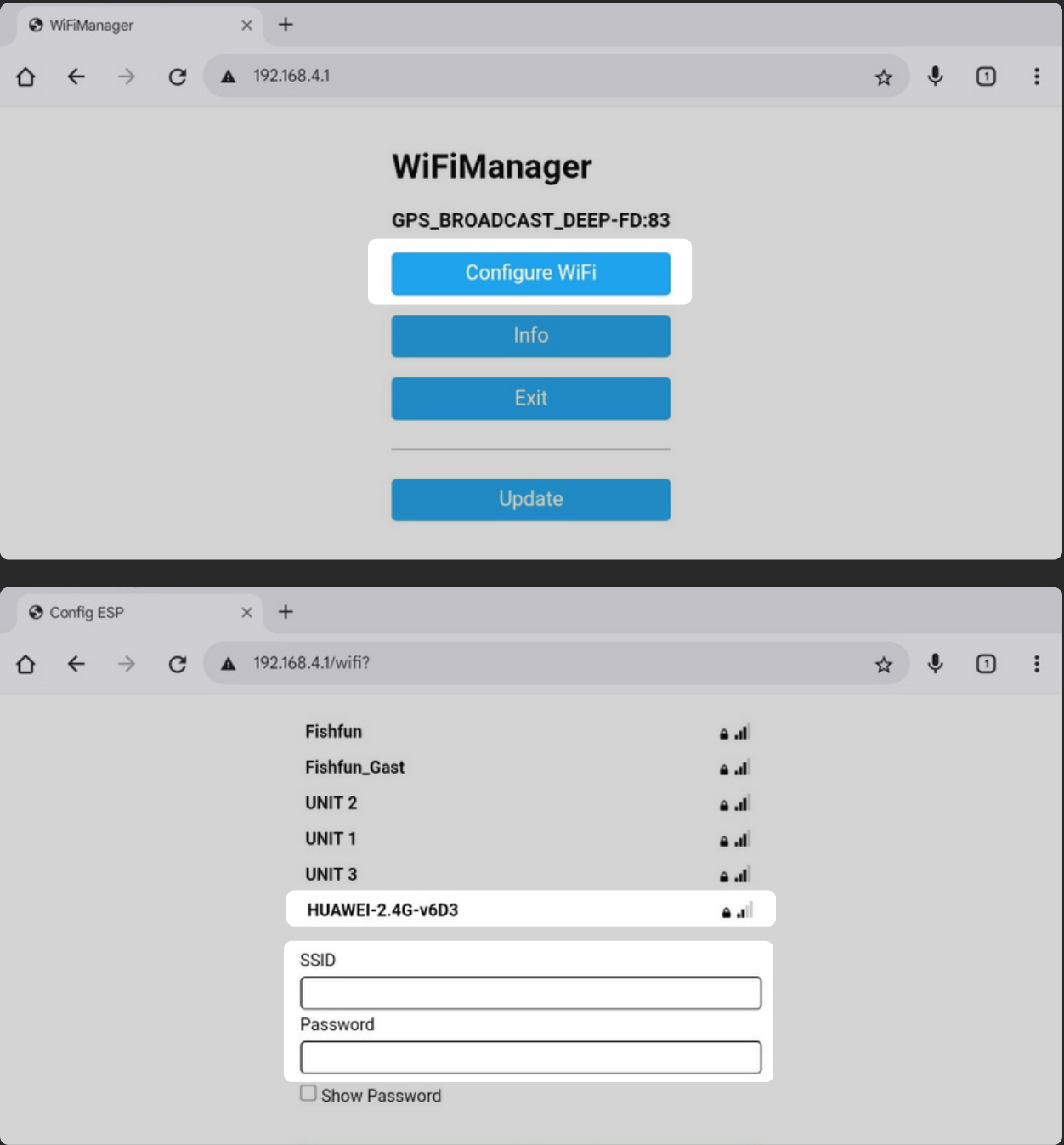
Nanotec GPS-module koppelen aan WiFi-fishfinder

Voerboot en fishfinder inschakelen

- Open je browser (terwijl je verbonden bent met de GPS module) en voer in de URL-balk het volgende IP adres in: 192.168.4.1
- Selecteer Configure WiFi
- Selecteer je WiFi fishfinder (bijv. SonarPhone_43)
- Voer het wachtwoord in van je WiFi fishfinder (Standaard wachtwoord bij een Vexilar is: 12345678)
- Sla het vervolgens op door op save en refresh

De GPS module wat voorheen het wifi signaal: GPS_BROADCAST_DEEP-FD:83 zal verdwijnen uit de lijst beschikbare netwerken. Deze is nu verbonden aan je WiFi fishfinder.

Het GPS signaar wordt nu via de WiFi Fishfinder naar je Android smartphone of tablet gestuurd.



GPS instellingen gebruik app



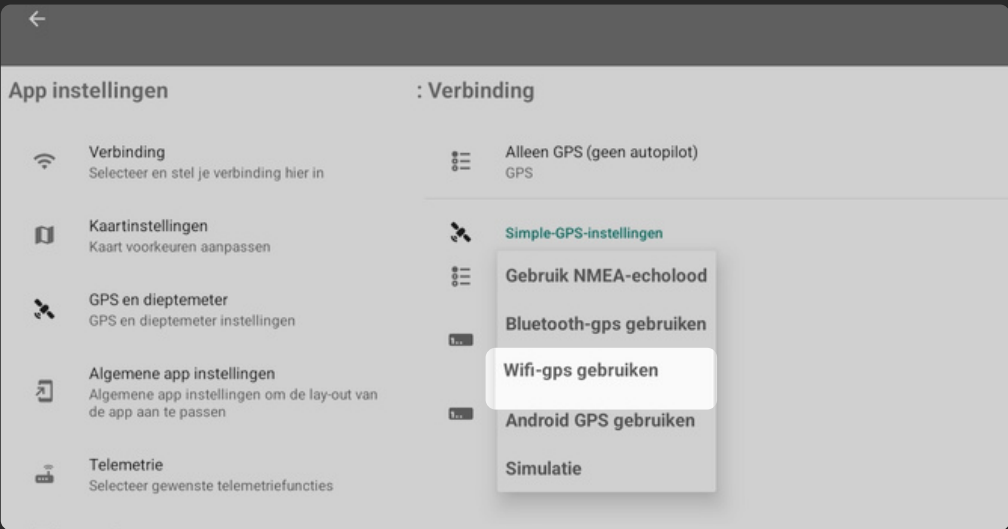
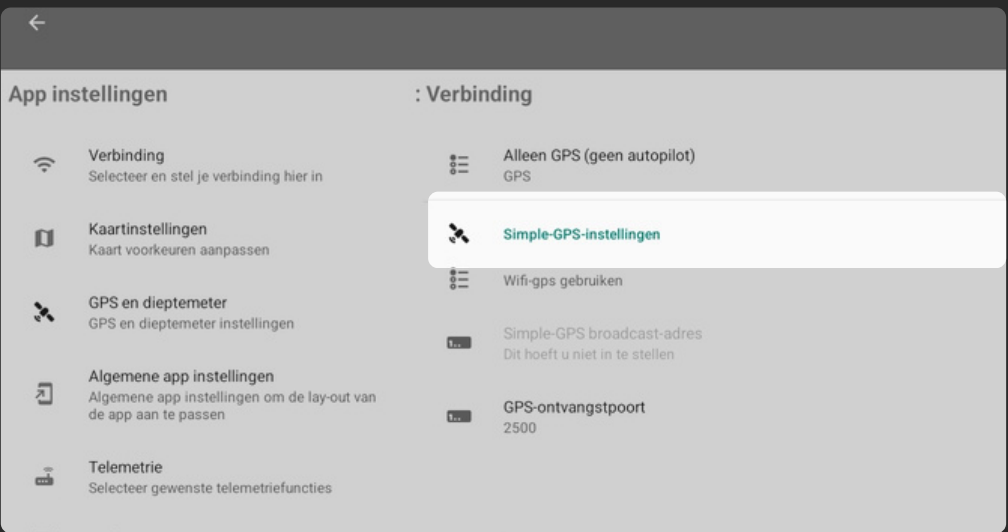
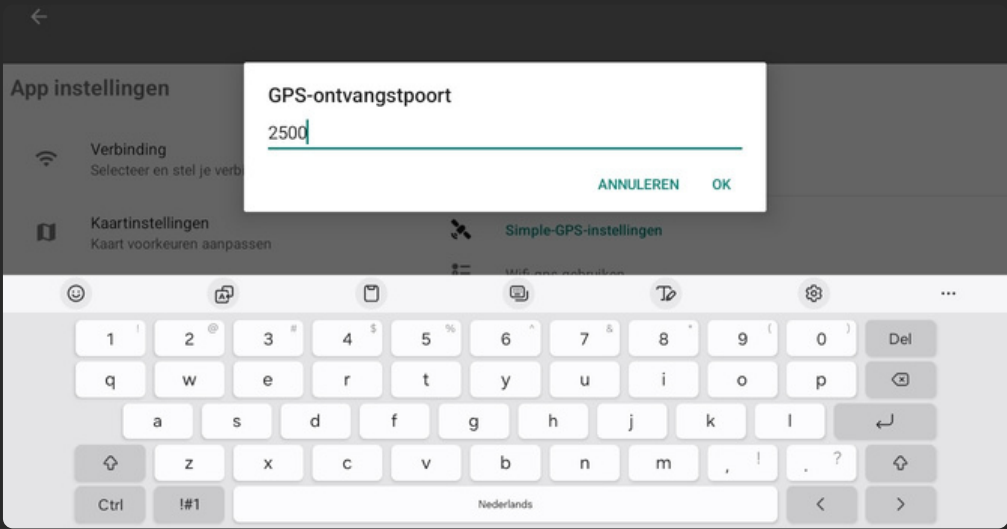
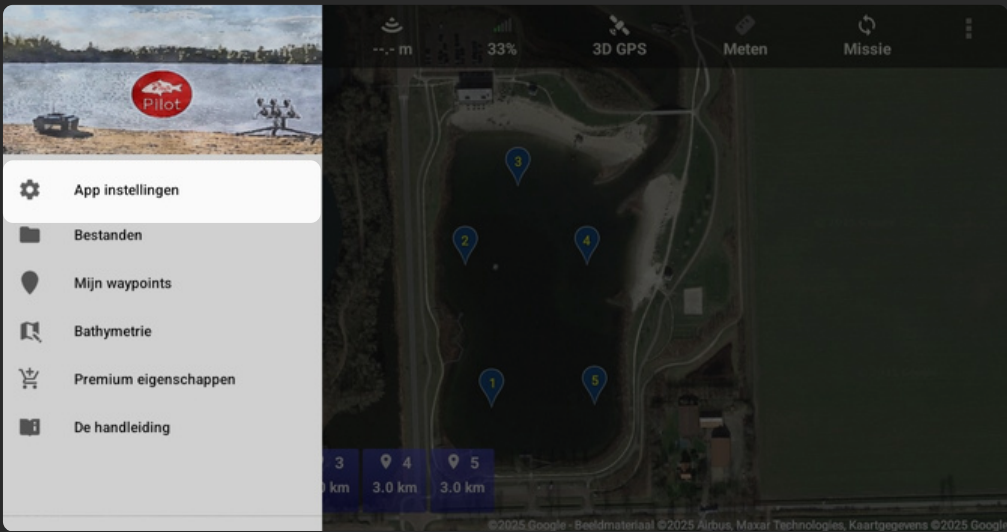
Instellen van APP

Download vervolgens de CarpPilotPRO app deze is alleen beschikbaar voor Android aparaten met een update vanaf: Android 7.0 of hoger

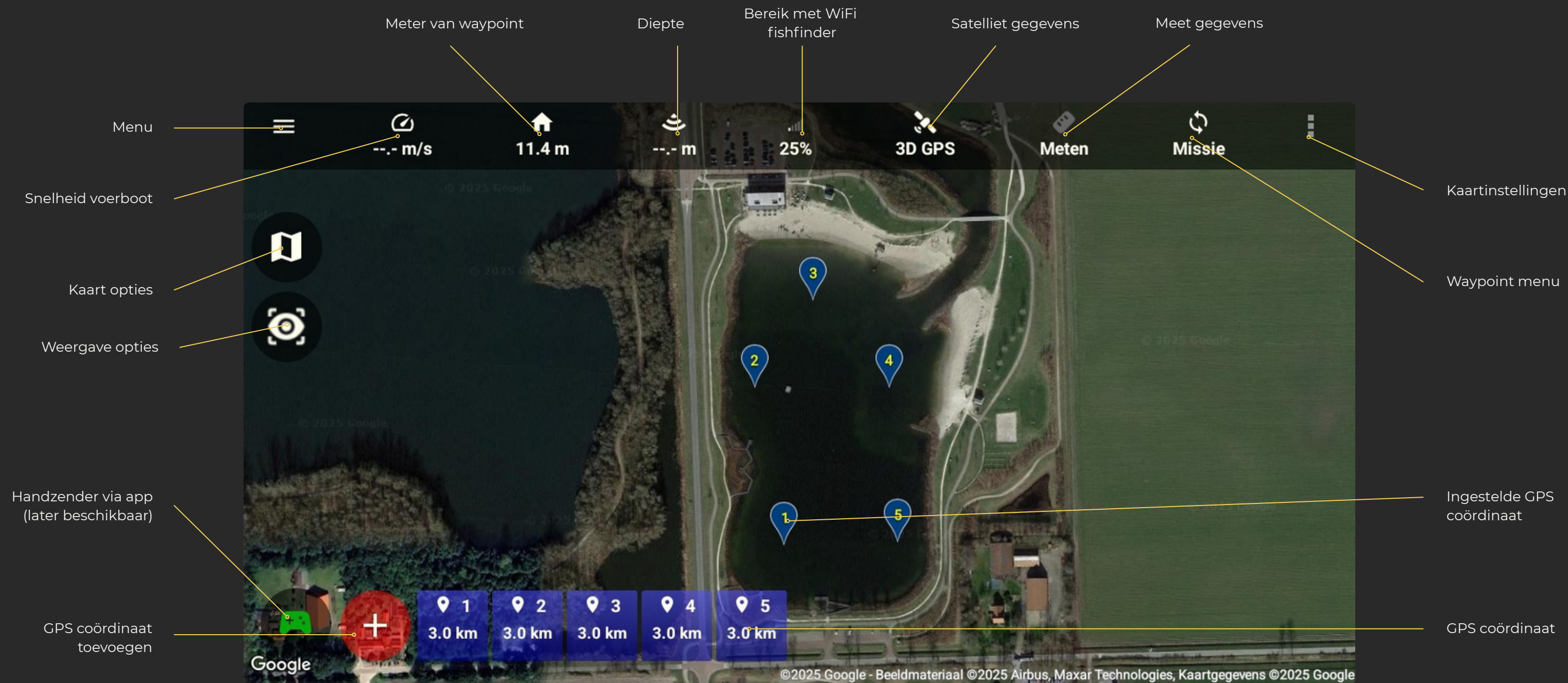


- 1.Open de CarpPilotPro app en ga naar app-instellingen
- 2.Selecteer “Simple-GPS-instellingen” en selecteer vervolgens WiFi-GPS gebruiken (deze instelling zorgt er voor dat de app gebruikt maakt van de zojuist gekoppelde GPS signaar wat gekoppeld is met WiFi signaal
- 3.Daarna selecteer je GPS-ontvanstpoort en deze instelling wijzig je van 2000 naar 2500

Als je deze stappen hebt voltooid is de aplicatie klaar voor gebruik



Structuur illustratie CarpPilotPro App



Check of je GPS actief is

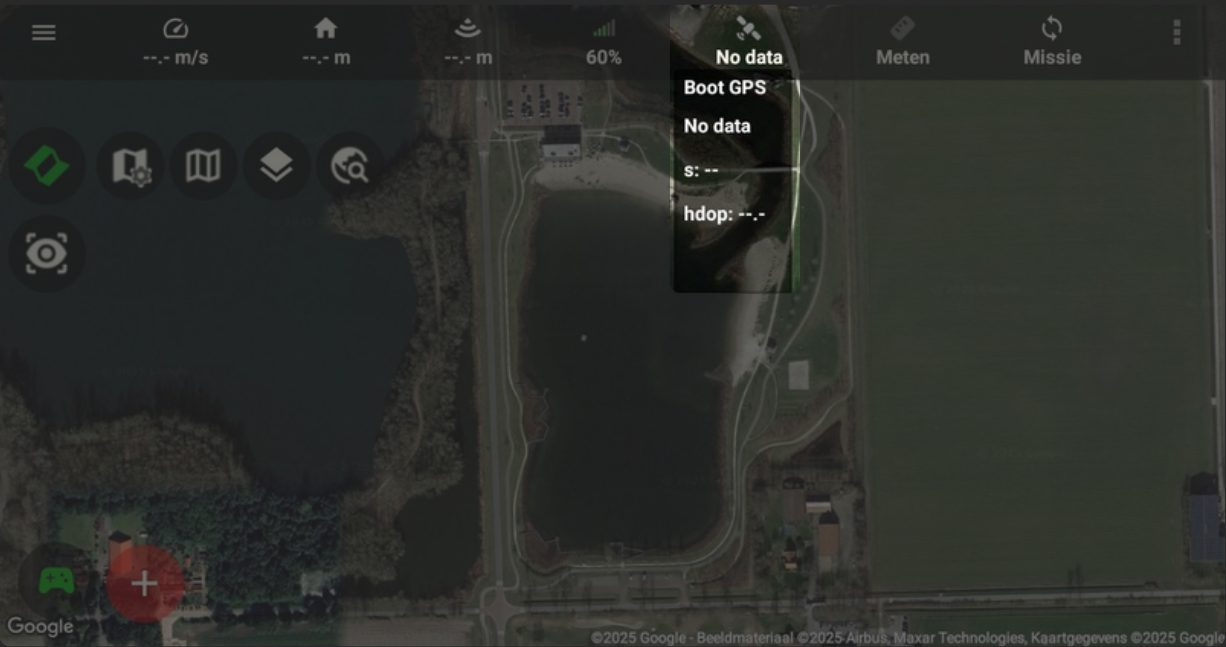


Het kan tot 30 seconden duren voordat de GPS een goede verbinding heeft; hij moet namelijk eerst contact maken met de satellieten.

Kijk naar het GPS-icoon bovenin (telemetrybalk):

- No data – geen GPS-signaal (controleer WiFi/Bluetooth of de gekozen bron)
- No fix – wel signaal, maar nog geen fix (ga naar buiten of wacht even)
- Gele boot – 2D-fix
- Rode boot – 3D-fix (beste nauwkeurigheid)

Valt het signaal weg? Dan wordt de boot grijs en blijft op de laatste positie staan.



Kaartinstellingen in Carp Pilot Pro



Kaartprovider (tegelbron)

- Tik op het “tandwiel”-kaarticoon (links boven op het hoofdscherm)
- Je kunt kiezen uit 5 providers: Google Maps (standaard), 4 alternatieven die ook offline werken (OSM-stijl, etc.)
- De app onthoudt je keuze voor de volgende keer
- (Google Maps werkt alleen online; de andere providers zijn ook offline beschikbaar als je kaarten hebt gedownload.)

Kaartstijl (alleen Google Maps)

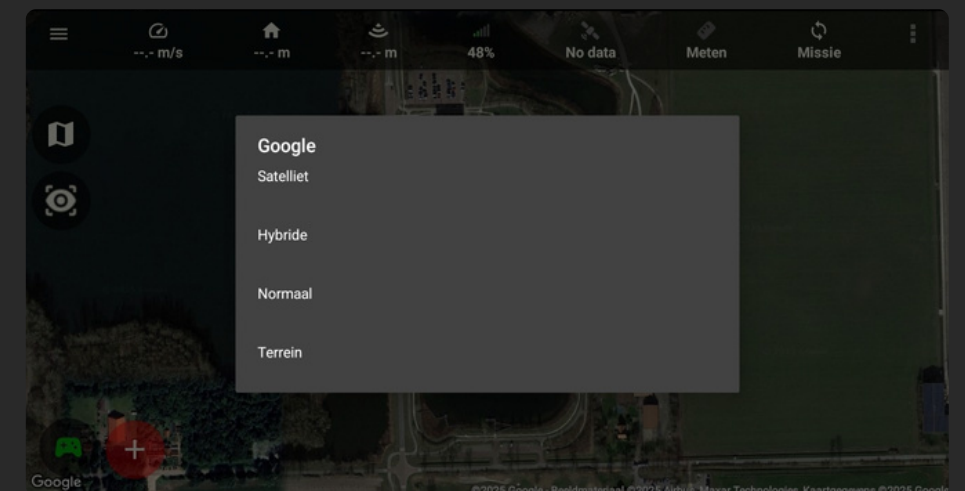
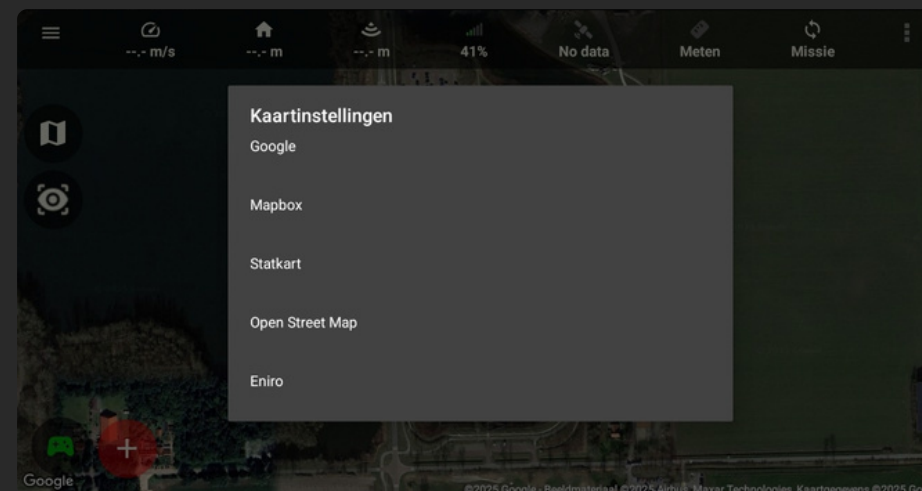
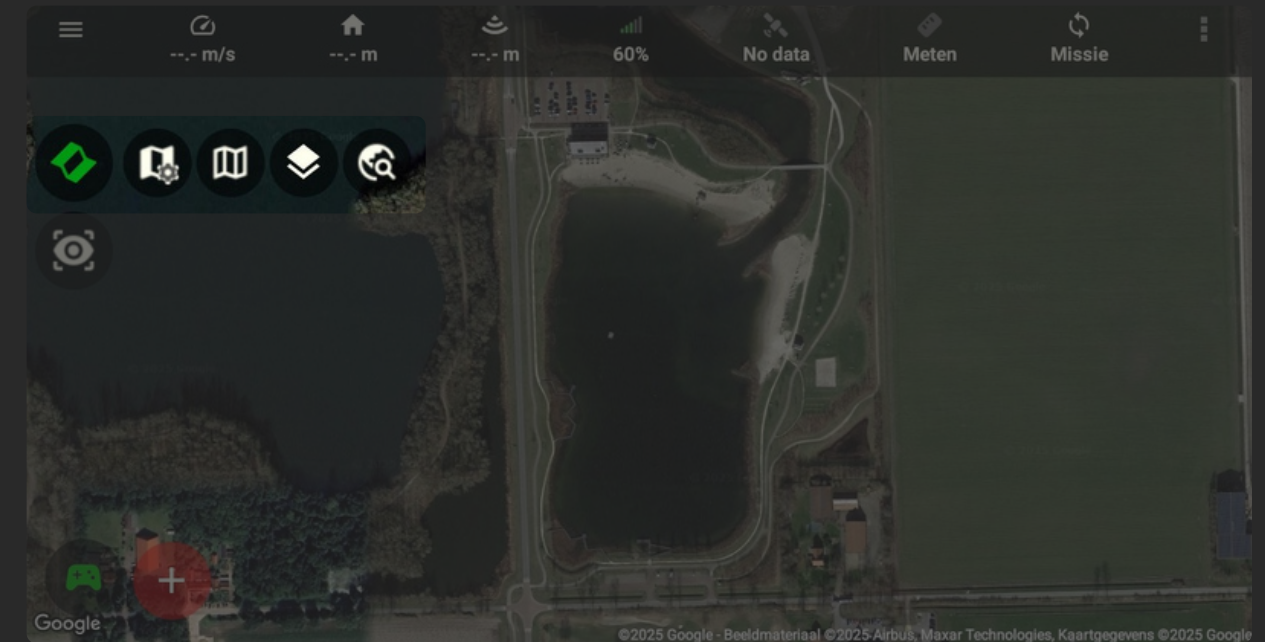
- Als je Google Maps hebt gekozen, verschijnt er een extra map style-icoon:
 - Satelliet
 - Hybride (satelliet + wegen/plaatsnamen)
 - Normaal
 - Terrain
- Je kunt zo tijdens het vissen snel wisselen

Kaartoverlays (dieptekaarten)

- Map overlay-knop (kaarticoon links) laat je een KMZ-dieptekaart over je basiskaart leggen
- Kort tikken: lijst van beschikbare dieptekaarten in de KMZ-map → selecteer één → app zoomt in en toont deze
- Lang tikken: verwijdert de overlay weer
- (Je kunt maar één overlay tegelijk tonen)

Kaartzoekfunctie

- Via de opties rechtsboven of via het map search-icoon kun je online zoeken naar een plaats (internet vereist)
- De app zoomt dan naar het resultaat



Kaartinstellingen in Carp Pilot Pro

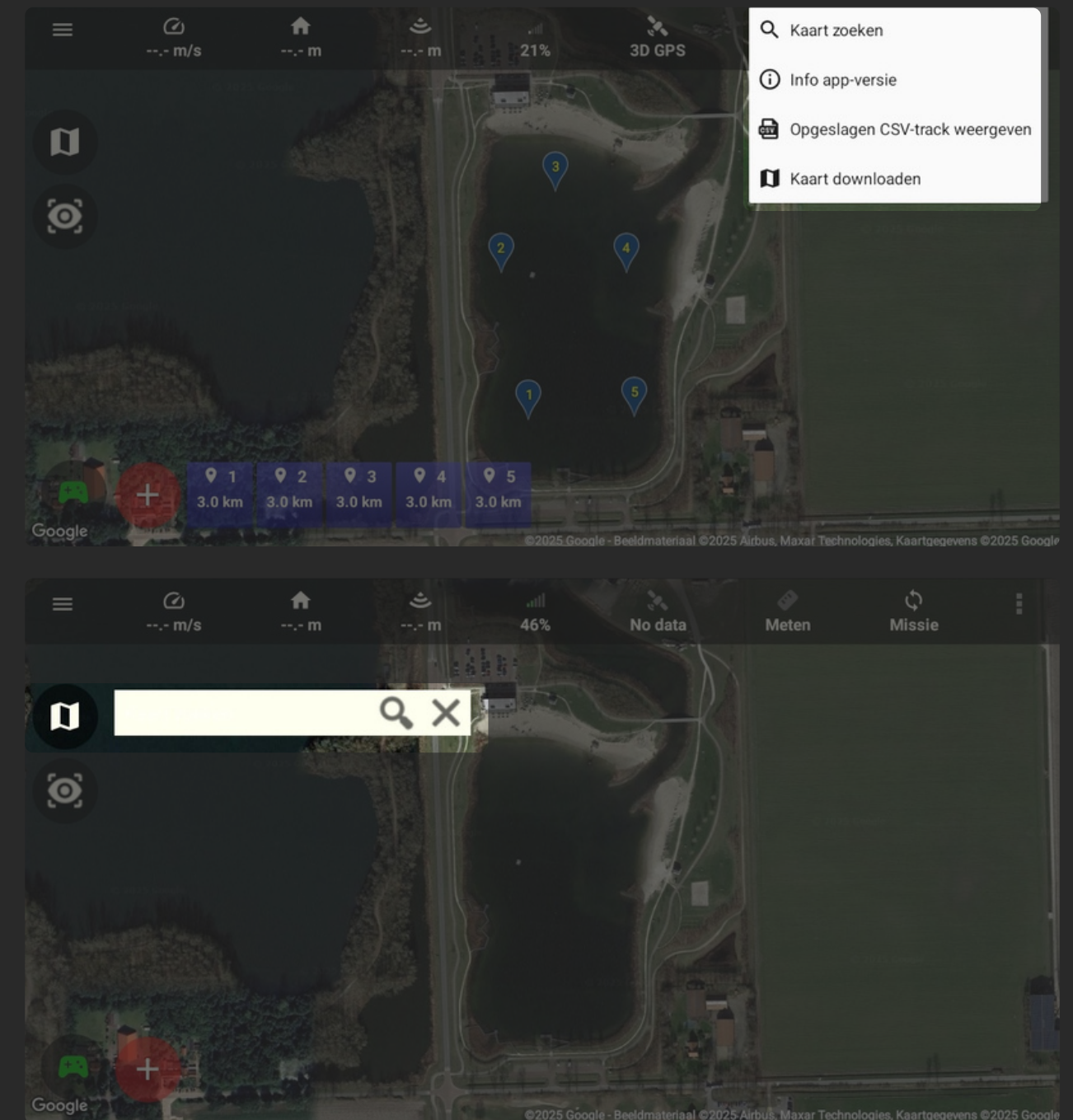


Offline kaarten downloaden

- Opties rechtsboven → Download map opent een scherm waarin je kunt inzoomen op het gebied dat je offline wilt hebben
- De app slaat de kaarttegels lokaal op zodat je ze zonder internet kunt gebruiken
- (Vooraf handig bij providers anders dan Google Maps)

Focusknoppen (snel inzoomen)

- Booticoon-knop: zoomt naar je boot
- Persoonicoon-knop: zoomt naar jouw Android-positie
- Dubbele pijlen: zoomt zodat alle waypoints in je missie passen
- Eerste-persoons-knop: (autopilot only) maakt de kaartweergave zoals een navigatiesysteem in de auto (boot in het midden, kaart roteert tijdens varen)



Stek (waypoint) toevoegen



Stek (waypoint) toevoegen

Methode 1 – tik op de kaart

- Ga naar het watergebied op de kaart
- Tik (kort of lang) op de plek van je stek
- Gebruik lang tikken als er een dieptekaart (KMZ-overlay) actief is
- De stek wordt meteen toegevoegd aan: de kaart, de huidige missie, de database en Last known waypoints

Methode B – “+” knop

Onderaan: + voeg je snel een waypoint toe op bootpositie (blauw) of jouw positie (rood). Lang op + drukken schakelt tussen die twee

Pro-tip: Heb je een ondersteunde dieptemeter actief, dan wordt de diepte automatisch meegenomen als je via de blauwe + een waypoint op de bootpositie toevoegt

Stek bewerken (naam, type, diepte)

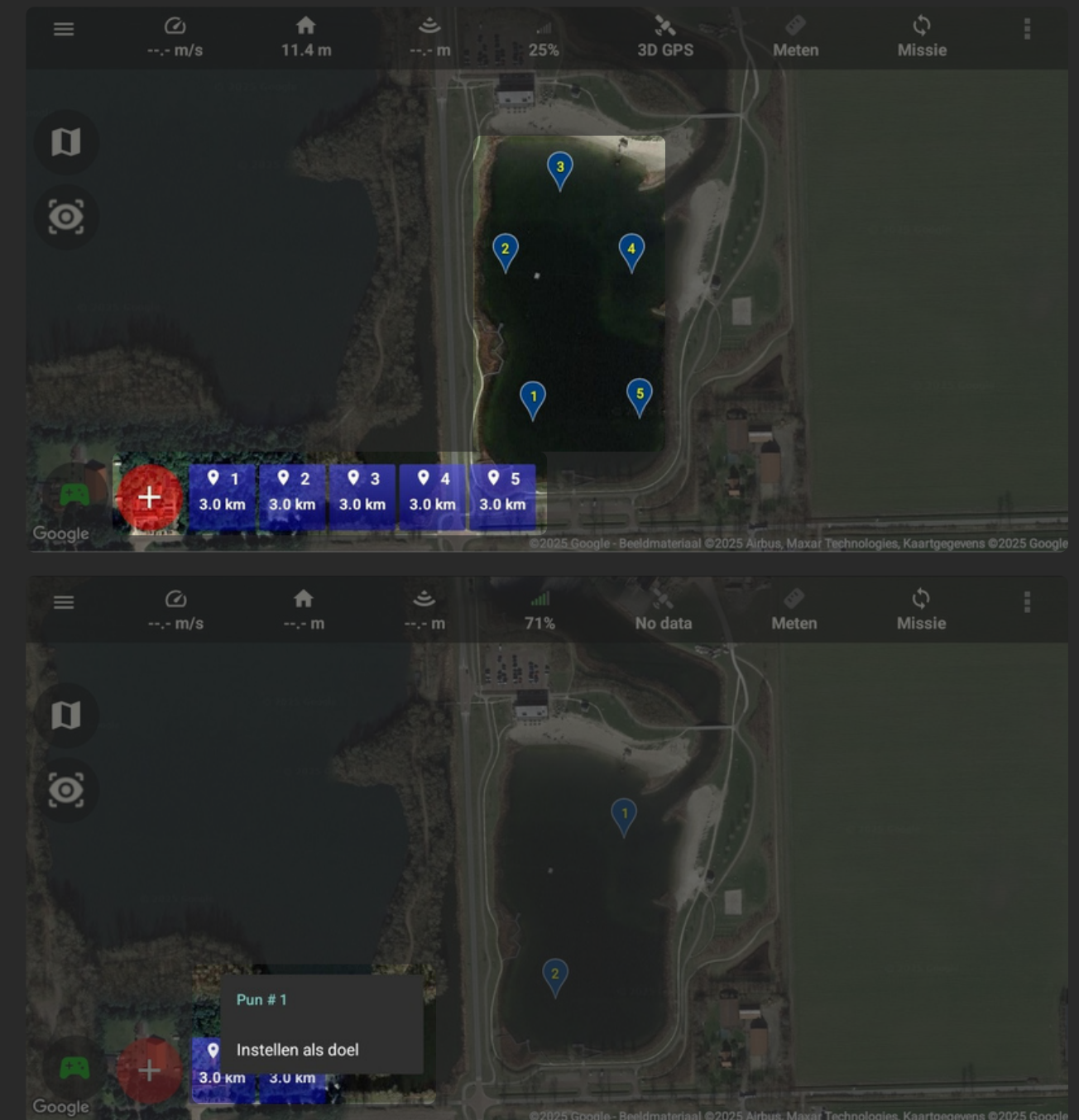
- Tik op de marker op de kaart of op de waypoint-tegel onderin

In het infopaneel:

- Type: Waypoint (blauw) of Hotspot (groen)
- Naam: maximaal 20 tekens
- Icon: wissel tussen standaard marker of naamlabel
- Diepte: handmatig aanpassen kan
- (Optioneel) Delay: wachttijd bij automatisch rijden (voor autopilot; niet nodig bij GPS-only)

Stek gebruiken in GPS-only

- Tik een waypoint aan: je ziet de afstand tot dat doel. Er verschijnt een Target-knop op de kaart; daar tik je op om de target-indicatie weer te verwijderen. (Navigeren “op piloot” kan alleen met autopilot; in GPS-only gebruik je dit als referentie/afstandsmeter)



Stek bewerken (naam, type, diepte)



Stek bewerken (naam, type, diepte)

- Tik op de marker op de kaart of op de waypoint-tegel onderin

In het infopaneel:

- Type: Waypoint (blauw) of Hotspot (groen)
- Naam: maximaal 20 tekens
- Icon: wissel tussen standaard marker of naamlabel
- Diepte: handmatig aanpassen kan
- (Optioneel) Delay: wachttijd bij automatisch rijden (voor autopilot; niet nodig bij GPS-only)

Stekken verwijderen

Uit de missie (tijdelijk):

Kies Delete-tool (prullenbak) in de planningsbalk en tik de punten die weg mogen, of kies “Delete mission”.

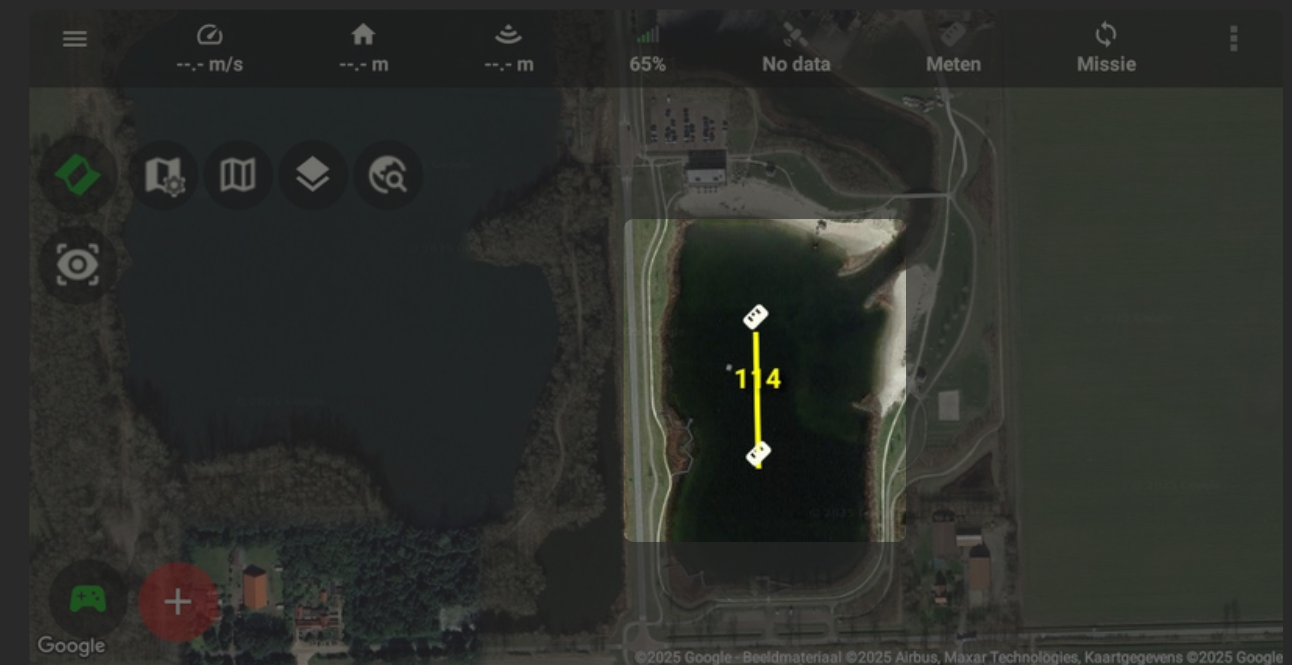
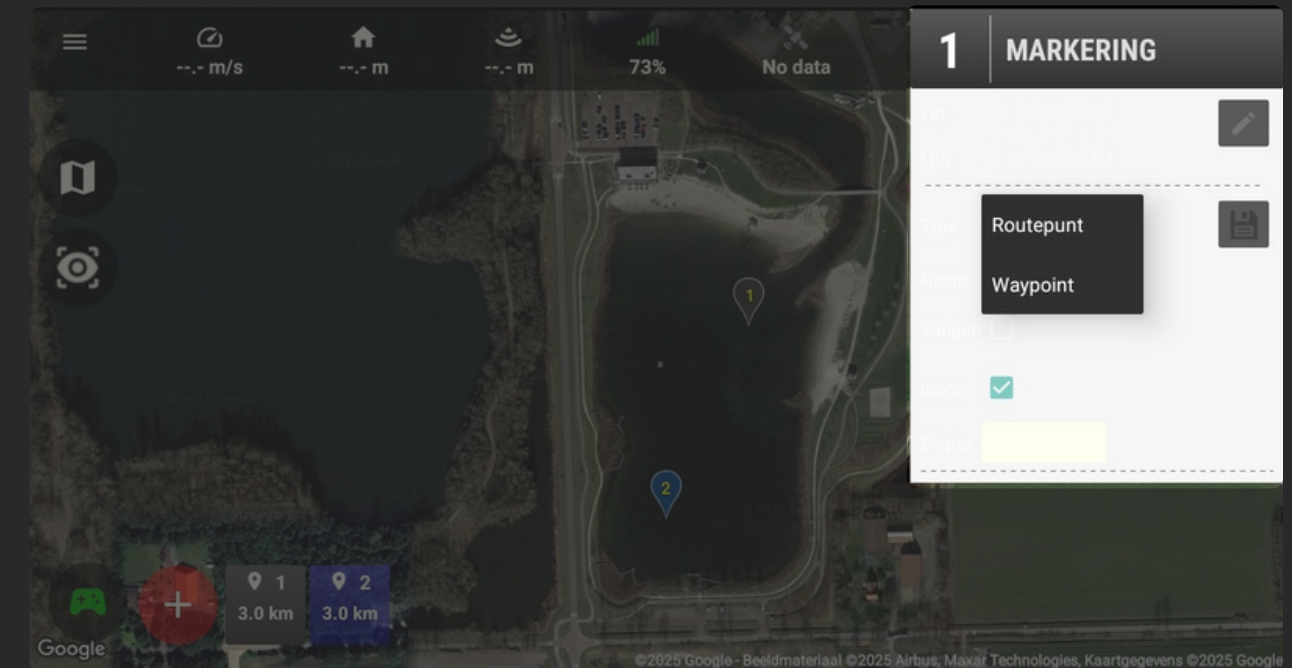
Dit verwijdert alleen uit de missie, niet uit de database.

Permanent uit de database:

- Menu → My Waypoints
- Selecteer individuele punten (worden rood) en verwijder, of gebruik de rode prullenbak per categorie om in bulk te wissen (handig voor oude “mapping”-punten)

Afstanden meten

- Activeer de Meet-tool (liniaal)
- Tik 1× voor punt A
- Tik 2× voor punt B → de app tekent een gele lijn met de afstand in je gekozen eenheid
- Tik 3× om te wissen

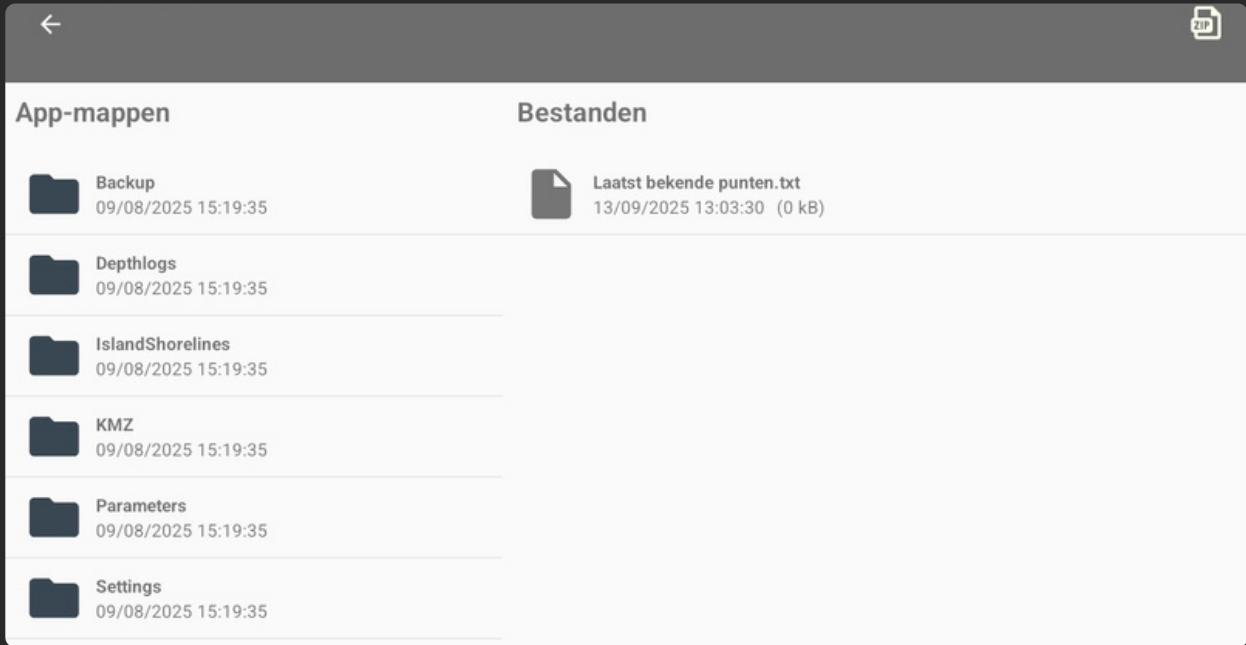
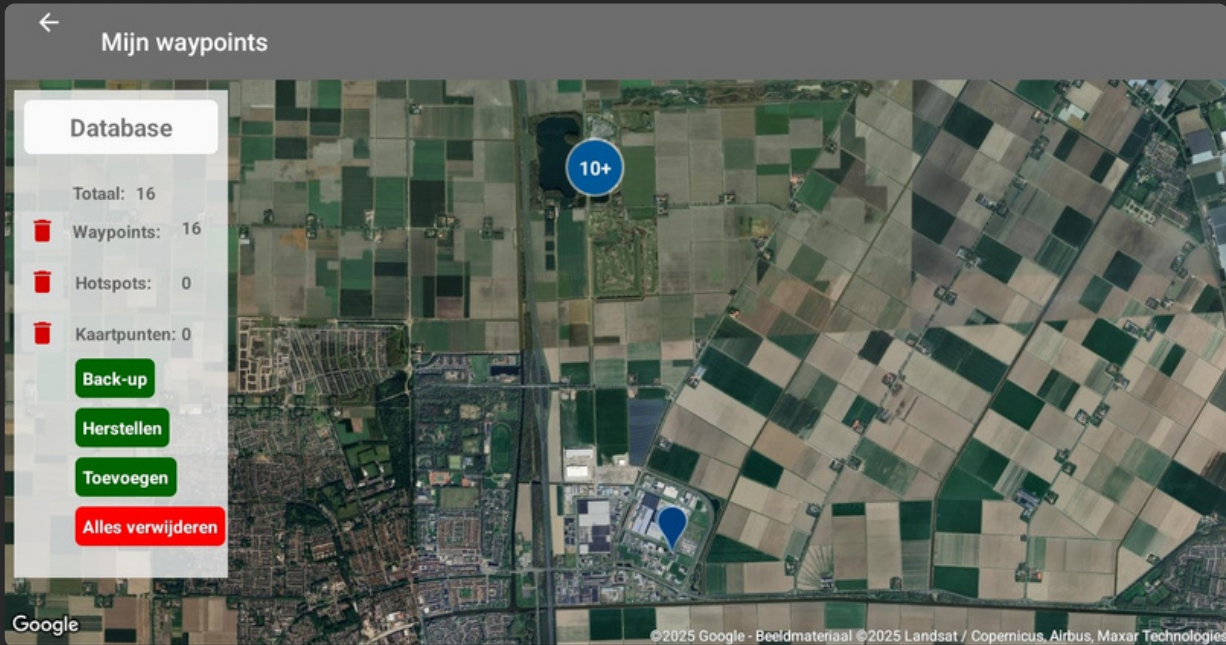
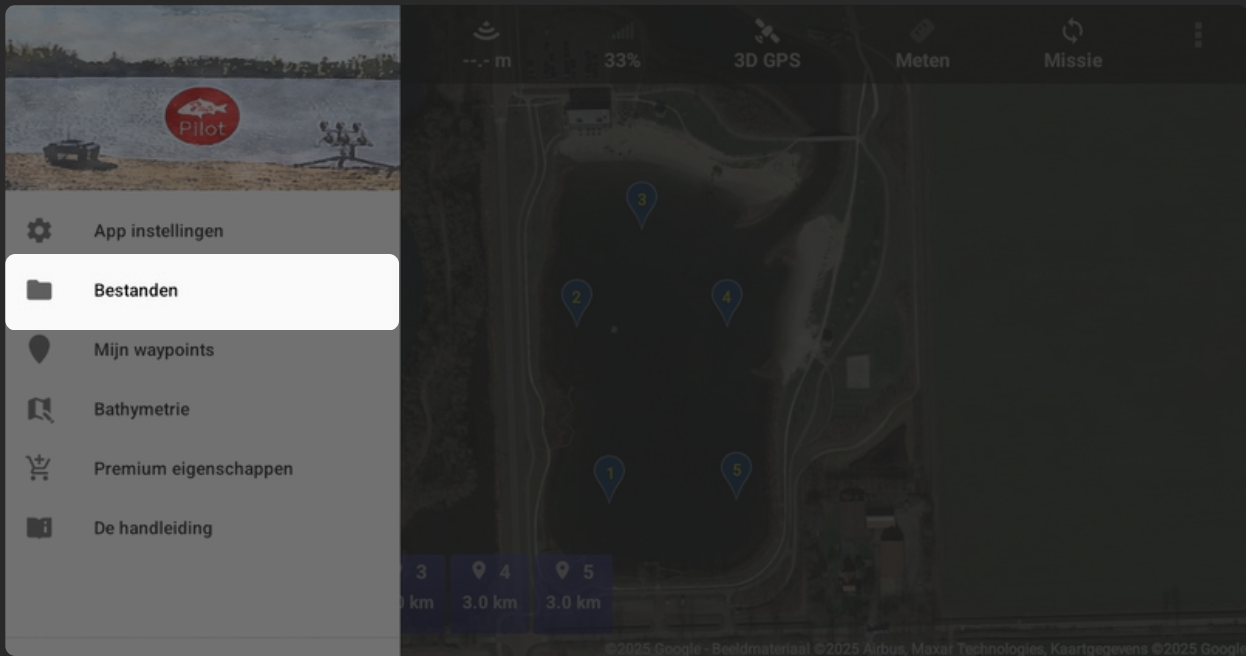


Backup, terugzetten & samenvoegen (database)



Backup, terugzetten & samenvoegen (database)

- Backup: exporteert de gehele waypoint-database naar /backup als waypoint-db-backup-YYYYMMDD-HHMMSS.db (CSV-formaat met *.db extensie)
- Restore: zet een backup volledig terug (overschrijft alles)
- Append: voegt een backup toe aan je huidige database (kan dubbele punten opleveren; handig voor het samenvoegen met een collega)
- Delete all: wist de hele database



Carp Pilot Pro – Premium functies



Premium activeren

- Menu → Premium features → kies:
- Abonnement (jaarlijks)
- All-inclusive (eenmalig levenslang)

Zorg voor internet bij aankoop

GPS & Mock GPS / Navionics

- Gebruik de nauwkeurige GPS van je boot in andere apps (bijv. Navionics)
- Activeer “Mock GPS” in de Premium-instellingen
- Start je andere app: de GPS-data komt nu van de boot in plaats van van je telefoon

WiFi-echo sounders integratie

Premium ondersteunt WiFi-echo sounders die diepte (en temperatuur) als NMEA0183 doorsturen. Carp Pilot Pro kan deze data loggen voor bathymetrie (dieptekaarten). De app zelf toont niet het sonarbeeld; gebruik de app van de echo sounder in splitscreen.

Live bathymetrie (dieptekaart maken)

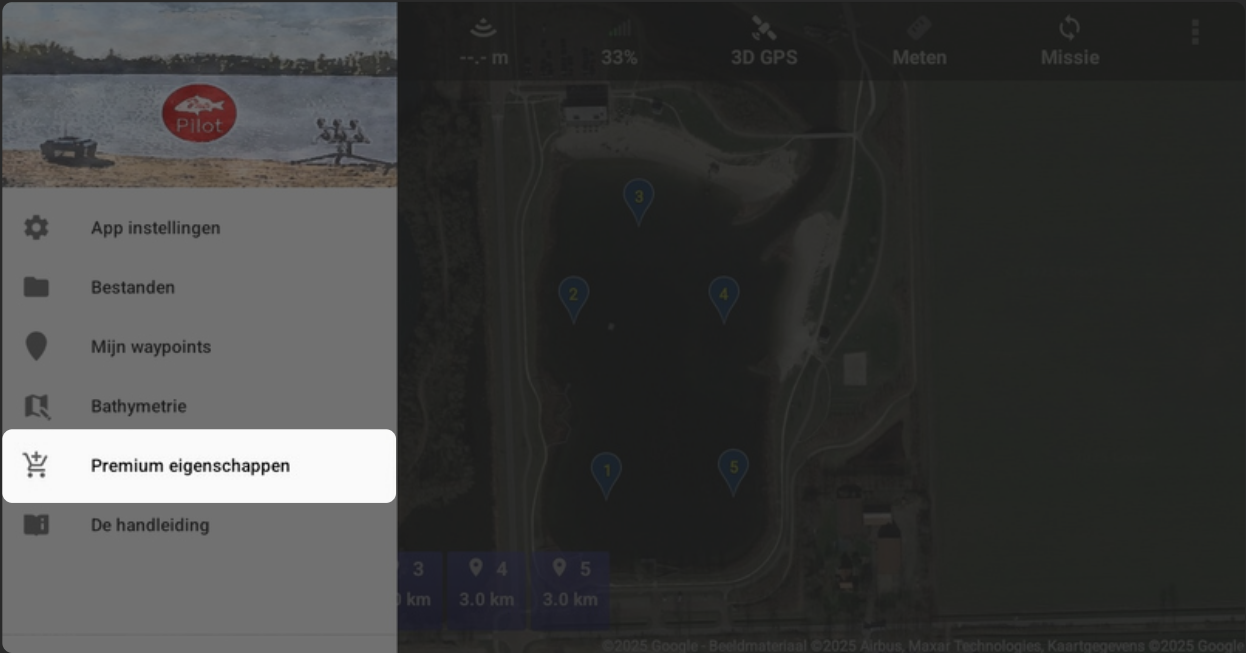
- Verbind met de WiFi-echo sounder / GPS van je boot
- Menu → Bathymetrie → Live mapping starten
- Vaar het gebied in rechte banen
- App tekent direct het raster en slaat logbestanden (CSV) op

4) Bathymetrie-editor (dieptekaart bewerken)

- Menu → Bathymetrie → kies een opgeslagen log (CSV)
- Combineer, bewerk of verwijder uitschieters
- Exporteer als KMZ om als overlay op je kaart te tonen

Zet overlay aan via Map overlay-knop:

- Kort tikken = lijst KMZ's, selecteer er één
- Lang tikken = overlay verwijderen



Carp Pilot Pro – Premium functies

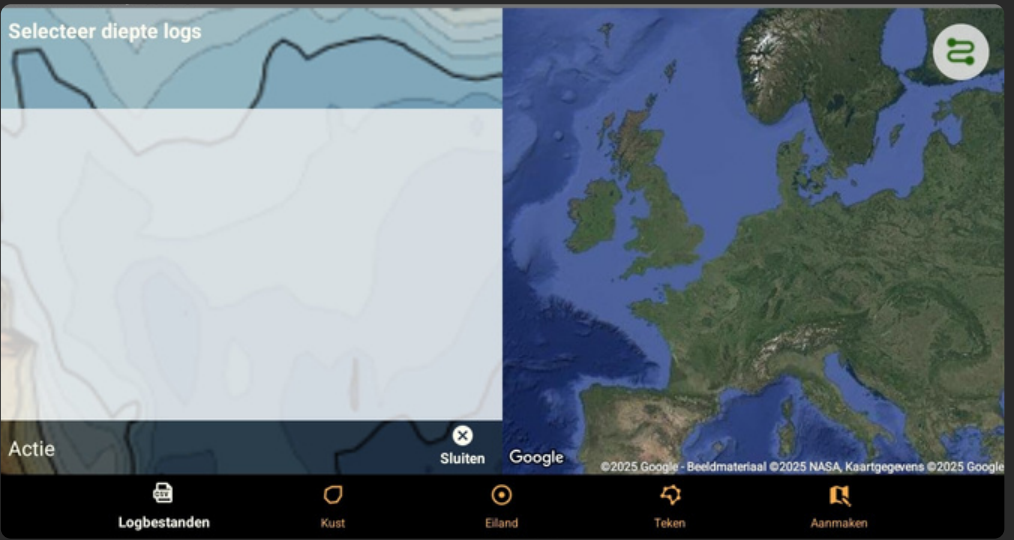
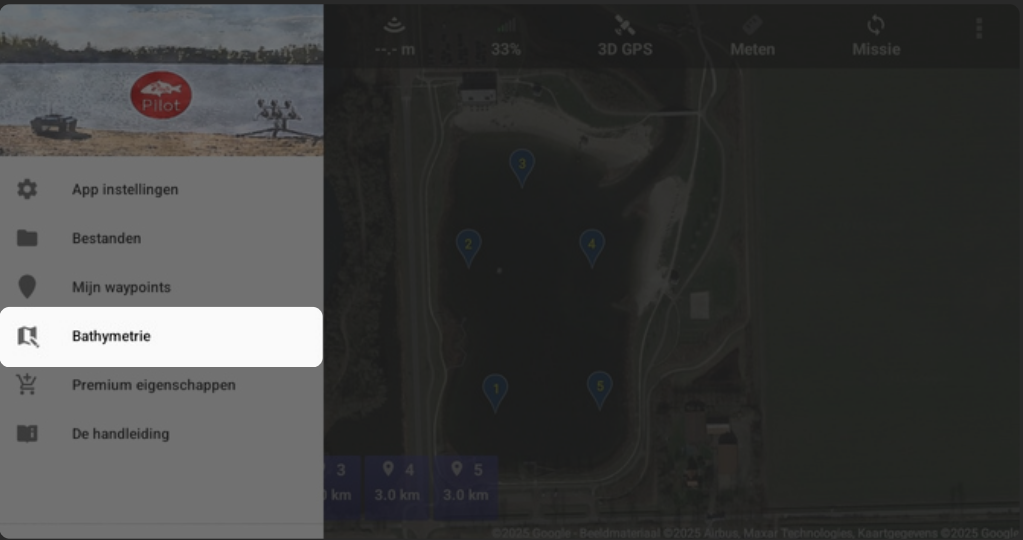


Goto+ (handsfree vissen)

- Extra modus naast gewone “Goto” (autopilot)
- Boot vaart naar gekozen punt, pauzeert, voert servo-acties uit (bijv. bak openen, verlichting, camera) en keert daarna terug of gaat door
- Je kunt de volgorde van servo-acties aanpassen of items wegslepen

Bathymetrie-instellingen (kwaliteit)

- Side lap: afstand tussen de lijnen (smaller = hogere resolutie, meer tijd/batterij)
- Driving direction: richting banen instellen (vermijd kruisingen met oever)
- Cross pass grid: gebied 2× in haaks raster voor maximale nauwkeurigheid
- De app toont bovenin de totale afstand → check batterij/tijd voor je uploadt naar de boot

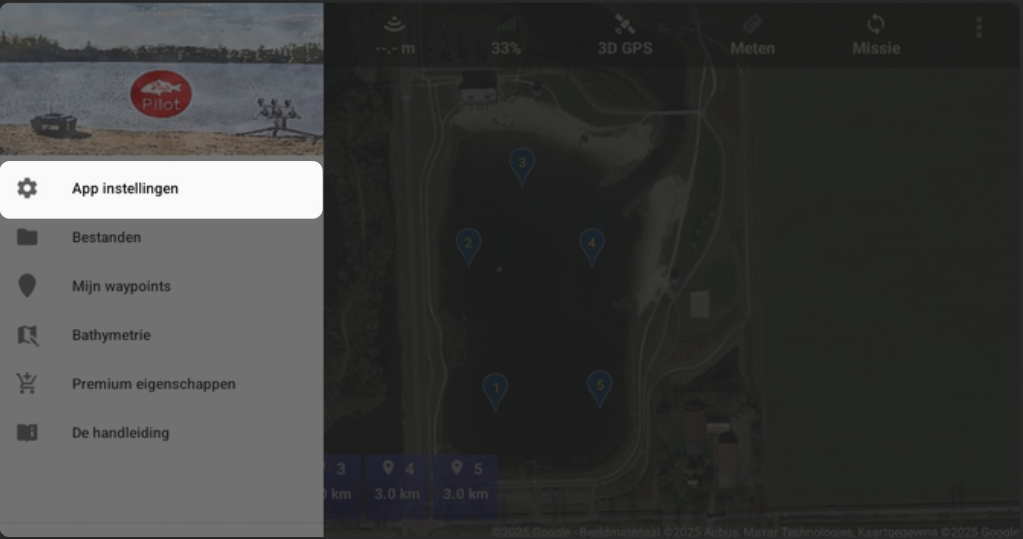


Offline kaarten & overlays

- Download gebieden (Opties → Download map) voor gebruik zonder internet.
- Toon/Verberg dieptekaarten via Map overlay-knop

Tips voor Premium gebruik

- Werk bij voorkeur met een tablet (10 inch) op statief voor beste overzicht
- Maak regelmatig backups van je logs
- Combineer Mock GPS met Navionics voor supernauwkeurige kaarten
- Gebruik Goto+ voor geautomatiseerd voeren/halen met servo-acties

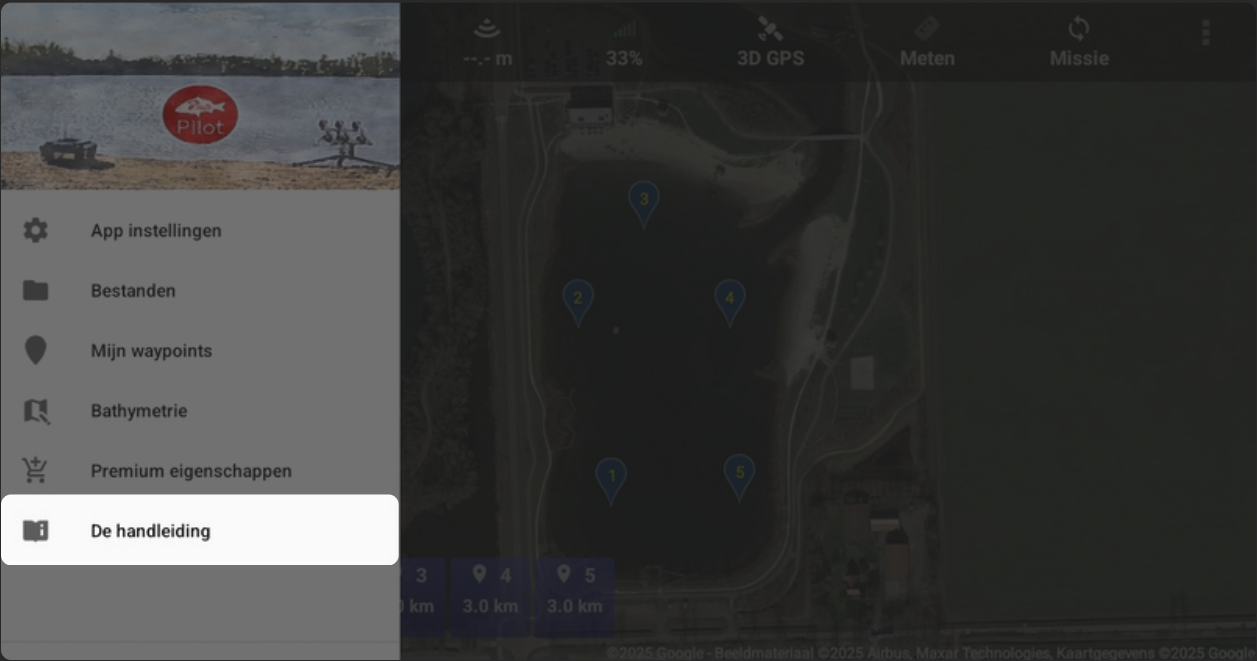


Uitgebreide handleiding



Wil je meer weten of alle functies stap voor stap terugzien? Check de uitgebreide handleiding in de app via:

- Menu → Handleiding → Handleiding



Probleemoplossing - Nanotec GPS



Probleem / Symptoom	Oorzaak	Oplossing
GPS-icoon: “No data”	Geen GPS-gegevens ontvangen	Check of Android WiFi/Bluetooth aan staat en verbonden is met juiste access point of GPS-bron; herstart Carp Pilot Pro.
GPS-icoon: “No fix”	GPS ontvangt wel data maar heeft geen fix	Ga naar open lucht, wacht tot 2D/3D-fix verschijnt; plaats GPS-antenne vrij van obstakels.
Boot-icoon grijs	Verlies van verbinding	Boot of GPS is uit; check stroomvoorziening; controleer WiFi/Bluetooth-verbinding.
Geen diepte zichtbaar bij live bathymetrie	Echo sounder niet ondersteund of niet juist verbonden	Gebruik een WiFi-echo sounder die NMEA0183 uitstuurt; check instellingen IP/poort; herstart verbinding.
Dieptekaart overlay verschijnt niet	KMZ niet goed opgeslagen of niet geselecteerd	Sla bestand opnieuw op in KMZ-map; via Map overlay-knop kort tikken en juiste kaart selecteren.
Overlay niet weg te krijgen	Overlay blijft actief	Lang tikken op Map overlay-knop om te verwijderen.
Bathymetrie logt niet	Premium niet actief of verkeerde bron	Controleer of Premium geactiveerd is; check WiFi-echo sounder of Mock GPS instellingen.
Mock GPS werkt niet in Navionics	Mock GPS niet juist ingeschakeld	Activeer Mock GPS in Premium-instellingen; controleer Android locatie-machtigingen.

Opmerkingen:
Controleer storingen altijd stap voor stap om de oorzaak vast te stellen. Lukt het probleem niet zelf op te lossen → neem contact op met de dealer en geef volledige gegevens door.

Probleemoplossing - Nanotec autopilot



Probleem / Symptoom	Oorzaak	Oplossing
App verbindt niet met boot	Verkeerde verbindingstype of IP/poort	Menu → Settings → Connection controleren; juiste USB/Bluetooth/TCP/UDP selecteren; IP/poort controleren.
Telemetrie-balk blijft leeg	Geen data uit autopilot	Check of autopilot aanstaat; kabel/adapter correct aangesloten; herstart autopilot en app.
Boot-icoon blijft geel	Slechts minimale GPS-fix (alleen handmatig varen)	Wacht tot EKF “satisfaction” bereikt is; GPS-antenne vrij van obstakels; gebruik Mavlink 2.
Return to Home vaart naar oever	Huis-icoon staat op land	Sleep huis-icoon vooraf het water in voordat je RTH gebruikt.
Motoren doen niets	Autopilot “disarmed”	Tik op arm/disarm-icoon tot wit (armed); check Ardupilot parameter ARMING_REQUIRE.
Joystick rood	Autopilot disarmed	Arming vereist; zie hierboven.
Automatic mode start altijd bij waypoint 1	Ardupilot parameter MIS_RESTART staat op 1	Verander MIS_RESTART naar 0 om route te starten vanaf gekozen waypoint.
Goto+ voert geen servo-acties uit	Servo-functies niet goed ingesteld of niet Premium	Stel servo-knoppen in; controleer Premium-status.
Dieptewaarden kloppen niet	Twee echo-sounders tegelijk (NMEA + WiFi)	Koppel maar één bron voor diepte aan de app; parallel gebruik wordt niet ondersteund.

Opmerkingen:
Controleer storingen altijd stap voor stap om de oorzaak vast te stellen. Lukt het probleem niet zelf op te lossen → neem contact op met de dealer en geef volledige gegevens door.

Garantie & Service



Bedankt voor je aankoop bij FishFun. Onze producten zijn ontworpen om jou jarenlang visplezier te bezorgen. Gebruik je de producten op de juiste manier, dan laten ze je niet in de steek.

Garantievoorwaarden

- Voerbotten (Nanotec-modellen): 24 maanden garantie vanaf de aankoopdatum
- Dieptemeters; GPS & handzenders: 12 maanden garantie vanaf de aankoopdatum

De garantie dekt o.a.:

- Elektronische onderdelen (motoren, verlichting, schakelaars)
- Mechanische onderdelen (behuizing, voerleppe, scharnieren)

Wat valt niet onder de garantie?

De volgende situaties zijn uitgesloten van garantie:

- Schade door vocht of binnendringend water
- Schade door onjuist of onzorgvuldig gebruik
- Valschade of schade door verkeerd opladen/adapters
- Accu's en antennes (dit zijn verbruiksartikelen)
- Schade na eigen reparaties of aanpassingen

⚠ Let op: Bij waterschade of verkeerd gebruik vervalt de garantie automatisch, ongeacht de leeftijd van het product

Problemen of vragen?

- Raadpleeg altijd eerst de handleiding; veel storingen zijn eenvoudig op te lossen
- Kom je er niet uit? Neem contact op met FishFun of je verkooppunt

Op zoek naar gebruikersvideo's?

[Check ons YouTube-kanaal voor uitleg, tips en tricks.](#)

Service nodig?

Plan eenvoudig een servicebeurt in via de QR-code hieronder



Contactgegevens fabrikant:

FishFun

✉ support@fishfun.nl

🌐 www.fishfun.nl

📍 FishFun, Franc 3, 8305 BS Emmeloord – Nederland

Ons team helpt je graag verder met tips, oplossingen of – indien nodig – het starten van een reparatieproces.