

FORCE® CURRENT

Käyttöopas

© 2025 Garmin Ltd. tai sen tytäryhtiöt

Kaikki oikeudet pidätetään. Tekijänoikeuslakien mukaisesti tätä opasta ei saa kopioida kokonaan tai osittain ilman Garmin kirjallista lupaa. Garmin pidättää oikeuden muuttaa tai parannella tuotteitaan sekä tehdä muutoksia tämän oppaan sisältöön ilman velvollisuutta ilmoittaa muutoksista tai parannuksista muille henkilöille tai organisaatioille. Osoitteessa www.garmin.com on uusimmat päivitykset ja lisätietoja tämän tuotteen käyttämisestä.

Garmin®, Garmin logo, ActiveCaptain® ja Force® ovat Garmin Ltd:n tai sen tytäryhtiöiden rekisteröityjä tavaramerkkejä Yhdysvalloissa ja muissa maissa. Näitä tavaramerkkejä ei saa käyttää ilman Garminin nimenomaista lupaa.

Wi-Fi® on Wi-Fi Alliance Corporationin rekisteröity merkki.

Sisällysluettelo

Tärkeää tietoa..... 1

Aloittaminen.....2

Moottorin asentaminen telineeseen.....	3
Keulamoottorin syvyyden säätäminen.....	4
Potkurin liikkumisvaran tarkistaminen.....	4
Virtaliitäntä.....	5
Moottorin siirtäminen säilytysasentoon.....	6
Moottorin siirtäminen käyttöasentoon.....	6
Moottorin irrottaminen telineestä.....	7
Käyttö.....	8
Tilan merkkivalo.....	8
Potkurin vaihtaminen.....	10

Kaukosäädin.....11

Kaukosäätimen näyttö.....	13
Valikon käyttäminen.....	14
Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen.....	14
Moottorin nopeuden säätäminen.....	14
Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain.....	15
Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti.....	15
Eletoiminnot.....	15
Ohjaaminen eletoiminnoilla.....	15
Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla.....	15
Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla.....	16
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen.....	16
Hihnan liittäminen.....	16
Kaukosäätimen kalibrointi.....	16
Kaukosäätimen pariliittäminen.....	17
Lisäkaukosäätimen pariliitos.....	17

Automaattiohjaus..... 18

Keulamoottorin kompassin kalibrointi.....	18
GPS-signaalin hakeminen.....	19

Automaattiohjauksen vasteen säätäminen.....	19
Nopeuden ylläpito.....	19
Sijainnin säilyttäminen.....	19
Kulkusuunnan ylläpito.....	19
Heading Hold toiminnan muuttaminen.....	20
Navigointi.....	20
Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen.....	20
Navigoinnin lopettaminen.....	20

Peruuttaminen.....20

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä.....	21
---	----

Reittipisteet.....21

Reittipisteen luominen.....	21
Navigointi reittipisteeseen.....	21
Reittipistetietojen tarkasteleminen.....	21
Reittipisteen nimen muokkaaminen....	21
Reittipisteen poistaminen.....	22

Reitit..... 22

Reitin navigoiminen.....	22
Reittitietojen tarkasteleminen.....	22
Reitin nimen muokkaaminen.....	22
Reitin poistaminen.....	22

Jäljet..... 23

Aktiivisen jäljen tallentaminen.....	23
Aktiivisen jäljen tyhjentäminen.....	23
Navigointi aktiivisen jäljen alkuun.....	23
Tallennetun jäljen navigoiminen.....	23
Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen.....	23
Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen.....	24
Tallennetun jäljen poistaminen.....	24

Asetukset..... 24

Keulamoottorin asetukset.....	24
Langattoman verkon asetukset.....	25
Akunhallinnan asetukset.....	25
Kaukosäätimen asetukset.....	25
Taustavaloasetukset.....	25

**Yhdistäminen mobiililaitteeseen
ActiveCaptain sovelluksella..... 25**

Yhdistäminen karttaplotteriin..... 26

**Yhteyden muodostaminen Garmin
kelloon..... 26**

Ohjelmistopäivitykset..... 26

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain
sovelluksella..... 27

MOB-tunniste..... 28

Hihnan tai karbiinisilmukan
kiinnittäminen..... 29
MOB-tunnisteen käynnistäminen ja
sammuttaminen..... 29
MOB-tunnisteen pariliittäminen Force
Current keulamoottoriin..... 29
MOB-tunnisteen ohittaminen..... 30
MOB-tunnisteen pariston
vaihtaminen..... 30

Power Steer polkimet..... 31

Poljinten kiinnittäminen kiskoihin..... 31
Ohjaaminen polkimilla..... 32
Ohjattavuuden kääntäminen..... 33
Polkimen vipujen käyttäminen..... 33
Polkimen vipujen toiminnon
muuttaminen..... 33
Poljinten pariliitos..... 33
Paristojen asettaminen polkimiin..... 34
Tilan merkkivalo..... 34

Huoltotarpeet ja -aikataulu..... 34

Vetoköyden vaihtaminen..... 35
Köyden kahvan asentaminen..... 36
Suoja-anodien tarkistaminen..... 37

Tekniset tiedot..... 38

Keulamoottori..... 38
Mitat..... 39
Moottorin työntövoima- ja
virrankulutustiedot..... 40
Kaukosäädin..... 42
MOB-tunniste..... 43
Power Steer polkimet..... 43

Mitat..... 44
Verkkoliitännät ja -palvelut..... 45

Tärkeää tietoa

VAROITUS

Lue lisätietoja varoituksista ja muista tärkeistä seikoista laitteen mukana toimitetusta *Tärkeitä turvallisuus- ja tuotetietoja* -oppaasta.

Keulamoottori on irrotettava kajakista ennen kajakin kuljettamista. Kajakin kuljettaminen keulamoottori telineessä saattaa johtaa onnettomuuteen, joka aiheuttaa vakavia vammoja ja omaisuusvahinkoja.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Ole varovainen, kun käytät keulamoottoria ja vedessä on esteitä, kuten puita, kareja, laitureita, paalutuksia ja muita veneitä.

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloida.

Pidä aina melaa mukanasi kajakissa, jotta pääset pois vedestä, jos keulamoottorissa ilmenee vika tai jokin muu ongelma estää moottorin käytön.

Kun peruutat kajakkia keulamoottorilla, kajakki saattaa ohjautua odottamattomalla tavalla, koska kajakin runko häiritsee moottorin työntövoimaa. Pysy valppaana ja tietoisena ympäristöstäsi, kun peruutat kajakkia moottorilla, jotta vältät törmäykset ja niistä mahdollisesti johtuvat vammat ja tuotevauriot.

HUOMIO

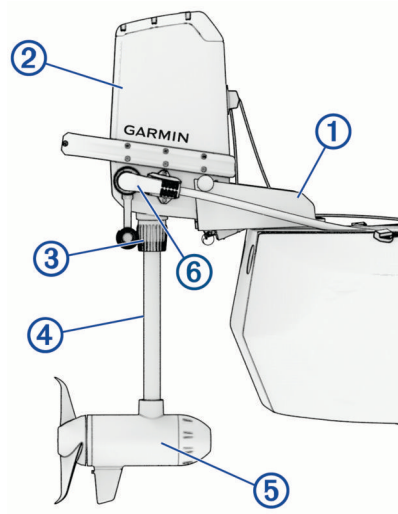
Kun kuljetat keulamoottoria, käytä aina ohjausjärjestelmän kotelon takana olevaa kahvaa ja tarkkaile potkurin moottoria ja potkuria, jotta ne eivät aiheuta vammoja tai omaisuusvahinkoja.

Varmista, että moottori on säilytysasennossa aina, ennen kuin astut kajakkiin tai poistut siitä. Kajakin ajaminen vahingossa moottorilla kajakkiin astumisen tai siitä poistumisen aikana saattaa aiheuttaa vammoja tai omaisuusvahinkoja.

HUOMAUTUS

Käytä Force Current keulamoottorissa tehokasta potkuria ainoastaan avovedessä. Tehopotkurin käyttäminen matalassa vedessä lisää potkurin vahingoittumisriskiä, jos moottori törmää vedenalaiseen esteeseen.

Aloittaminen



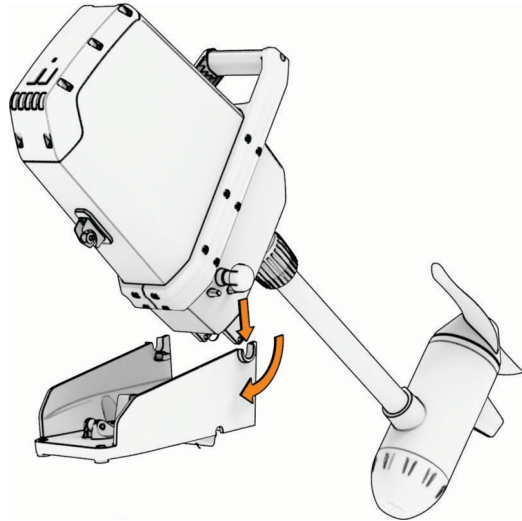
①	Teline
②	Ohjausjärjestelmä
③	Syvyyden säätörengas
④	Rikiputki
⑤	Potkurin moottori
⑥	Virtajohdon liitäntä

Moottorin asentaminen telineeseen

HUOMIO

Kun kuljetat keulamoottoria, käytä aina ohjausjärjestelmän kotelon takana olevaa kahvaa ja tarkkaile potkurin moottoria ja potkuria, jotta ne eivät aiheuta vammoja tai omaisuusvahinkoja.

- 1 Löysää tarvittaessa keulamoottorin molemmilla puolilla olevia kääntönuppeja.
- 2 Laske moottori telineeseen noin 45 asteen kulmassa niin, että moottorin kääntönupit kohdistuvat telineen kääntönuppiinnikkeiden kanssa.



- 3 Anna moottorin asettua pystyasentoon.
- 4 Kiristä moottorin molemmilla puolella olevia nuppeja niin pitkälle kuin ne menevät.
- 5 Vedä vetoköysi osittain moottorin ohjausjärjestelmän etuosassa olevaan silmukkaan ja vedä köyden yläosaa, kunnes se asettuu silmukkaan.

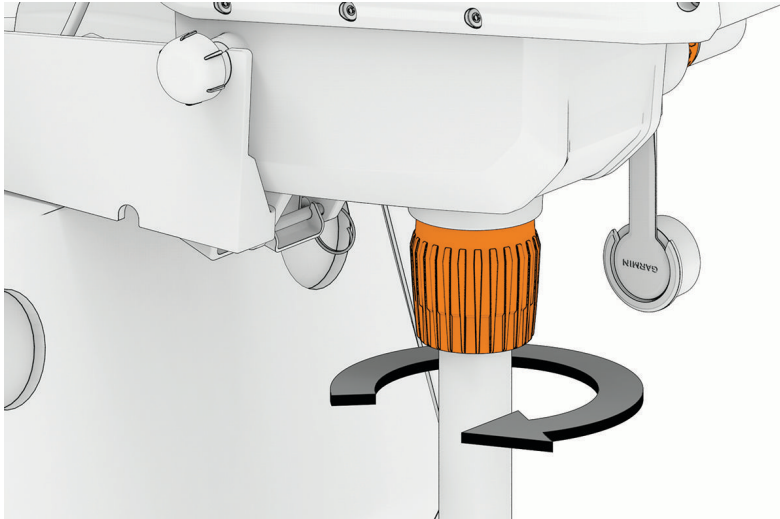


Keulamoottorin syvyyden säätäminen

⚠ VAROITUS

Varmista ennen moottorin syvyyden asettamista, että potkurilla on riittävästi tilaa rikiputken koko kierroksella (*Potkurin liikkumisvaran tarkistaminen, sivu 4*).

- 1 Löysää ohjausjärjestelmän kotelon alaosan rengasta.



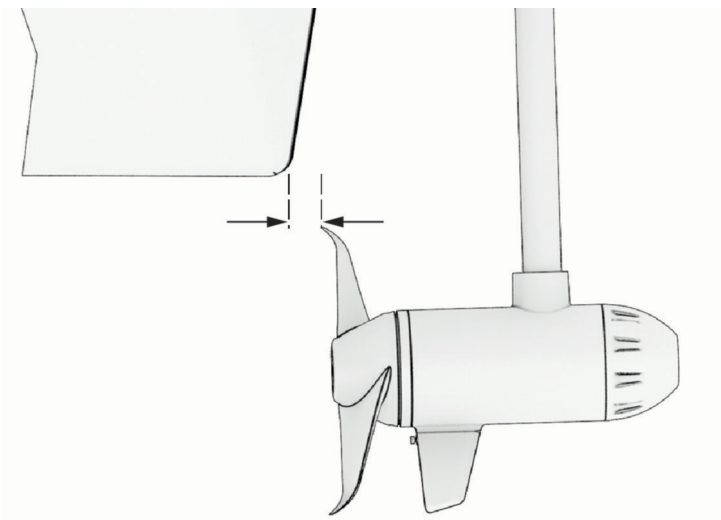
- 2 Lisää tai vähennä keulamoottorin syvyyttä.
- 3 Kun olet asettanut moottorin haluamaasi syvyyteen, kiristä ohjausjärjestelmän kotelon alaosan rengas.

Potkurin liikkumisvaran tarkistaminen

⚠ VAROITUS

Varmista ennen keulamoottorin käynnistämistä, että potkurin ja rungon välillä on riittävästi liikkumisvaraa rikiputken koko kierroksella. Jos moottori asennetaan niin, että potkurin ja rungon välillä ei ole riittävästi tilaa, tuloksena voi olla vammoja ja omaisuusvahinkoja potkurin osuessa runkoon käytön aikana.

- 1 Tarkista liikkumisvara pyörittämällä potkurin moottoria manuaalisesti niin, että rikiputki kääntyy koko kierroksen.



- 2 Säädä moottorin syvyyttä tarvittaessa, jotta potkurin ja rungon väliin jää riittävästi tilaa (*Keulamoottorin syvyyden säätäminen, sivu 4*).

Virtaliitäntä

⚠ VAROITUS

Vakavien vammojen ja omaisuusvahinkojen välttämiseksi virrankatkaisimen on oltava OFF-asennossa, ennen kuin liität siihen keulamoottorin virtajohdon.

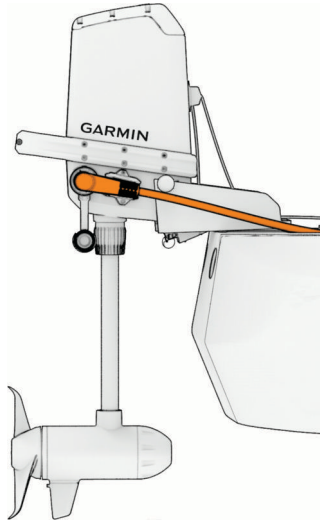
Kytke virtajohdon plusnapa (+) virrankatkaisimen tai 40 A:n (jatkuva) sulakkeen kautta. Johdon kytkeminen ilman virrankatkaisinta tai sulaketta saattaa aiheuttaa johdossa oikosulun ja sen myötä ylikuumenemisen ja tulipalon.

HUOMAUTUS

Force Current keulamoottori on kytkettävä 12 tai 24 VDC:n akkuun. Moottorin kytkeminen muuhun jännitteeseen saattaa heikentää suorituskykyä tai vaurioittaa tuotetta.

- 1 Kytke keulamoottorin virtajohto akkuun. Vedä punainen johto (+) 40 A:n (jatkuva) virrankatkaisijan kautta.
- 2 Paljasta virtaliitin kääntämällä keulamoottorin suojusta neljänneskierros vastapäivään.
- 3 Aseta virtajohto kajakin suuntaisesti ja työnnä liitäntä kokonaan paikalleen.

HUOMAUTUS: varmista, että virtajohdon liitännän lukitusholkki on avatussa asennossa, ennen kuin kytket liitännän moottoriin.

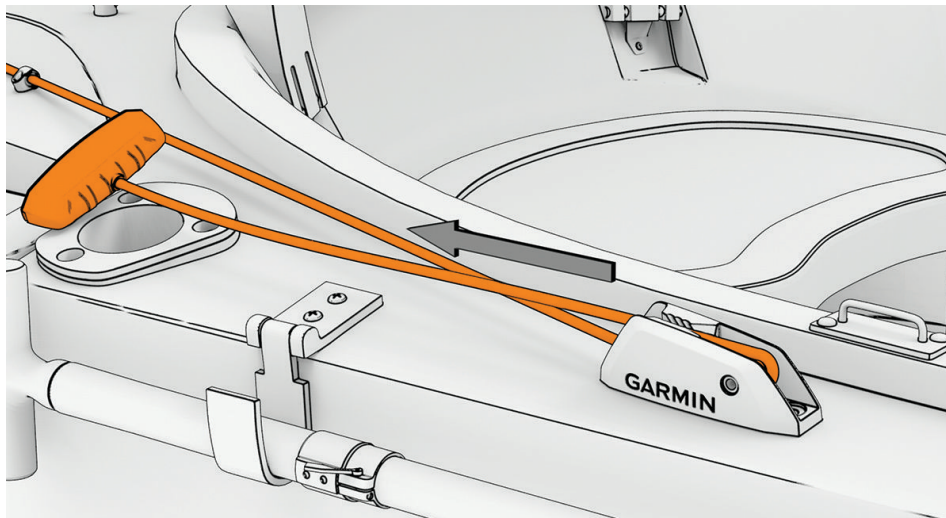


Virtajohdon vedonpoisto asettuu moottorin kotelossa olevaan pidikkeeseen.

- 4 Lukitse virtajohdon lukitusholkki paikalleen kääntämällä sitä neljänneskierros myötäpäivään.

Moottorin siirtäminen säilytysasentoon

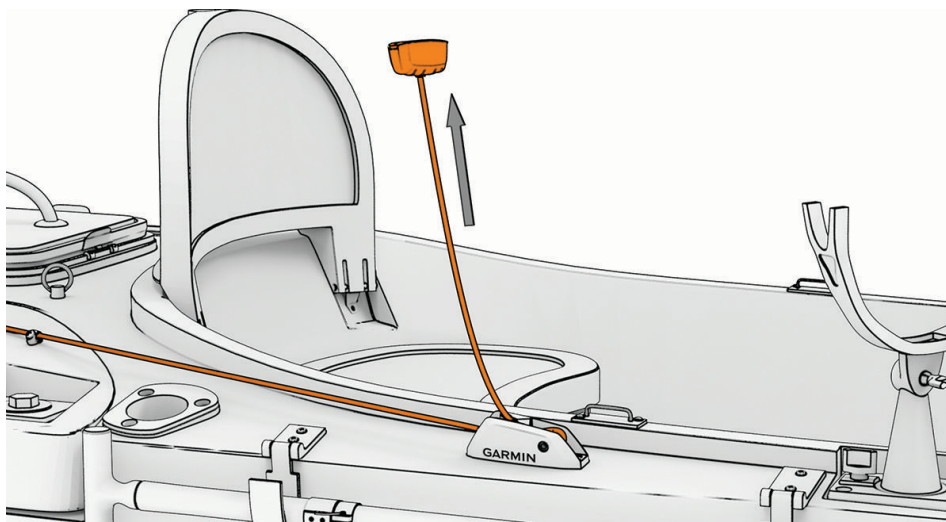
- 1 Nosta potkurin moottori vedestä vetämällä köyden kahvaa moottoria kohti.
- 2 Laske köyttä, jotta se tarttuu knaappiin, ja löysää hitaasti.



Köysi on tukevasti ja tiukalla knaapissa, ja moottori pysyy säilytysasennossa.

Moottorin siirtäminen käyttöasentoon

- 1 Vapauta köysi knaapista vetämällä kahvaa ylös- ja taaksepäin.



- 2 Laske potkurin moottori veteen löysäämällä köyttä hitaasti, kunnes moottori pysähtyy. Telineen salpa tarttuu lukitustappiin ja pitää moottorin käyttöasennossa.

Moottorin irrottaminen telineestä

Katkaise virta moottorista virrankatkaisimella ja irrota virtajohto, ennen kuin irrotat moottorin telineestä.

Ennen kuin irrotat moottoria telineestä, siirrä moottori käyttöasentoon ([Moottorin siirtäminen käyttöasentoon](#), sivu 6) tai irrota köysi knaapista ja tue moottoria ohjausjärjestelmän kotelon takana olevasta kahvasta.

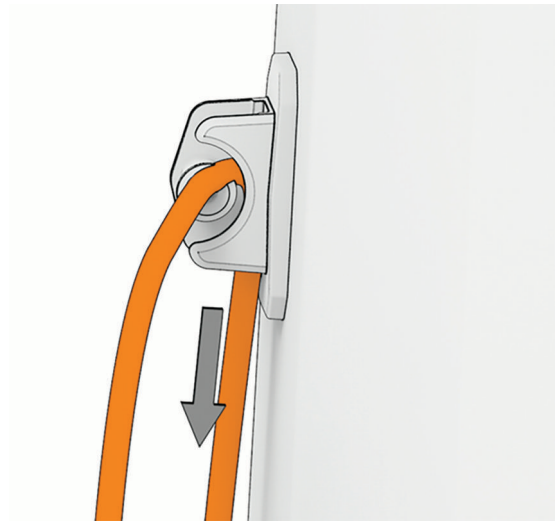
⚠ VAROITUS

Keulamoottori on irrotettava kajakista ennen kajakin kuljettamista. Kajakin kuljettaminen keulamoottori telineessä saattaa johtaa onnettomuuteen, joka aiheuttaa vakavia vammoja ja omaisuusvahinkoja.

⚠ HUOMIO

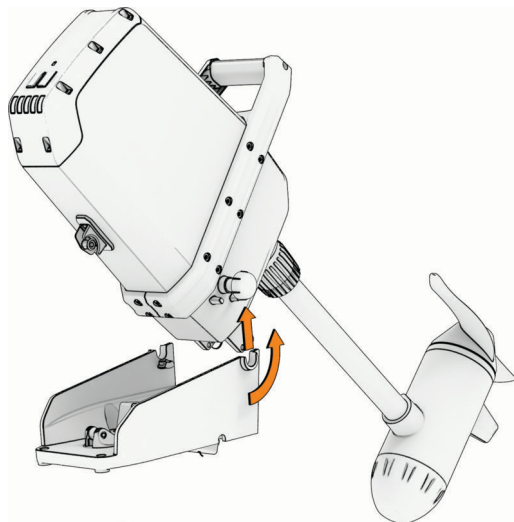
Kun kuljetat keulamoottoria, käytä aina ohjausjärjestelmän kotelon takana olevaa kahvaa ja tarkkaile potkurin moottoria ja potkuria, jotta ne eivät aiheuta vammoja tai omaisuusvahinkoja.

- 1 Vedä köyden yläosa osittain ulos moottorin ohjausjärjestelmän etupuolella olevan reivireiän avoimelta puolelta ja vedä köyden alaosa, kunnes se liukuu ulos reivireiästä.



- 2 Kierrä moottorin molemmilla puolella olevat nupit auki niin pitkälle kuin ne aukeavat.
- 3 Kallista moottori noin 45 asteen kulmaan sen takana olevasta kahvasta.

Jos moottori on käyttöasennossa, telineen salpa on vapautettava vetämällä köydestä ylöspäin, ennen kuin moottoria voi kallistaa.



- 4 Nosta moottori pois telineestä molemmiin käsiin.

Käyttö

Kaikkia keulamoottorin ominaisuuksia voi hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin, sivu 11*).

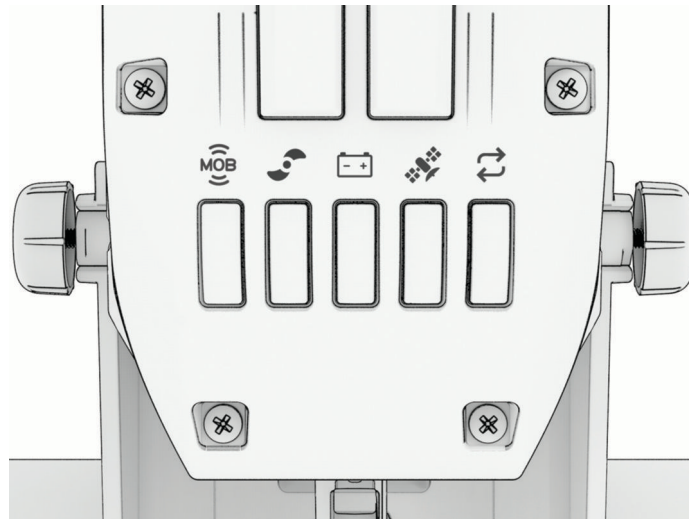
Tiettyjä Force Current keulamoottorin ominaisuuksia voi ohjata kaukosäätimen lisäksi seuraavilla laitteilla:

- Power Steer polkimilla, jotka toimitetaan joidenkin mallien mukana (*Power Steer polkimet, sivu 31*).
- mobiililaitteen ActiveCaptain® sovelluksella (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 25*).
- yhteensopivalla Garmin® karttaplotterilla (*Yhdistäminen karttaplotteriin, sivu 26*).¹
- yhteensopivalla Garmin kellolla (*Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon, sivu 26*).

Lisätietoja keulamoottorin ohjaamisesta kellolla tai karttaplotterilla on kyseisen laitteen käyttöoppaassa.

Tilan merkkivalo

Keulamoottorin yläpaneelin merkkivalot osoittavat moottorin tilan.



¹ Tietty ECHOMAP™ Ultra ja ECHOMAP UHD karttaplotterit, joihin ei saa enää ohjelmistopäivityksiä, eivät tue joitakin Force Current keulamoottorin toimintoja. Keulamoottorin alkumääritys on tehtävä kaukosäätimellä.

	Mies yli laidan -tunniste (MOB) (MOB-tunniste, sivu 28): • Yhtäjaksoinen vihreä: MOB-tunniste on yhdistetty. • Vilkkuva punainen: MOB-tunnisteen yhteys on katkennut. Potkuri on sammutettu. HUOMAUTUS: kun MOB-tunnisteen yhteys on palautettu, ennen kuin potkuri voidaan käynnistää, MOB-tunnisteen painiketta  on painettava tai sivuutettava kaukosäätimen tai yhdistetyn kartta-plotterin ilmoitus. • Yhtäjaksoinen punainen: MOB-tunnistetta ei ole yhdistetty. Potkuri on sammutettu. • Vilkkuva keltainen: MOB-tunnistetta ei ole yhdistetty ja MOB Tag Override Mode on käytössä. Potkuri on käytössä (MOB-tunnisteen ohittaminen, sivu 30).
	Potkurin ja autopilotin tila: • Yhtäjaksoinen vihreä: potkuri on käytössä. • Vilkkuva vihreä: autopilottitila on käytössä. • Ei pala: potkuri on sammutettu.
	Akun tila: • Yhtäjaksoinen vihreä: akku on täynnä. • Yhtäjaksoinen oranssi: akun varaus on keskitasoinen. • Yhtäjaksoinen punainen: akun varaus on vähissä. • Vilkkuva punainen: akun varaus on kriittisen matala. HUOMAUTUS: akkutason ilmaisin on oletuksena optimoitu litiumrautafosfaattiakuiille (Akunhallinnan asetukset, sivu 25).
	GPS-tila: • Yhtäjaksoinen vihreä: moottorin GPS-signaali on vahva. • Yhtäjaksoinen keltainen: moottorin GPS-signaali on heikko. • Yhtäjaksoinen punainen: moottorilla ei ole GPS-signaalia.
	Tila: • Yhtäjaksoinen vihreä: ei virheitä. • Yhtäjaksoinen sininen: moottori on pariliitostilassa. • Yhtäjaksoinen punainen: virhe on tapahtunut². • Vilkkuva punainen: kriittinen virhe on tapahtunut.
Kaikki	Vuorotteleva vilkkuva vihreä: moottori, kaukosäädin tai polkimet asentavat ohjelmistopäivitystä.

² Virheiden ratkaisemisen jälkeen moottori on ehkä sammutettava ja käynnistettävä uudelleen, jotta virheen merkkivalo sammuu.

Potkurin vaihtaminen

VAROITUS

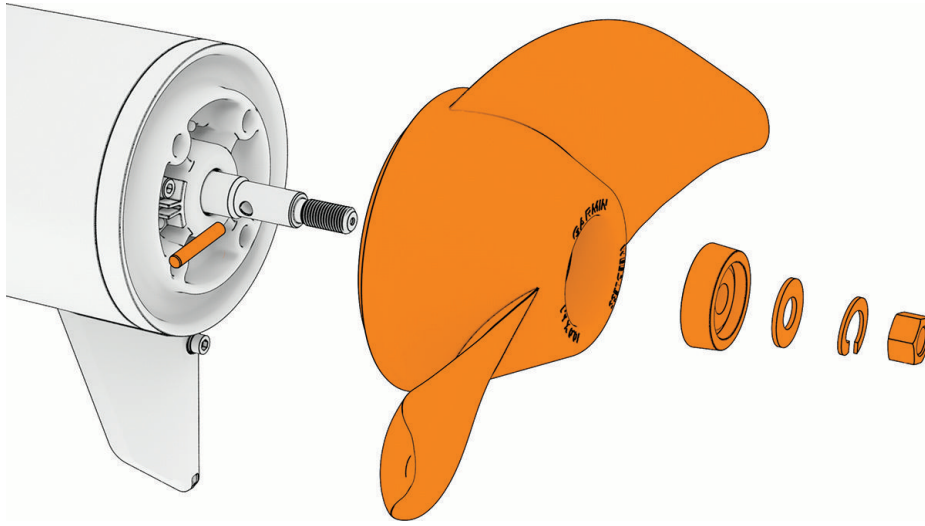
Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria.

HUOMAUTUS

Käytä Force Current keulamoottorissa tehokasta potkuria ainoastaan avovedessä. Tehopotkurin käyttäminen matalassa vedessä lisää potkurin vahingoittumisriskiä, jos moottori törmää vedenalaiseen esteeseen.

Force Current keulamoottorin mukana toimitetaan tehokas potkuri ja vesiheinäpotkuri. Noudata näitä ohjeita, kun vaihdat potkuria.

- 1 Irrota potkurin kiinnitysmutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella.



- 2 Irrota potkuri ja siirrä lukituslaatta, litteä aluslaatta ja suoja-anodi sivuun.
- 3 Varmista, että tappi on paikallaan potkurin moottorin rikiputkessa. Vaihda se tarvittaessa.
- 4 Asenna uusi potkuri.
- 5 Aseta anodi, litteä aluslaatta, lukituslaatta ja mutteri takaisin potkurin moottorin rikiputkeen.
- 6 Kiinnitä potkuri kiristämällä mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella tiukkuuteen 16.27 N-m (12 lbf-ft).

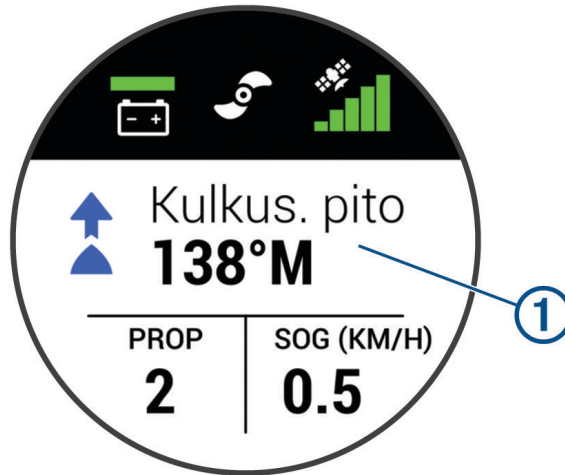
Kaukosäädin



Painike	Kuvaus
	Käynnistä ja sammuta kaukosäädin painamalla painiketta pitkään.
	Ota käyttöön vakionopeussäädin painamalla ja aseta asetukseksi nopeus pohjan suhteen (SOG) (<i>Nopeuden ylläpito, sivu 19</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa vakionopeussäätimen käytöstä ja palata manuaaliseen nopeuden hallintaan.
	Painamalla kahdesti voit ottaa potkurin käyttöön ja asettaa sen täyteen nopeuteen. Painamalla uudelleen voit palata edelliseen nopeuteen ja potkurin tilaan.
	Painamalla voit käyttää manuaalista ohjausta (<i>Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti, sivu 15</i>). Painamalla pitkään voit ohjata eletoiminnoilla (<i>Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 15</i>).
	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 14</i>). Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 20</i>).
	Painamalla voit käyttää valikkoa (<i>Valikon käyttäminen, sivu 14</i>). Painamalla valikossa  -painiketta voit valita valikkokohdan ja painamalla  -painiketta voit palata takaisin tallentamatta. Painamalla ankkurilukituksessa voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia eteen- tai taaksepäin tai vasemmalle tai oikealle 1,5 metrin (5 jalan) tarkkuudella. Kun käytät kulkusuunnan pitoa tai manuaalista ohjausta, painamalla  ja  -painiketta voit kääntyä yhden asteen tarkkuudella ja painamalla pitkään voit ohjata viiden asteen tarkkuudella. Painamalla  ja  -painiketta voit muuttaa nopeutta portaittain ja painamalla pitkään portaattomasti. Kun nopeus on nollassa, voit siirtyä peruutusvaihteelle painamalla  (<i>Peruuttaminen, sivu 20</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön kulkusuunnan pidon. Kulkusuunnan pito säilyttää nykyisen kulkusuunnan keulamoottorin avulla (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 19</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla pitkään voit asettaa kulkusuunnan pidon osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Eletoiminnot, sivu 15</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 19</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. Painamalla pitkään voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla, sivu 16</i>).
	Avaa valikko painamalla tätä. Sulje valikko painamalla tätä.
	Merkitse reittipiste painamalla.
1–4	Painamalla voit avata painikkeeseen liitetyn Garmin karttaplotterin pikavalinnan. ³

³ Edellyttää yhteyttä yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Ohjeet ovat karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näyttö



①	Näyttää keulamoottorin käyttötilan. Esimerkiksi manuaalisessa ohjauksessa näytössä näkyy teksti Manual, ja kun kulkusuunnan pito on käytössä, näytössä näkyy teksti Heading Hold sekä asetettu kulkusuunnan pidon piste asteina.
	Näyttää keulamoottorin akun tilan. Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. HUOMAUTUS: akun varauksen ilmaisin on optimoitu oletusarvoisesti litiumrautafosfaattiakuille (Akunhallinnan asetukset, sivu 25). VIHJE: voit muuttaa keulamoottorin akun tilan ulkoasua siten, että jännite näkyy lukuna eikä kuvakeena (Keulamoottorin asetukset, sivu 24). Voit tarkistaa kaukosäätimen paristojen tilan painamalla
	Näyttää potkurin tilan. Valkoinen ja pyörii: potkuri on ajovaihteella. Punainen ja pyörii: potkuri on peruutusvaihteella. ⁴ Ei pyöri: potkuri on käynnissä ja nopeus on asetettu nollaan. Ei näy: potkuri ei käy.
	Näyttää keulamoottorin GPS-signaalin voimakkuuden.
PROP	Näyttää potkurin nopeustason (Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 14). Kun potkuri on aktiivisella peruutusvaihteella, nopeus näkyy punaisena. ⁴ HUOMAUTUS: potkurin nopeus ei näy, kun moottori käyttää vakionopeussäädintä.
SOG	Näyttää mitatun nopeuden pohjan suhteen (SOG).

⁴ Peruutettaessa moottori pitää kovempaa ääntä, tuottaa vähemmän työntövoimaa eikä ole yhtä tehokas kuin ajovaihteella.

Valikon käyttäminen

Kaukosäätimen valikkoa voi käyttää valikko- ja nuolipainikkeilla.

- Avaa valikko painamalla -painiketta.
- Voit liikkua valikkokohtien välillä painamalla - ja -painiketta.
- Voit valita valikkokohdan painamalla -painiketta.
- Voit palata edelliseen valikkokohtaan painamalla -painiketta.
- Voit sulkea valikon painamalla -painiketta tai painamalla toistuvasti -painiketta, kunnes palaat päänäyttöön.

Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen

VAROITUS

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

- 1 Aseta keulamoottori tarvittaessa käyttöasentoon ([Moottorin siirtäminen käyttöasentoon, sivu 6](#)).

HUOMAUTUS: potkuri ei pyöri, kun keulamoottori on säilytysasennossa.

- 2 Käynnistä potkuri painamalla kaukosäätimen kuvaketta .

- 3 Sammuta potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.

Moottorin nopeuden säätäminen

Kiihdytä tai hidasta painamalla kaukosäätimen kuvakkeita  tai .

Manuaalisessa tilassa kaukosäätimen PROP-kentässä näkyvä potkurin nopeus vaihtelee säätöjen mukaan.

Vakionopeussäätimen tilassa senhetkinen tavoitenopeus näkyy keulamoottorin kaukosäätimen näytöllä ja se muuttuu säätöjen mukaan.

HUOMAUTUS: nopeuden muuttaminen kaukosäätimellä manuaalisessa tilassa ei automaattisesti käynnistä potkuria. Potkuri on käynnistettävä painamalla kaukosäätimen painiketta .

Täyden nopeuden vaihtaminen

- 1 Paina kaukosäätimen -painiketta kahdesti.

Keulamoottorin potkuri kiihdyttää nopeasti täyteen nopeuteen.

- 2 Voit palauttaa potkurin aiemman nopeuden painamalla -painiketta.

VIHJE: kun ajat täydellä nopeudella, voit vähentää potkurin nopeutta vähitellen painamalla kaukosäätimen -painiketta.

Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain

VAROITUS

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Keulamoottorin potkuria tulee käyttää moottori osittain vedessä vain tietyissä tilanteissa, esimerkiksi kun ajat vesikasvillisuuden tai vedenalaisten esteiden yllä. Muutoin pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin ihmisiin ja aiheuttaa vakavia vammoja.

HUOMIO

Ennen kuin nostat moottorin osittain vedestä, sinun on painettava kaukosäätimen  varmistaaksesi, että moottori on manuaalisessa tilassa. Moottorin nostaminen vedestä autopilottitilassa voi aiheuttaa moottorin tai kajakin odottamattomia liikkeitä, mikä voi johtaa henkilö- tai materiaalivahinkoihin.

HUOMAUTUS

Käytä Force Current keulamoottorissa tehokasta potkuria ainoastaan avovedessä. Tehopotkurin käyttäminen matalassa vedessä lisää potkurin vahingoittumisriskiä, jos moottori törmää vedenalaiseen esteeseen.

- 1 Kun keulamoottori on käyttöasennossa, nosta moottoria hitaasti vetokahvasta, kunnes se on niin ylhäällä, että pystyt ohittamaan vesikasvillisuuden tai esteen.
Jos nostat moottorin liian ylös vedestä, potkuri sammuu automaattisesti.
- 2 Käynnistä potkuri ja määritä esteen ohittamiseen tarvittava nopeus.
- 3 Kun olet ohittanut esteen, laske moottori hitaasti takaisin käyttöasentoon.

Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti

Manuaalisessa tilassa keulamoottorin suuntaa ja nopeutta voi säätää tarpeen mukaan.

HUOMAUTUS: keulamoottori on oletusarvoisesti manuaalisessa tilassa, kun se käynnistetään.

- 1 Paina tarvittaessa .
- 2 Ohjaa painamalla  ja .

VIHJE: ohjaaminen onnistuu myös eletoiminnoilla ([Ohjaaminen eletoiminnoilla](#), sivu 15).

Eletoiminnot

Voit käyttää perämoottoria osoittamalla kaukosäätimellä tai liikuttamalla sitä. Perämoottorin kompassi on kalibroitava ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 18), ja samoin kaukosäätimen kompassi ([Kaukosäätimen kalibrointi](#), sivu 16), ennen kuin eletoimintoja voi käyttää.

Ohjaaminen eletoiminnoilla

Moottoria voi ohjata osoittamalla kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen](#), sivu 14).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Ohjaa paapuurin tai tyyrpuurin suuntaan osoittamalla kaukosäätimellä vasemmalle tai oikealle samalla, kun pidät -painiketta painettuna.
- 4 Lopeta ohjaus vapauttamalla -painike.

Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla

Voit säätää kulkusuunnan pitoa liikuttamalla kaukosäädintä ([Kulkusuunnan ylläpito](#), sivu 19).

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen](#), sivu 14).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Osoita kaukosäätimellä suuntaa, johon haluat säätää kulkusuuntaa.
- 4 Aseta kulkusuunta vapauttamalla -painike.

Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla

Kun käytät ankkurilukitusta, voit säätää sijaintiasi liikuttamalla kaukosäädintä (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 19*).

- 1 Paina  pitkään.
- 2 Osoita kaukosäätimellä suuntaan, johon haluat siirtää sijaintiasi.
Sijaintisi siirtyy 1,5 m (5 jalkaa) osoittamaasi suuntaan.
- 3 Vapauta .
- 4 Toista tätä, kunnes olet haluamassasi sijainnissa.

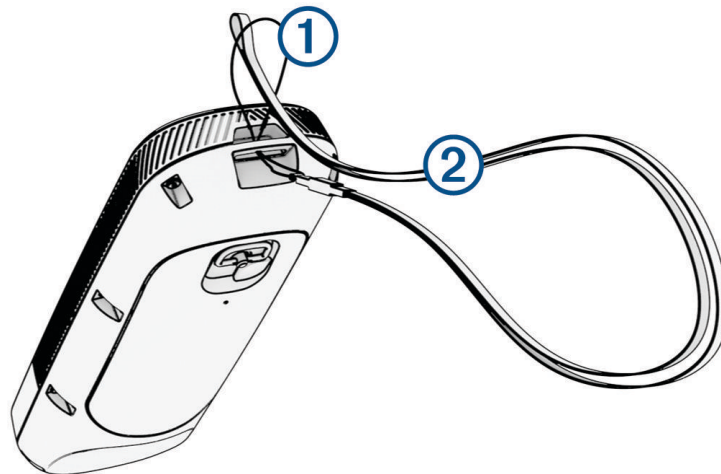
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen

Kaukosäädin tarvitsee kaksi AA-paristoa (eivät sisälly toimitukseen). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Kierrä D-rengasta vastapäivään ja avaa kansi vetämällä ylöspäin.
- 2 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 3 Sulje paristolokeron kansi ja kierrä D-rengasta myötäpäivään.

Hihnan liittäminen

- 1 Pujota hihnan lenkki ① kaukosäätimen taustapuolen aukosta.



- 2 Pujota hihnan toinen pää ② lenkistä ja vedä tiukalle.
- 3 Tarvittaessa voit kiinnittää hihnan käytön ajaksi kaulaan tai ranteeseen.

Kaukosäätimen kalibrointi

HUOMAUTUS

Kalibroi sähköinen kompassi ulkona. Älä seiso lähellä kohteita, jotka vaikuttavat magneettikenttiin, kuten ajoneuvot, rakennukset ja jännitelinjat, jotta suuntima olisi mahdollisimman tarkka.

Kaukosäätimen kompassi on kalibroitava, jotta moottoria voi ohjata eletoiminnoilla. Jos eletoiminnot eivät toimi oikein kalibroinnin jälkeen, sen voi toistaa niin usein kuin tarvitaan.

- 1 Valitse  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Valitse **Start** ja seuraa näytön ohjeita.

Kaukosäätimen pariliittäminen

Kaukosäädin pariliitetään keulamoottoriin tehtaalla. Seuraa näitä vaiheita, jos se on pariliitettävä uudelleen.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin kuvaketta  kolme kertaa.
Kuvakkeen  tilan LED-valo palaa sinisenä, kun moottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo kaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorista.
- 4 Käynnistä kaukosäädin.
- 5 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Kaukosäätimessä näkyy hetken päästä Pairing Complete.

Lisäkaukosäätimen pariliitos

Keulamoottoriin voi yhdistää kerralla enintään kaksi kaukosäädintä.

Yhdistä toinen kaukosäädin seuraamalla näitä vaiheita ensiksi yhdistetyllä kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Valitse keulamoottoriin yhdistetyssä kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Tuo lisäkaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Käynnistä lisäkaukosäädin.
- 5 Valitse lisäkaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair**.
Device Found näkyy ensimmäisessä kaukosäätimessä. Pairing Complete ilmestyy muutaman sekunnin kuluttua toiseen kaukosäätimeen.

Automaattiohjaus

⚠ VAROITUS

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Varmista ennen automaattiohjaustoimintojen aktivointia, että moottori on täysin käyttöasennossa ja telineen salpa on kiinni. Kajakki saattaa liikkua odottamattomasti, jos automaattiohjaustoiminto aktivoidaan ennen moottorin kiinnittämistä käyttöasentoon, ja se saattaa aiheuttaa vakavia vammoja tai omaisuusvahinkoja.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyynessä ja esteettömässä avovedessä.

⚠ HUOMIO

Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Force Current keulamoottori tukee automaattiohjauksen ominaisuuksia, kuten valmiin reitin seuraamista, kulkusuunnan pitoa ja sijainnin pitoa.

Keulamoottorin kompassi on kalibroitava, ennen kuin automaattiohjauksen ominaisuuksia voi käyttää (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 18*). Automaattiohjaustilan aktivointi edellyttää GPS-signaalia (*GPS-signaalin hakeminen, sivu 19*).

Automaattiohjaustiloja voi aktivoida ja hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin, sivu 11*). Tiettyjä automaattiohjauksen ominaisuuksia voi hallita muilla yhteensopivilla laitteilla (*Käyttö, sivu 8*).

VIHJE: joissakin tilanteissa automaattiohjaustilat saattavat aiheuttaa odotettua enemmän pyönteitä. Automaattiohjauksen herkkyyttä voi räätälöidä eri tilanteisiin muuttamalla herkkyysasetuksia (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 19*).

Force Current tukee seuraavia automaattiohjauksen ominaisuuksia:

Vakionopeussäädin: moottori ylläpitää tavoitenopeutta säätämällä potkurin nopeutta automaattisesti (*Nopeuden ylläpito, sivu 19*).

Ankkurin lukitus: moottori säilyttää sijainnin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 19*).

Kulkusuunnan pito: moottori säilyttää veneen kulkusuunnan automaattisella ohjauksella (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 19*).

Reitin seuraaminen: moottori voi suunnistaa reittipisteeseen reittiä tai jälkeä pitkin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Navigointi, sivu 20*).

Keulamoottorin kompassin kalibrointi

Ennen kuin kalibroit keulamoottorin kompassin, siirry avoimelle tyynelle vesialueella, jossa on riittävästi tilaa ohjata kajakia ympyrässä.

HUOMAUTUS

Keulamoottorin kompassin kalibrointi kovassa aallokossa ja tuulessa saattaa heikentää automaattiohjauksen suorituskykyä.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käyttöasennossa (*Moottorin siirtäminen käyttöasentoon, sivu 6*).
- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kalibroi kompassi kehotettaessa näytön ohjeiden mukaisesti.

HUOMAUTUS

Ohjaa kajakia pienellä nopeudella keulamoottorin avulla, kun kalibroit kompassia. Kajakin ohjaaminen melalla kompassin kalibroinnin aikana saattaa aiheuttaa liiallista liikettä, mikä heikentää automaattiohjauksen suorituskykyä.

Jos automaattiohjaus ei toimi odotetusti, toista kalibrointi.

GPS-signaalin hakeminen

- 1 Vie vene paikkaan, josta on esteetön näkyvyys taivaalle.
- 2 Odota 30–60 sekuntia, kun keulamoottori paikantaa satelliitteja.
Kun moottori on tehnyt GPS-paikannuksen, -merkkivalo palaa vihreänä.

Automaattiohjauksen vasteen säätäminen

Automaattiohjauksen herkkyyden voi räätälöidä eri olosuhteisiin muuttamalla herkkyyasetusta.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Valitse vaihtoehto:
 - säädä herkkyyttä ankkurilukitustilaa varten valitsemalla **Anchor Gain**
 - säädä automaattiohjauksen herkkyyttä navigointitiloja varten (esimerkiksi kulkusuunnan pito ja vakionopeussäädin) valitsemalla **Navigation Gain**.
- 3 Lisää tai vähennä vahvistusarvoa valitsemalla  tai :
 - Lisää automaattiohjauksen reagoivuutta lisäämällä vahvistusasetusta. Moottori ohjaa venettä tavallista tarkemmin, mutta tuottaa enemmän pyönteitä. Suurempaa vahvistusarvoa tarvitaan yleensä suuremmille tai raskaammille veneille.
 - Vähennä automaattiohjauksen reagoivuutta vähentämällä vahvistusasetusta. Moottori tuottaa vähemmän pyönteitä, muttei ehkä ohjaa venettä yhtä tarkasti.
- 4 Vahvista valinta valitsemalla .

Nopeuden ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 18).

Vakionopeussäädin on automaattiohjauksen toiminto, joka asettaa tietyn nopeuden pohjan suhteen ja ylläpitää sitä sekä säätyy automaattisesti virtausten ja tuulten mukaan.

VIHJE: voit käyttää vakionopeussäädintä ja muita autopilottitoimintoja ([Automaattiohjaus](#), sivu 18).

Paina kaukosäätimen kuvaketta .

Vakionopeussäädin otetaan käyttöön nykyisellä nopeudella.

Jos haluat ottaa vakionopeussäätimen pois käytöstä ja pysäyttää potkurin, paina kuvaketta .

Sijainnin säilyttäminen

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 18).

Ankkurilukitus pitää sijaintisi keulamoottorilla GPS-tietojen avulla.

Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää ankkurilukituksen sijaintia painamalla kaukosäätimen nuolipainiketta tai eletoiminnoilla ([Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla](#), sivu 16).

Poista ankkurilukitus käytöstä painamalla  uudelleen.

Kulkusuunnan ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 18).

Aktivoimalla Heading Hold -toiminnon voit varmistaa, että vene liikkuu jatkuvasti samaan kompassisuuntaan. Moottori saattaa kompensoida esimerkiksi tuulesta ja virtauksista johtuvaa tuuliajtoa säätämällä kulkusuunnan automaattisesti.

- 1 Ohjaa venettä haluamaasi suuntaan.
- 2 Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää suuntaa painamalla  ja  tai eletoiminnoilla ([Eletoiminnot](#), sivu 15).

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä ([Nopeuden ylläpito](#), sivu 19).

Jos haluat poistaa Heading Hold käytöstä ja palata manuaaliseen tilaan, sinun on painettava  tai .

Heading Hold toiminnan muuttaminen

Oletusarvoisesti Heading Hold -ominaisuus on tilassa Go To, joka voi kompensoida tuuliajtoa ja pitää veneen liikkeen samansuuntaisena säätämällä kulkusuuntaa. Halutessasi voit määrittää Heading Hold -toiminnon käyttämään tilaa Vessel Align, joka ohittaa tuuliajtoa ja pelkästään pitää veneen keulan suunnan samana.

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Valitse **Vessel Align**.

Valitsemalla Go To voit palata oletusarvoiseen Heading Hold -tyyliin.

Navigointi

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 18*).

Keulamoottori ohjaa veneen GPS-toiminnon avulla reittipisteen sijaintiin tai reittiä tai jälkeä pitkin.

1 Valitse kaukosäätimessä vaihtoehto:

- Aloita navigointi tallennettuun reittipisteeseen (*Navigointi reittipisteeseen, sivu 21*).
- Ala navigoida tallennettua reittiä (*Reitin navigoiminen, sivu 22*).
- Seuraa aktiivista jälkeä (*Navigointi aktiivisen jäljen alkuun, sivu 23*).
- Ala navigoida tallennettua jälkeä (*Tallennetun jäljen navigoiminen, sivu 23*).

HUOMAUTUS: lisäksi keulamoottorin avulla voi seurata automaattisen opastuksen reittejä, kun navigointi aloitetaan yhdistetystä karttaplotterista. Lisätietoja on karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näytössä näkyy teksti Navigating, ja keulamoottori ohjaa veneen automaattisesti määränpäähän.

2 Säädä nopeutta tarpeen mukaan.

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä (*Nopeuden ylläpito, sivu 19*).

Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen

1 Valitse navigoinnin aikana kaukosäätimessä vaihtoehto:

- Voit keskeyttää navigoinnin ja jatkaa samaan suuntaan samalla nopeudella valitsemalla  > **Standby**.
- Voit keskeyttää navigoinnin ja asettaa ankkurilukituksen valitsemalla .

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan tai säilyttää sijainnin ankkurilukituksessa.

2 Jatka navigointia valitsemalla  > **Follow Route** tai painamalla -painiketta.

3 Käynnistä potkuri tarvittaessa.

Navigoinnin lopettaminen

Valitse  > **Stop Nav**.

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan.

Peruuttaminen

Potkuria voi käyttää peruutusvaihteella manuaalisessa tilassa. Potkurin käyttäminen tilapäisesti peruutusvaihteella voi olla kätevää joissakin tilanteissa, kun haluat esimerkiksi peruuttaa pois ahtaista kohdista vähemmällä moottorin ohjauksella.

Koska keulamoottorin potkuri on tarkoitettu ensisijaisesti ajokäyttöön, se ei ole kovin tehokas peruutuskäytössä. Siksi se koventaa moottorin käyntiääntä erityisesti suurilla pyörimisnopeuksilla ja aiheuttaa tavallista enemmän pyörteitä vedenpinnan alla.

HUOMAUTUS

Minimoi kavitaatio ja potkurin sekä sen moottorin liiallinen kulumisen käyttämällä peruutusvaihdetta harkiten.

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä

- 1 Paina kuvaketta  kahdesti.

Kun potkuri on peruutustilassa, kaukosäätimen näytön  muuttuu punaiseksi. Jos moottori on autopilottitilassa, se vaihtaa automaattisesti manuaaliseen tilaan. Jos potkuri pyörii, se pysähtyy automaattisesti.

- 2 Käynnistä potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.

HUOMAUTUS: kun siiryt ajo- ja peruutustilan välillä, potkuri käyttää automaattisesti viimeistä kyseisessä ohjaustilassa käyttämääsi nopeutta.

Reittipisteet

Reittipisteillä merkitään sijainteja, jotta niihin voidaan palata myöhemmin. Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 5 000 reittipistettä.

Kun keulamoottori yhdistetään karttaplotteriin, niihin tallennetut reittipisteet synkronoituvat automaattisesti.

HUOMAUTUS: koska järjestelmät on synkronoitu, myös karttaplotterissa olevat reittipisteet poistetaan, kun poistat reittipisteitä, palautat oletusasetuksia tai poistat käyttäjätietoja keulamoottorin kaukosäätimellä. Jos poistat reittipisteen karttaplotterista, se poistetaan samalla periaatteella automaattisesti myös keulamoottorista.

Reittipisteen luominen

Voit tallentaa nykyisen sijaintisi reittipisteeksi.

- 1 Aja tarvittaessa sijaintiin, jonka haluat tallentaa reittipisteeksi.
- 2 Paina kaukosäätimen -painiketta.

Navigointi reittipisteeseen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 14*).
Keulamoottori ajaa reittipisteen sijaintiin (*Navigointi, sivu 20*).

Reittipistetietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Review**.

Reittipisteen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reittipisteelle uusi nimi.

Reittipisteen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Delete**.

Reitit

Reitti on sijaintien sarja, joka johtaa määränpäähän.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut reitit synkronoidaan keulamoottorin reittien kanssa. Jos reittejä poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa. Reittejä voi luoda vain karttaplotterissa.

Voit tallentaa enintään 100 reittiä.

Reitin navigoiminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Valitse **Forward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta aloituspisteestä.
 - Valitse **Backward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta määränpääpisteestä.
 - Voit navigoida nykyisestä sijainnista reitin alkuun ja navigoida reitin valitsemalla **From Start**.
- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 14*).
Keulamoottori ajaa reittiä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 20*).

Kun lähestyt reitin loppua, keulamoottori siirtyy oletusarvoisesti ankkurilukitukseen ja säilyttää sijainnin reitin lopussa. Tätä voi muuttaa asetuksista (*Keulamoottorin asetukset, sivu 24*).

Reittitietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Review**.

Reitin nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reitille uusi nimi.

Reitin poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Delete**.

Jäljet

Jälki on veneen kulkeman matkan tallenne. Parhaillaan tallennettavaa jälkeä kutsutaan aktiiviseksi jäljeksi, ja sen voi tallentaa muistiin. Voit tallentaa enintään 50 jälkeä.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut aktiivinen jälki ja tallennetut jäljet synkronoidaan keulamoottorin aktiivisen jäljen ja tallennettujen jälkien kanssa. Jos aktiivista jälkeä ja tallennettuja jälkiä lisätään, poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa.

Aktiivisen jäljen tallentaminen

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit tallentaa aktiivisen jäljen ja navigoida sitä myöhemmin.

Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 50 jälkeä.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktiivinen jälki tallennetaan, ja sen nimenä käytetään nykyistä päivämäärää.

- 2 Muuta tallennetun jäljen nimeä (valinnainen).

Aktiivisen jäljen tyhjentäminen

Valitse  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Jälkimuisti tyhjennetään ja aktiivisen jäljen tallennusta jatketaan.

Navigointi aktiivisen jäljen alkuun

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit navigoida nykyisestä sijainnistasi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä.

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 14*).

Keulamoottori navigoi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä (*Navigointi, sivu 20*).

Tallennetun jäljen navigoiminen

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Navigate To**.

- 4 Valitse vaihtoehto:

- Navigoi tallennettu jälki alusta loppuun valitsemalla **Forward**.
- Navigoi tallennettu jälki lopusta alkuun valitsemalla **Backward**.

- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 14*).

Keulamoottori ajaa tallennettua jälkeä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 20*).

Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Review**.

Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna tallennetulle jäljelle uusi nimi.

Tallennetun jäljen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Delete**.

Asetukset

Keulamoottorin asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrittää keulamoottorin langattoman verkon asetukset (*Langattoman verkon asetukset, sivu 25*).

Calibrate: kalibroi keulamoottorin kompassin (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 18*) ja asettaa keulamoottorin keulan poikkeaman.

Steering Mode: määrittää, miten Power Steer polkimet ohjaavat alusta (*Ohjattavuuden kääntäminen, sivu 33*).

MOB Tag Override Mode: ottamalla tämän käyttöön sallit potkurin käyttämisen, vaikka moottorin yhteys MOB-tunnisteeseen olisi katkennut (*MOB-tunnisteen ohittaminen, sivu 30*).

Programmable Keys: muuttaa Power Steer polkimien vipujen toimintaa (*Polkimien vipujen toiminnon muuttaminen, sivu 33*).

Units: mittayksiköiden määrittäminen.

Battery Management: määrittää keulamoottorin akkuun liittyvät asetukset (*Akunhallinnan asetukset, sivu 25*).

Beeper: ottaa käyttöön tai poistaa käytöstä automaattiohjauksen ilmoitusäänet.

Auto Power On: käynnistää keulamoottorin, kun kytket järjestelmään virran.

Heading Hold: määrittää kulkusuunnan pidon toiminnan (*Heading Hold toiminnan muuttaminen, sivu 20*).

Nav. Arrival: määrittää keulamoottorin toiminnan, kun saavut reitin päätepisteeseen. Anchor Lock -asetuksella keulamoottori säilyttää sijainnin ankkurin lukitustoiminnolla, kun vene saapuu perille. Manual-asetuksella potkuri pysähtyy, kun vene saapuu perille.

HUOMIO

Kun käytät Nav. Arrival-asetuksessa Manual-vaihtoehtoa, valmistaudu ottamaan vene hallintaasi.

Anchor Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen ankkurilukitustilassa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 19*).

Navigation Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen muissa automaattiohjaustiloissa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 19*).

Clear User Data: poistaa kaikki tallennetut reittipisteet, reitit, jäljet ja aktiivisen jäljen.

HUOMAUTUS: jos olet yhteydessä karttaplotteriin, tämä valinta poistaa käyttäjätiedot sekä keulamoottorista että yhdistetystä karttaplotterista.

Restore Defaults: palauttaa keulamoottorin oletusasetukset.

HUOMAUTUS: oletusasetusten palauttaminen ei poista käyttäjätietoja keulamoottorista tai yhdistetystä karttaplotterista.

Clear Diagnostics: poistaa järjestelmän luomat tiedot, jotka on tallennettu keulamoottoriin vianmääritystä varten.

Langattoman verkon asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

HUOMAUTUS: aktiivinen Wi-Fi® tila näkyy näytön yläreunassa.

Mode: asettaa Wi-Fi tilan. Voit poistaa käytöstä Wi-Fi tekniikan, liittyä karttaplotterin verkkoon tai luoda langattoman tukiaseman ActiveCaptain sovelluksen käyttöä varten ([Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella](#), sivu 25).

Setup > Name: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman nimen (vain ActiveCaptain tila).

Setup > Password: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman salasanan (vain ActiveCaptain tila).

Akunhallinnan asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: asettaa keulamoottorin akun varaustason ilmaisimen joko kuvakkeeksi tai numeroarvoksi.

Battery Setup: määrittää keulamoottoriin kytketyn akun tyypin, mikä helpottaa ilmoitetun akun tilan laskemista.

Kaukosäätimen asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: säättää taustavaloasetuksia. ([Taustavaloasetukset](#), sivu 25)

Beeper: määrittää äänimerkin kuulumaan painikepainallusten ja hälytysten yhteydessä.

Auto Power Off: määrittää ajan, jonka kuluttua kaukosäädin sammuu automaattisesti.

Calibrate: kalibroi kaukosäätimen eletoimintoja varten ([Kaukosäätimen kalibrointi](#), sivu 16).

Pairing: pariliittää kaukosäätimen keulamoottoriin ([Kaukosäätimen pariliittäminen](#), sivu 17).

Language: näyttökielen määrittäminen.

Restore Defaults: palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset. Tämä palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset, muttei poista tallennettuja käyttäjätietoja.

Taustavaloasetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: määrittää taustavalon syttymään painikepainallusten yhteydessä.

Alarms: määrittää taustavalon syttymään, kun kaukosäätimestä kuuluu hälytys.

Timeout: määrittää ajan, jonka kuluttua taustavalo sammuu.

Brightness: määrittää taustavalon kirkkauden.

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella

Voit yhdistää keulamoottoriin mobiililaitteen ActiveCaptain sovelluksella. Sovelluksella voit käyttää keulamoottoria nopeasti ja helposti sekä päivittää laitteen ohjelmiston.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Kirjoita verkon nimi ja salasana.
- 3 Asenna ActiveCaptain sovellus mobiililaitteen sovelluskaupasta ja avaa se.
- 4 Tuo mobiililaitte keulamoottorin lähelle.
- 5 Avaa mobiililaitteen asetuksista Wi-Fi yhteyssivu ja yhdistä keulamoottoriin käyttämällä edellisessä vaiheessa määrittämääsi nimeä ja salasanaa.

Yhdistäminen karttaplotteriin

Yhteensopivassa Garmin karttaplotterissa on oltava asennettuna uusin ohjelmistoversio, jotta keulamoottorin voi yhdistää.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_current/compatible/ voit varmistaa, että karttaplotterisi tukee keulamoottoria.

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Kun olet yhdistänyt yhteensopivaan karttaplotteriin, voit ohjata keulamoottoria karttaplotterilla.

1 Käynnistä karttaplotteri ja keulamoottori.

2 Varmista, että karttaplotteri toimii langattoman verkon isäntänä.

HUOMAUTUS: jos asennettuna on useita karttaplottereita, vain yksi toimii langattoman verkon isäntänä. Katso lisätietoja karttaplotterin käyttöoppaasta.

3 Valitse karttaplotterissa **Asetukset > Viestintä > Langattomat laitteet > Garmin-keulamoottori > Aloita**.

4 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.

Keulamoottorin -merkkivalo palaa sinisenä, kun keulamoottori etsii yhteyttä karttaplotteriin. Valo muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.

Kartassa näkyy vahvistus, kun yhteys on muodostettu.

5 Kun karttaplotterin ja keulamoottorin välinen yhteys on valmis, ota karttaplotterissa käyttöön keulamoottorin palkki, jotta voit ohjata moottoria.

Tarkista täydelliset käyttöohjeet uusimmasta karttaplotterin käyttöopasversiosta.

Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin kelloon, jotta keulamoottoria voi hallita kellon Trolling Motor-sovelluksella.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_current/compatible/ voit varmistaa, että kellosi tukee keulamoottoria.

Kun yhdistät keulamoottorin kelloon ensimmäisen kerran, sinun on pariliitettävä kello ja moottori. Pariliittämisen jälkeen kello muodostaa yhteyden moottoriin automaattisesti, kun moottori on käynnissä ja toiminta-alueella.

1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä ja kaukosäädin on yhdistetty siihen.

2 Tuo yhteensopiva Garmin kello enintään 3 metrin (10 jalan) päähän keulamoottorista.

3 Paina kellon **MENU**-painiketta pitkään.

4 Valitse **Anturit ja lisälaitteet > Lisää uusi > Trolling Motor**.

5 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.

 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori hakee yhteyttä. Kuvake muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.

6 Vahvista kellossa ja yhdistetyssä kaukosäätimessä näkyvä pariliituskoodi.

Voit avata keulamoottorin säätimet painamalla START-painiketta ja valitsemalla suoritus- ja sovellusluettelosta Trolling Motor.

Ohjelmistopäivitykset

Osoitteessa garmin.com/support/software/marine/ on lisätietoja Garmin veneilylaitteiden uusimmista ohjelmistopäivityksistä.

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella

Osoitteessa garmin.com/videos/trolling_motor_update/ voit katsoa videon ohjelmistopäivityksestä.

HUOMAUTUS

Ohjelmistopäivitykset saattavat olla suuria tiedostoja. Operaattorin normaalit datarajoitukset ja -maksut ovat voimassa. Pyydä operaattorilta lisätietoja datarajoituksista tai -maksuista.

Asennus voi kestää useita minuutteja.

HUOMAUTUS: kun aiot päivittää keulamoottorin, yhdistä mobiililaitte suoraan keulamoottorin Wi-Fi verkkoon ActiveCaptain sovelluksella.

- 1 Määritä keulamoottori tarvittaessa käytettäväksi ActiveCaptain sovelluksen kanssa (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 25*).

- 2 Yhdistä mobiililaitte keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Kun yhdistät keulamoottorin Wi-Fi verkkoon, sovellus saa tarvittavat tiedot asianmukaisten päivitystiedostojen lataamista varten.

- 3 Avaa ActiveCaptain sovellus.

- 4 Katkaise mobiililaitteen yhteys keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

- 5 Yhdistä mobiililaitte Internetiin.

- 6 Valitse ActiveCaptain sovelluksessa **Omat veneilylaitteet > Lataa**.

HUOMAUTUS: päivityksen latausvaihtoehto näkyy ainoastaan, jos laitteeseen on saatavilla ohjelmistopäivitys.

ActiveCaptain sovellus lataa päivityksen mobiililaitteeseen.

- 7 Yhdistä mobiililaitte uudelleen keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Päivitys siirtyy keulamoottoriin. Se voi kestää enintään 30 minuuttia. Moottorin nopeuden merkkivalot keulamoottorin näyttöpaneelissa alkavat vilkkua, mikä tarkoittaa, että ohjelmisto päivittyy.

HUOMAUTUS: jos siirto on valmis, mutta keulamoottorin näyttöpaneelin valot eivät ala vilkkua, tee päivitys sammuttamalla keulamoottori ja käynnistämällä se uudelleen.

- 8 Varmista, että kaukosäädin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja kaukosäätimeen on saatavilla päivitys, nopeuden merkkivalot vilkkuvat ja kaukosäätimessä alkaa laskenta. Laskennan lopuksi kaukosäätimessä näkyy , kun kaukosäädin päivittyy. Se voi kestää enintään 5 minuuttia.

- 9 Varmista, että poljin on käynnissä ja yhdistetty.

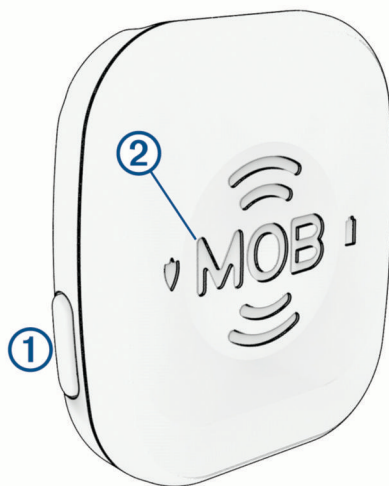
Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja polkimeen on saatavilla päivitys, polkimen merkkivalo palaa violetina, kun poljin päivittyy. Kun merkkivalo sammuu, päivitys on valmis.

MOB-tunniste

Mukana toimitettu MOB-tunniste (Mies yli laidan) on tarkoitettu takaamaan turvallisuutesi, kun poistut kajakista. Kun MOB-tunniste on käynnissä ja pariliitetty keulamoottoriin, potkuri pysähtyy automaattisesti, kun MOB-tunniste joutuu vedenpinnan alle.

⚠ VAROITUS

Käytä MOB-tunnistetta kehollasi ja varmista, että se on käynnissä ja pariliitetty keulamoottoriin, jotta automaattinen moottorin katkaisutoiminto toimii odotetusti. Keulamoottori ei pysäytä potkuria automaattisesti, jos MOB-tunniste ei ole käynnissä, pariliitetty ja kehollasi tai jos se ei ole veden alla. Poistuminen kajakista potkurin pyöriessä saattaa aiheuttaa vakavia vammoja tai kuoleman.



①

Virta- ja käyttöliittymäpainike:

- Tarkista tunnisteiden tila ja akun varaus painamalla painiketta.
- Käynnistä tai sammuta tunniste painamalla painiketta pitkään.

MOB-painike:

- Pysäytä potkuri painamalla painiketta pitkään.
- Kun olet palannut kajakkiin, nollaa MOB-tunnisteen tila ja palauta moottori normaaliin toimintaan painamalla painiketta.

②

⚠ VAROITUS

Varmista, että keulamoottorin ympärillä on vapaata tilaa, ennen kuin jatkat moottorin normaalia käyttöä. Normaalin käytön jatkaminen, kun keulamoottorin lähellä on muita ihmisiä, voi aiheuttaa vakavia vammoja tai kuoleman.

VIHJE: MOB-tunnisteen tilan voi nollata myös painamalla keulamoottorin MOB OVERRIDE -painiketta tai hylkäämällä tilailmoituksen kaukosäätimessä tai yhdistetyssä karttaplotterissa.



Kun virtapainiketta painetaan, merkkivalon väri ilmaisee tunnisteiden yhteyden tilan:

- Vihreä: yhteydessä.
- Punainen: ei yhteydessä.



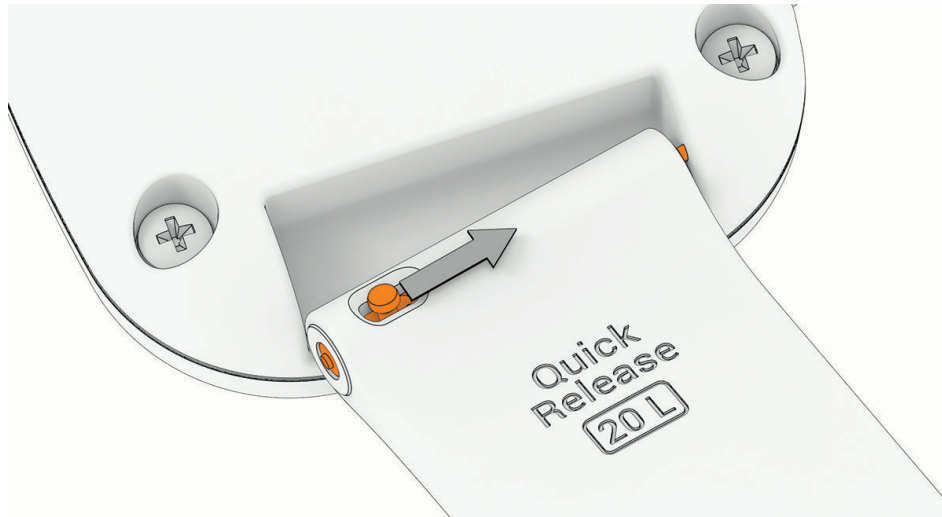
Kun virtapainiketta painetaan, merkkivalon väri ilmaisee tunnisteiden akun tilan:

- Vihreä: akun varaus on suuri.
- Oranssi: akun varaus on keskitasoinen.
- Punainen: akun varaus on vähissä.

Hihnan tai karbiinisilmukan kiinnittäminen

MOB-tunnisteen mukana toimitetaan karbiinisilmukka, rannehihna ja kelluva avaimenperä. MOB-tunnisteen voi kiinnittää karbiinisilmukalla vaatteeseen tai rannehihnalla ranteeseen. Lisäksi kelluvan avaimenperän voi kiinnittää karbiiniin tai rannehihnaan, jotta MOB-tunniste ei uppoa, jos se putoaa vahingossa veteen. Kiinnitä rannehihna tai karbiinisilmukka MOB-tunnisteeseen seuraavasti.

- 1 Työnnä hihnan tai karbiinisilmukan jousitangon toinen pää MOB-tunnisteen reikään.
- 2 Vedä jousitangon toinen pää sisäänpäin liu'uttamalla pikakiinnitystappia.



- 3 Kohdista jousitanko MOB-tunnisteen toiseen reikään ja vapauta tappi.

MOB-tunnisteen käynnistäminen ja sammuttaminen

Kun et käytä keulamoottoria, voit säästää pariston virtaa sammuttamalla MOB-tunnisteen.

HUOMAUTUS

MOB-tunniste on käynnistettävä, jotta se voi olla yhteydessä keulamoottoriin.

- Jos MOB-tunniste on sammuksissa, paina sen sivulla olevaa virtapainiketta vähintään kaksi sekuntia.  ja  välähtävät kaksi kertaa vihreänä, mikä tarkoittaa, että MOB-tunniste on käynnistetty.
- Jos MOB-tunniste on käynnissä, paina sen sivulla olevaa virtapainiketta vähintään neljä sekuntia.  ja  välähtävät kaksi kertaa punaisena, mikä tarkoittaa, että MOB-tunniste on sammuksissa.

MOB-tunnisteen pariliittäminen Force Current keulamoottoriin

Force Current keulamoottorin mukana toimitettava MOB-tunniste on pariliitetty keulamoottoriin tehtaalla. Pariliitä uusi MOB-tunniste keulamoottoriin seuraamalla vaiheita.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä.
 - 2 Käynnistä MOB-tunniste painamalla sen sivussa olevaa virtapainiketta pitkään. MOB-tunnisteen kuvake  vilkkuu punaisena.
 - 3 Paina keulamoottorin painiketta  kolme kertaa. -merkkivalo vilkkuu sinisenä, kun moottori hakee yhteyttä.
 - 4 Varmista, että MOB-tunniste on enintään 1 metrin (3 jalan) päässä keulamoottorista.
 - 5 Paina MOB-tunnisteen virtapainiketta nopeasti kolme kertaa. MOB-tunnisteen kuvake  vilkkuu sinisenä, kun se etsii yhteyttä.
- Kun yhteys on muodostettu, keulamoottorin -merkkivalo palaa yhtäjaksoisesti vihreänä.

MOB-tunnisteen ohittaminen

Jos keulamoottorin yhteys MOB-tunnisteeseen katkeaa, mutta et ole poistunut kajakista, voit ohittaa MOB-toiminnon ja jatkaa normaalia toimintaa tilapäisesti.

VAROITUS

Varmista, että keulamoottorin ympärillä on vapaata tilaa, ennen kuin jatkat moottorin normaalia käyttöä. Normaalin käytön jatkaminen, kun keulamoottorin lähellä on muita ihmisiä, voi aiheuttaa vakavia vammoja tai kuoleman.

Kun moottorin yhteys MOB-tunnisteeseen on katkennut ja potkuri on pysähtynyt, valitse vaihtoehto:

- Valitse keulamoottorin kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Paina keulamoottorin kotelon päällä olevaa MOB OVERRIDE -painiketta 5 sekunnin ajan.

Keulamoottori toistaa pitkän merkkiään, kun MOB Tag Override Mode otetaan käyttöön tai pois käytöstä. Kun MOB Tag Override Mode on käytössä, keulamoottori toistaa merkkiään säännöllisesti ja MOB-merkkivalo vilkkuu keltaisena.

Jos palautat MOB-tunnisteen ja sen yhteys keulamoottoriin palautuu, keulamoottori poistaa MOB Tag Override Mode käytöstä automaattisesti. Normaalia toimintaa jatketaan painamalla MOB-tunnisteen MOB-painiketta tai hylättävä MOB-ilmoitus kaukosäätimessä tai yhdistetyssä karttaplotterissa.

MOB-tunnisteen pariston vaihtaminen

VAROITUS

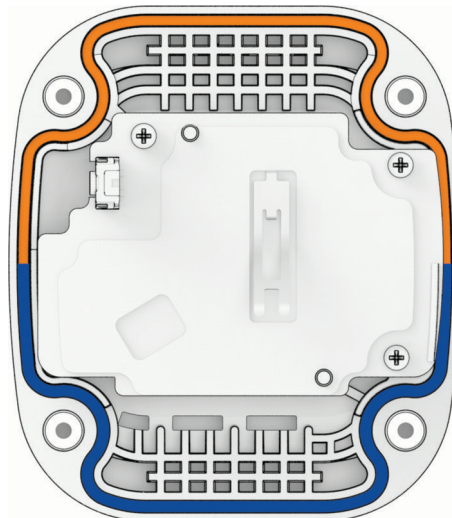
Lue lisätietoja varoituksista ja muista tärkeistä seikoista laitteen mukana toimitetusta *Tärkeitä turvallisuus- ja tuotetietoja* -oppaasta.

HUOMAUTUS

MOB-tunnisteessa on CR2032 3V -nappiparisto. Sen saa vaihtaa ainoastaan uuteen CR2032 3V -nappiparistoon. Muiden paristojen käyttöä ei tueta.

Varmista, että vaihtoparisto on laadukkaalta valmistajalta, ja osta se luotettavalta myyjältä. Huono paristo saattaa heikentää tuotteen suorituskykyä ja lyhentää paristonkestoa erityisesti matalissa lämpötiloissa. Älä käytä ladattavia akkuja. Ladattavien akkujen jännite voi olla suurempi, mikä voi vaurioittaa laitetta pysyvästi.

- 1 Irrota takakansi avaamalla neljä ankkuroitua ruuvia ristipääruuvitalalla nro 1.



- 2 Irrota paristo takakannesta nostamalla valkoista kielekettä varovasti.

- 3 Aseta uusi paristo takakanteen plusnapa (+) alaspäin.
- 4 Varmista, että MOB-tunnisteen etukannen kumitiiviste on ehjä ja tukevasti urassaan.
Kumitiiviste sopii uraan vain yhdellä tavalla.

HUOMAUTUS

Jos tiiviste ei ole tukevasti urassaan, se ei suojaa MOB-tunnistetta kunnolla, mikä voi johtaa laitteen vaurioitumiseen, kun se joutuu veteen. Kysy Garminin tuotetuesta lisätietoja vaihtotiivisteiden ostamisesta.

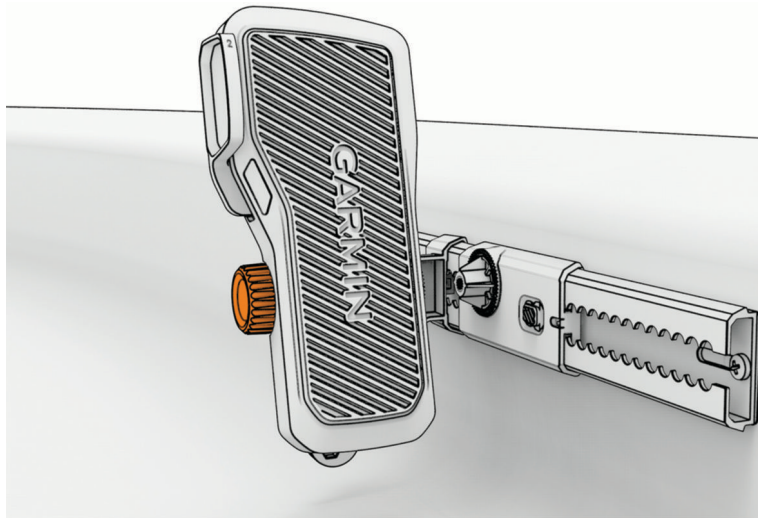
MOB-tunniste on ehkä pariliitettävä uudelleen pariston vaihtamisen jälkeen (*MOB-tunnisteen pariliittäminen Force Current keulamoottoriin, sivu 29*).

Power Steer polkimet

Power Steer polkimet ovat valinnainen lisävaruste, joka sisältyy joihinkin malleihin.

Poljinten kiinnittäminen kiskoihin

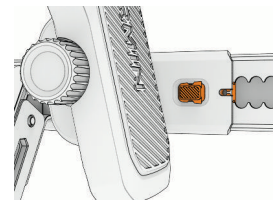
- 1 Kohdista polkimen ulkoreunan ruuvi kiskon poljinkiinnikkeen kierteiseen kantaan ja kiinnitä poljin kiinnikkeeseen kääntämällä polkimen toisen puolen nuppia myötäpäivään.



- 2 Tarkista polkimen liikerata kallistamalla poljinta edestakaisin. Säädä polkimen kulmaa tarvittaessa.
- 3 Paina tarvittaessa polkimen kiinnikkeen painiketta ja aseta poljin sopivalle etäisyydelle työntämällä sitä kiskoa pitkin.

HUOMAUTUS

Älä siirrä polkimien kiinnikkeitä polkimen kiskon kumpaankaan ääripäähän. Jos polkimen kiinnike tulee polkimen kiskon kiinnitysruuvin päälle, kiinnikkeen siirtäminen voi olla vaikeaa.



- 4 Toista vaiheet toisen polkimen osalta.

VIHJE: voit varmistaa poljinten ja niiden kiinnikkeiden kiinnityspaikasta, että polkimet on asennettu samaan kulmaan.

HUOMAUTUS

Polkimet on irrotettava kiinnikkeistään ennen kajakin kuljettamista. Polkimet saattavat irrota kuljetuksen aikana ja aiheuttaa omaisuusvahinkoja.

Ohjaaminen polkimilla

⚠ VAROITUS

Opettele käyttämään polkimia tyynessä ja esteettömässä avovedessä. Aloita pienillä liikkeillä ja jatka, kunnes totut siihen, miten polkimet reagoivat.

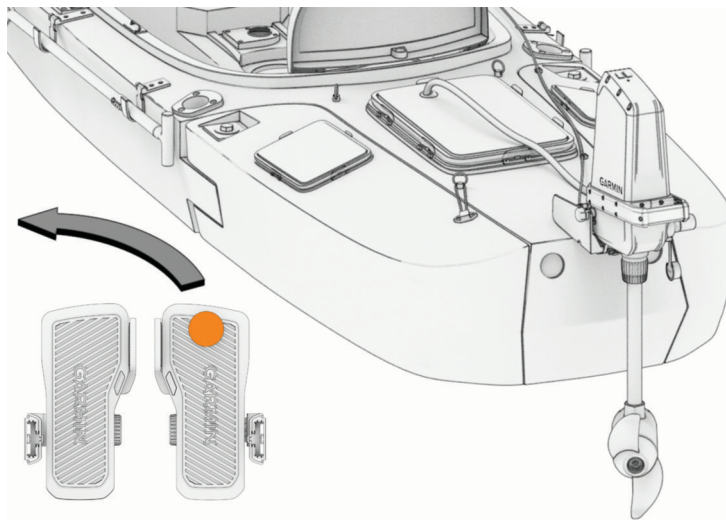
Kumpaakin poljinta voi kallistaa eteen- ja taaksepäin neutraalista asennosta. Kun polkimia kallistetaan kumpaankin tahansa suuntaan, potkuri pyörii nopeammin. Poljinten asento suhteessa toisiinsa määrää potkurin moottorin kulman.

- Jos haluat liikkua eteenpäin, kallista molempia polkimia eteenpäin.
- Jos haluat liikkua taaksepäin, kallista molempia polkimia taaksepäin.

⚠ VAROITUS

Kun peruutat kajakkia keulamoottorilla, kajakki saattaa ohjautua odottamattomalla tavalla, koska kajakin runko häiritsee moottorin työntövoimaa. Pysy valppaana ja tietoisena ympäristöstäsi, kun peruutat kajakkia moottorilla, jotta vältät törmäykset ja niistä mahdollisesti johtuvat vammat ja tuotevauriot.

- Käänny vasemmalle kallistamalla oikeanpuoleista poljinta eteenpäin ja pitämällä vasemmanpuoleinen poljin neutraalissa asennossa.



Potkurin moottorin kärkikartio kääntyy oikealle ja kääntää kajakkia vasemmalle.

- Käänny oikealle kallistamalla vasemmanpuoleista poljinta eteenpäin ja pitämällä oikeanpuoleinen poljin neutraalissa asennossa.

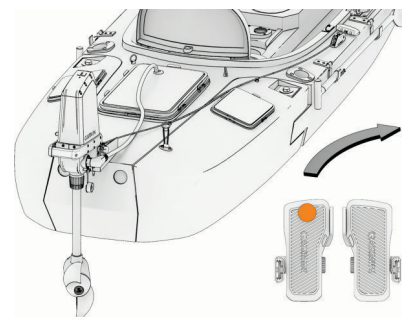
Potkurin moottorin kärkikartio kääntyy vasemmalle ja kääntää kajakkia oikealle.

- Jos haluat kääntää kajakkia jyrkemmin, kallista toista poljinta eteenpäin ja toista taaksepäin.

Potkurin moottorin kärkikartio kääntyy enintään 90 asteeseen kummankin polkimen suhteellisen kulman mukaan.

HUOMAUTUS: jos ohjauskulma on yli 45 astetta, potkurin nopeutta rajoitetaan automaattisesti pyörteiden vähentämiseksi.

Vasemman ja oikean polkimen vasteen voi muuttaa käänteiseksi, jotta ne jäljittelevät kaapeliohjattavaa peräsintä (*Ohjattavuuden kääntäminen*, sivu 33).



Ohjattavuuden kääntäminen

Power Steer polkimet jäljittelevät oletusarvoisesti differentiaaliohjausta. Sitä käytetään mm. ruohonleikkureissa, jotka kääntyvät ympäri käytännössä paikallaan. Vasemman ja oikean polkimen vasteen voi muuttaa käänteiseksi, jotta ne jäljittelevät kaapeliohjattavaa peräsintä.

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.

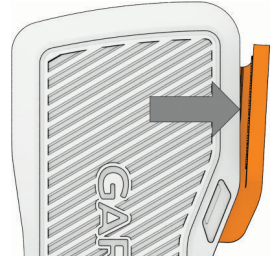
2 Valitse **Rudder**.

Voit palauttaa oletusarvoisen ohjaustilan valitsemalla Zero-Turn.

Polkimen vipujen käyttäminen

Poljinten vivuilla voi aktivoida automaattiohjauksen tiloja.

- Ota **Heading Hold** käyttöön tai poista se käytöstä painamalla vasemman polkimen vipua.
- Ota **Anchor Lock** käyttöön tai poista se käytöstä painamalla oikean polkimen vipua.



Polkimen vipujen toiminnon muuttaminen

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.

2 Valitse vaihtoehto:

- Määritä oikean polkimen vipu valitsemalla **Right Pedal**.
- Määritä vasemman polkimen vipu valitsemalla **Left Pedal**.

3 Valitse vaihtoehto:

- Poista polkimen vipu käytöstä valitsemalla **None**.
- Jos haluat käynnistää tai sammuttaa ankkurilukituksen painaessasi polkimen vipua, valitse **Anchor Lock**.
- Jos haluat käynnistää tai sammuttaa kulkusuunnan pidon painaessasi polkimen vipua, valitse **Heading Hold**.
- Jos haluat merkitä reittipisteen nykyiseen sijaintiisi painaessasi polkimen vipua, valitse **Mark Waypoint**.

Poljinten pariliitos

Jos polkimet on toimitettu keulamoottorin kanssa, ne on pariliitetty siihen tehtaalla. Pariliitä uudet polkimet näiden ohjeiden avulla.

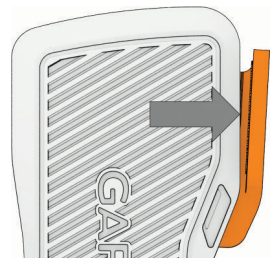
Kukin poljin on pariliitettävä erikseen.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä.
- 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin painiketta  kolme kertaa.
-merkkivalo vilkkuu sinisenä, kun se hakee yhteyttä.
- 3 Tuo poljin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorista.
- 4 Paina polkimen vipua kolme kertaa.

Polkimen merkkivalo vilkkuu sinisenä, kun yhteyttä haetaan, ja muuttuu vihreäksi, kun yhteys on valmis.

5 Pariliitä toinen poljin toistamalla vaiheet 2–4.

VIHJE: kun polkimen vipua painetaan testaustarkoituksessa, LED-merkkivalo vilkkuu vihreänä ja ilmoittaa, että poljin on yhdistetty moottoriin, tai punaisena, jos sitä ei ole yhdistetty.



Paristojen asettaminen polkimiin

Kumpikin poljin toimii kahdella AA-paristolla (eivät sisälly toimitukseen). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

VIHJE: voit tarkistaa tason painamalla polkimen vipua kahdesti. Polkimen LED-ilmaisinväli ilmoittaa yleisen akkutason palamalla vihreänä, keltaisena tai punaisena.

- 1 Kierrä polkimen D-rengasta vastapäivään ja avaa kansi vetämällä ylöspäin.
- 2 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 3 Sulje paristolokeron kansi ja kierrä D-rengasta myötäpäivään.
- 4 Toista sama toisen polkimen kohdalla.

Tilan merkkivalo

Jokaisen Power Steer polkimen palava LED-valo osoittaa polkimen tilan.

Vihreä	Poljin on yhteydessä keulamoottoriin ja vipukomento on otettu käyttöön.
Sininen	Poljin on pariliitostilassa.
Valkoinen	Poljin on yhdistetty ja se siirrettiin vapaalle.
Violetti	Poljin asentaa ohjelmistopäivitystä. HUOMAUTUS Polkimen virtaa ei saa katkaista ohjelmistopäivityksen aikana, jotta se ei vahingoitu.
Punainen	Polkimen vipu aktivoitiin, mutta poljinta ei ole yhdistetty keulamoottoriin.

Huoltotarpeet ja -aikataulu

HUOMAUTUS

Kun moottoria on käytetty suola- tai murtovedessä, huuhtelee se kokonaan raikkaalla vedellä ja levitä sen pintaan vesipohjaista silikonisuihketta pehmeällä liinalla. Vältä veden suihkuttamista moottoria kohti, jotta vesi ei pääse sen sisään aiheuttamaan vikoja.

Jotta takuu pysyy voimassa, tarvitaan tiettyjä rutiinihuoltotoimia, kun moottoria valmistellaan kauteen.

Force Current keulamoottori:

- Tarkista telineen salvan alla olevan vetoköyden pää ja tee tarvittaessa uusi pysäytinsolmu.
- Tarkista telineen salvan liike. Jos telineen salpa ei ponnahta takaisin sujuvasti, puhdista ja rasvaa se.
- Tarkista vetokahvassa olevan vetoköyden pää ja tee tarvittaessa uusi pysäytinsolmu.
- Tarkista moottorin telineen ja köysilukon vetotaljat ja varmista, että ne pyörivät vapaasti. Puhdista tai vaihda vialliset osat tarvittaessa.
- Tarkista vetokahva ja vaihda se, jos siinä on halkeamia tai muita kulumisen merkkejä.
- Tarkista koko vetoköysi rispaantumien tai muiden kulumisen merkkien varalta. Vaihda se tarvittaessa.
- Tarkista läpiviennit ja köysilukko. Kiristä kiinnitysruuveja tarvittaessa. Vaihda läpiviennit ja köysilukko, jos niissä on halkeamia tai muita kulumisen merkkejä.
- Tarkista ruuvit, joilla teline on kiinni kajakissa. Kiristä niitä tai vaihda ne tarvittaessa.
- Tarkista kiinnityspinta telineen ympäriltä. Jos kiinnityspinnassa on kulumisen merkkejä, harkitse sen vahvistamista ja telineen asentamista uudelleen.
- Tarkista moottorin teline ja vaihda se, jos siinä on halkeamia tai muita vaurioiden merkkejä.
- Tarkista moottorin kääntönupit ja vaihda ne, jos niissä on halkeamia tai muita vaurioiden merkkejä.
- Tarkista koko virtajohto kulumien varalta ja vaihda se tarvittaessa.
- Tarkista virtajohdon liitin korroosion tai taipuneiden nastojen varalta. Puhdista tai vaihda johto tarvittaessa.

- Tarkista moottorin virtaliitännän suojus ja varmista, että se sopii paikalleen ja suojaa virtaliitännää kunnolla. Vaihda liitännän suojus tarvittaessa.
- Tarkista potkurin moottorin anodit ja vaihda ne tarvittaessa (*Suoja-anodien tarkistaminen, sivu 37*).
- Tarkista potkuri ja varmista, että sen mutterin kireys on 16,27 N-m (12 lbf-ft.).
- Tarkista potkuri kulumien varalta. Vaihda se tarvittaessa (*Potkurin vaihtaminen, sivu 10*).

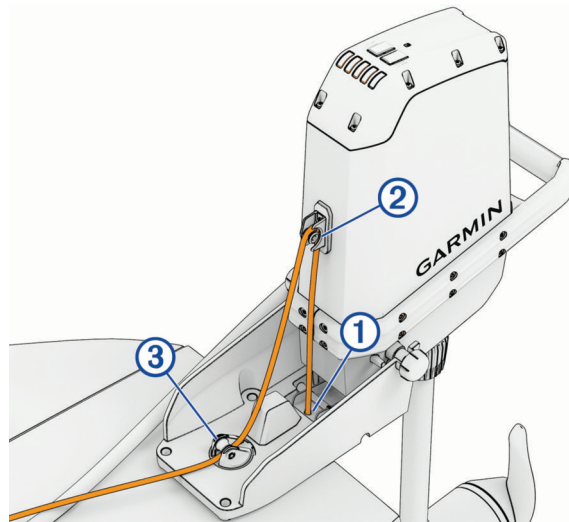
Power Steer polkimet:

- Tarkista ruuvit, joilla poljinkiskot ovat kiinni kajakissa. Kiristä niitä tarvittaessa.
- Varmista, että poljinten paristot eivät ole haljenneet. Puhdista paristojen liitinpinnat tarvittaessa.

Yleisimpiä vaihto-osia ja lisätarvikkeita voi tilata osoitteessa garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Katso huolto-ohjeet ja muiden vaihto-osien tiedot *kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Vetoköyden vaihtaminen

- 1 Leikkaa kulunut tai vahingoittunut köysi ja irrota se moottorista sekä köyden kahvasta.
- 2 Vedä uuden köyden toinen pää telineen metallisen vapautinsalvan läpi ①.



- 3 Tee uuden köyden päähän telineen alle pysäytinsolmu, jotta köysi ei irtoa vapautinsalvasta.
- 4 Vedä köysi moottorin etuosan silmukan kautta ②.
- 5 Vedä köysi alas ja telineen niveltaljan läpi ③.
- 6 Vedä köysi läpivientien ja köysilukon kautta.
- 7 Asenna köyden kahva uuteen köyteen (*Köyden kahvan asentaminen, sivu 36*).

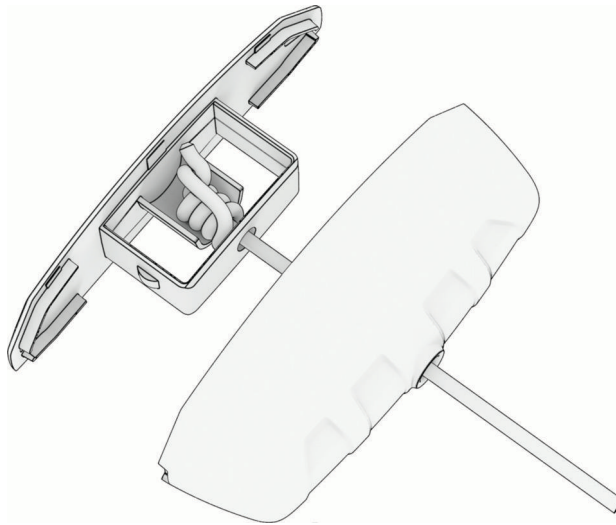


Köyden kahvan asentaminen

- 1 Pujota köyden pää vetokahvan osien läpi.
- 2 Katkaise köysi sopivaan pituuteen niin, että se jää riittävän löysälle, jotta ulotut siihen mukavasti istuessasi kajakissa.

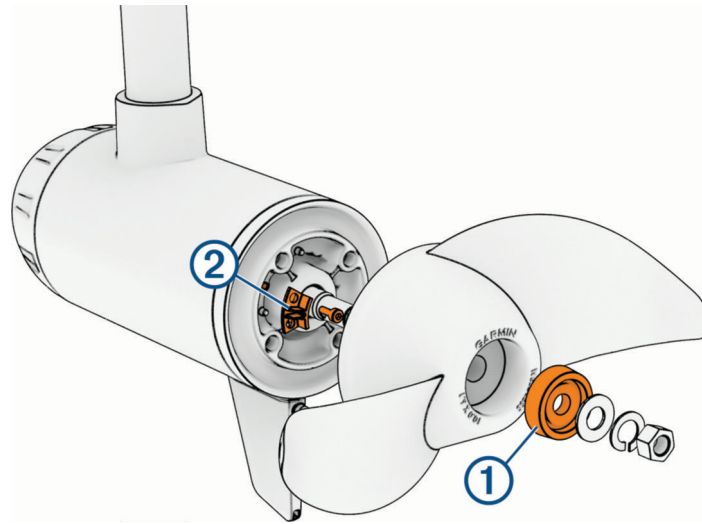
VIHJE: suosittelemme, että köysi katkaistaan noin 20 cm:n (8 tuuman) päästä köysilukosta, jotta vetokahva pysyy köysilukon lähellä, kun moottori on käyttöasennossa.

- 3 Sido köysi vetokahvan sisäpuolelle pysäytinsolmulla.
- 4 Katkaise köysi ja sulata sen pää tarvittaessa, jotta se ei rispaannu.
- 5 Napsauta vetokahvat osat yhteen.



Suoja-anodien tarkistaminen

- 1 Löysää potkurin päässä oleva mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella.
- 2 Irrota potkuri ja siirrä mutteri, lukituslaatta ja litteä aluslaatta sivuun.
- 3 Irrota potkurin anodi ja tutki sitä ①.



- 4 Irrota potkurin moottorin anodi 3 mm:n kuusiokoloavaimella ja tutki sitä ②.
- 5 Valitse vaihtoehto:
 - Jos jompikumpi anodeista on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdisti se teräsharjalla tai hiomapaperilla.

HUOMAUTUS

Irrota anodi moottorista, ennen kuin puhdistat sen teräsharjalla tai hiomapaperilla. Anodin puhdistaminen kiinni moottorissa saattaa vioittaa moottoria, kiihdyttää korroosiota ja lyhentää moottorin käyttöikää.

- Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi.

Voit ostaa sopivan vaihtoanodipaketin osoitteesta garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

HUOMAUTUS

Kun kiinnität potkuria takaisin sen potkurimoottoriin, potkurin mutteri on kiristettävä 16,27 Nm:n (12 lbf-ft) momenttiin.

Tekniset tiedot

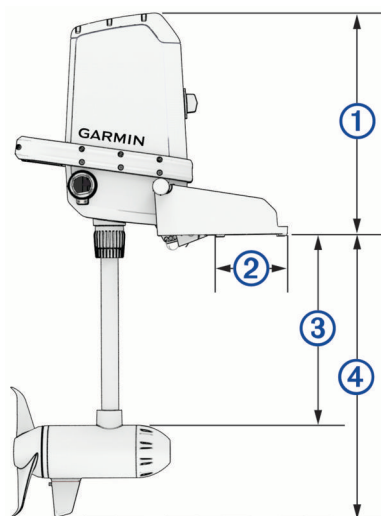
Keulamoottori

Paino	Pelkkä moottori: 10,1 kg (22,2 paunaa) Telineen ja kaapeleiden kanssa: 12,6 kg (27,8 paunaa)
Käyttölämpötila	–5–40 °C (23–104 °F)
Säilytyslämpötila	–40–85 °C (–40–185 °F)
Vesitiiviys	Ohjausmoottorin kotelo: IEC 60529 IPX7 ⁵ Potkurin moottorin kotelo: IEC 60529 IPX8 ⁶
Kompassin turvaväli	91 cm (3 jalkaa)
Virtajohdon pituus	165 cm (5 jalkaa 5 tuumaa)
Tulojännite	10–32 Vdc
Tulovirta	40 A, jatkuva
Virrankatkaisin (ei mukana)	Vähintään 32 VDC, sopii 40 A:n jatkuvalle virralle HUOMAUTUS: jos käyttölämpötila on korkeampi tai virtapiiri jaetaan muiden laitteiden kanssa, voit suojata järjestelmää käyttämällä virrankatkaisinta, jonka ampeerimäärä on suurempi (enintään 60 A). Ennen kuin vaihdat ampeerimäärältään suurempaan virrankatkaisimeen, varmista että veneesi on veneiden kytkentästandardien mukainen.
Virran enimmäiskulutus	512 W (12,8 VDC) 1024 W (25,6 VDC)
Langaton taajuus ja lähetysteho	Enintään 2,4 GHz (enintään 19,0 dBm)

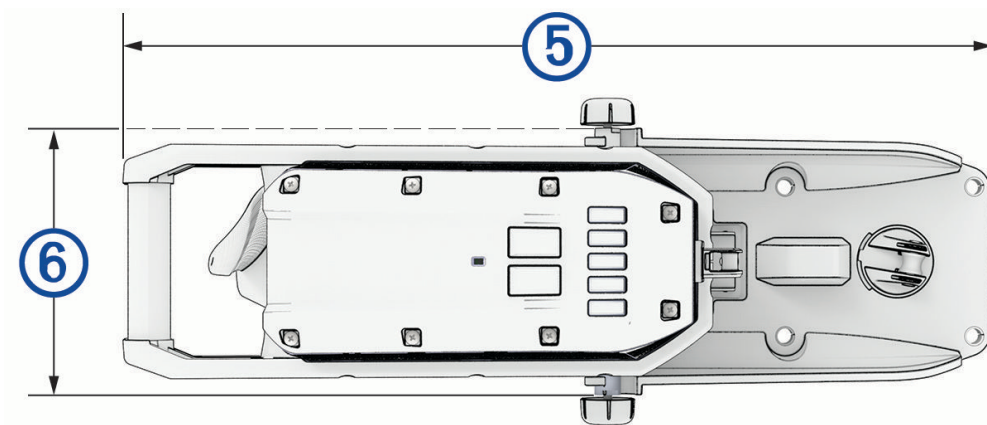
⁵ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

⁶ Kestää jatkuvan upottamisen enintään 3 metrin syvyiseen veteen.

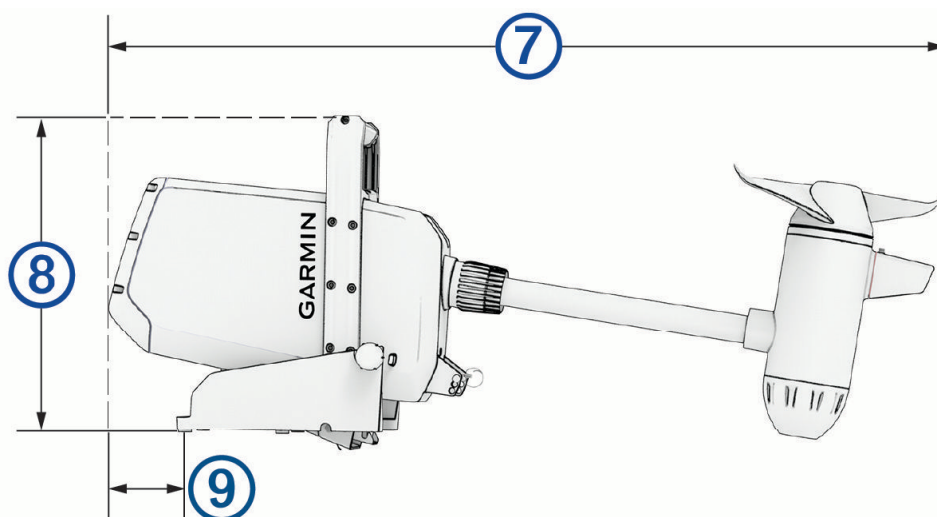
Mitat



①	431 mm (17 tuumaa)
②	29 mm (1 1/8 tuumaa)
③	vähintään 290 mm (11 3/8 tuumaa) enintään 422 mm (16 5/8 tuumaa)
④	vähintään 470 mm (18 1/2 tuumaa) enintään 602 mm (23 3/4 tuumaa)



⑤	527 mm (20 3/4 tuumaa)
⑥	185 mm (7 5/16 tuumaa)



⑦	1005 mm (39 ⁵ / ₈ tuumaa)
⑧	385 mm (15 ³ / ₁₆ tuumaa)
⑨	112 mm (4 ³ / ₈ tuumaa)

Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot

Näistä taulukoista näet kaasun tason, lähtötehon ja moottorin virrankulutuksen keskinäisen suhteen. Arvot on kerätty ISO13342-testimäärittelyn mukaan käyttäen tehokasta Garmin potkuria suhteellisen tyynessä vedessä ja moottori käyttöasennossa riittävän syvässä, jotta siihen ei pääse ilmaa, ja käyttäen toleransseja ± 22 N (5 lbf) ja ± 5 A. Jännitetasot on mitattu keulamootorin virtajohdon liitännöistä.

Potkurin nopeusasetus	12,8 Vdc:n virtalähde			25,6 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)
20	36,8	163,8	33,9	56,0	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55,0	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27,0	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116,0	20,2	40,5	180,2	18,1
15	24,8	110,5	17,7	36,7	163,1	15,8
14	21,8	97,1	15,3	33,8	150,1	13,6
13	18,8	83,4	12,9	29,0	129,0	11,3
12	17,7	78,6	11,1	25,7	114,2	9,2
11	15,5	68,9	9,3	22,6	100,5	7,8
10	13,8	61,2	7,8	19,9	88,6	6,3
9	12,3	54,9	6,6	17,2	76,4	5,1
8	10,3	45,6	5,4	14,5	64,5	4,0
7	9,0	40,0	4,3	11,9	53,0	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10,0	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8,0	35,6	1,8
4	5,0	22,2	2,2	6,7	29,7	1,4
3	3,9	17,4	1,5	4,2	18,5	0,8
2	2,0	8,9	0,8	2,0	8,9	0,4
1	1,0	4,4	0,4	1,0	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1,0	4,4	0,7	1,0	4,4	0,4
-3	2,0	8,9	1,2	2,5	11,1	0,8
-4	2,6	11,5	1,8	3,5	15,6	1,3
-5	3,0	13,3	2,4	4,0	17,8	1,6
-6	4,0	17,8	2,8	5,0	22,2	2,1
-7	4,5	20,0	3,8	6,0	26,7	2,7
-8	5,5	24,5	4,7	7,5	33,4	3,4
-9	6,5	28,9	5,7	8,7	38,6	4,1
-10	7,5	33,4	6,9	9,7	43,0	5,0
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1

Potkurin nopeusasetus	12,8 Vdc:n virtalähde			25,6 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)
-12	9,5	42,3	10,3	12,5	55,6	7,5
-13	10,7	47,4	11,9	14,3	63,4	8,9
-14	11,8	52,3	13,8	16,0	71,2	10,7
-15	13,8	61,2	16,8	17,8	79,3	12,4
-16	13,8	61,5	19,5	19,5	86,7	14,7
-17	16,0	71,2	22,6	22,2	98,6	17,6
-18	17,8	79,3	26,5	24,3	107,9	20,9
-19	19,8	87,9	32,0	26,8	119,0	23,9
-20	20,5	91,2	33,7	27,5	122,3	25,4

HUOMAUTUS: negatiiviset potkurin nopeusarvot liittyvät potkurin käyttämiseen peruutusvaihteella ([Peruuttaminen, sivu 20](#)).

Kaukosäädin

Mitat (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ tuumaa)
Paino	109 g (3,8 unssia) ilman paristoja
Materiaali	Lasikuitutäytteinen nailon
Näytön tyyppi	Auringonpaisteessakin luettava, transflektiivinen MIP (memory-in-pixel)
Näytön tarkkuus	240 x 240 kuvapistettä
Näytön koko (halkaisija)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ tuumaa)
Käyttölämpötila	-15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	-40–85 °C (-40–185 °F)
Pariston tyyppi	2 AA-paristoa (eivät sisälly pakkaukseen)
Paristonkesto	240 tuntia, tavallinen käyttö
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 10,0 dBm)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompassin turvaväli	15 cm (6 tuumaa)

⁷ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

MOB-tunniste

Paino	21,635 g (musta malli) 21,222 g (valkoinen malli)
Pariston tyyppi	CR2032-litiumnappiparisto
Käyttölämpötila	−15–60 °C (5–140 °F)
Kompassin turvaväli	5 cm (1,97 tuumaa)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
Langaton taajuus ja lähetysteho	2,4 GHz (nimellinen +8 dBm)

Power Steer polkimet

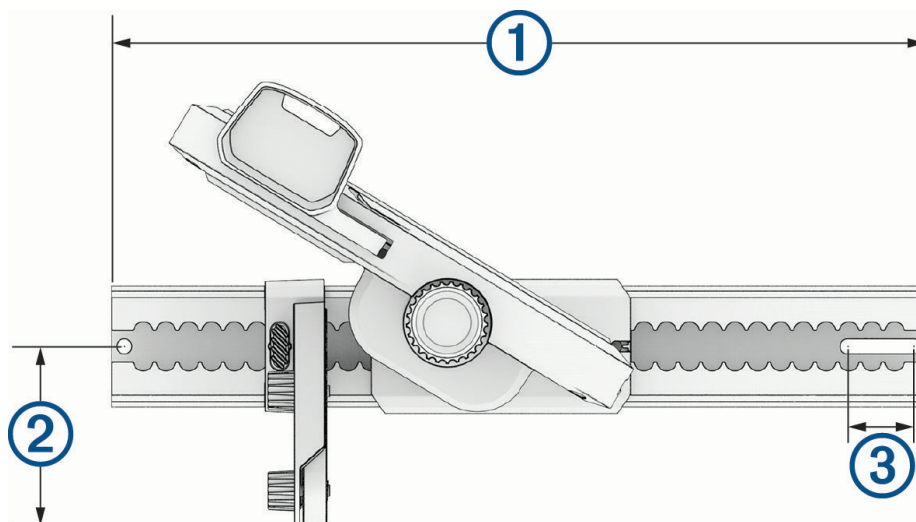
Power Steer polkimet sisältävät vain joihinkin malleihin.

Paino (koko järjestelmä kiskot mukaan lukien)	3,08 kg (6,8 paunaa)
Käyttölämpötila	−5–40 °C (23–104 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7 ⁹
Kompassin turvaväli	61 cm (24 tuumaa)
Virtalähde	2 AA-paristoa/poljin
Langaton taajuus ja lähetysteho	Enintään 2,4 GHz (enintään 9,1 dBm)

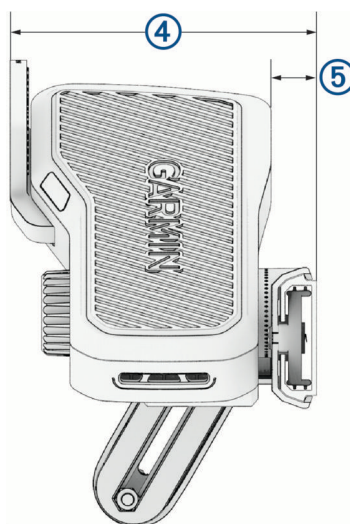
⁸ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 50 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi. Lisätietoja on osoitteessa garmin.com/waterrating.

⁹ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

Mitat



①	394 mm (15 1/2 tuumaa)
②	Vähintään 87 mm (3 7/16 tuumaa) (lyhyt vakainvarsi) Enintään 196 mm (7 11/16 tuumaa) (pitkä vakainvarsi)
③	32 mm (1 1/4 tuumaa)



④	141 mm (5 9/16 tuumaa)
⑤	21 mm (13/16 tuumaa)

Verkkoliitännät ja -palvelut

Wi-Fi yhdistetty laite voi käyttää seuraavia verkkoliitännöitä ja -palveluja. Nämä liitännät ja palvelut ovat oletusarvoisesti käytössä, niitä ei voi poistaa käytöstä ja niitä tarvitaan, jotta laitteisto toimii oikein.

- Garmin palvelut
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

HUOMAUTUS: kun yhdistät laitteen verkkoon, yksityiset tiedot synkronoidaan juuri lisätyn laitteen kanssa.

