

**GARMIN**<sup>®</sup>

**FORCE<sup>®</sup> CURRENT**

---

**操作マニュアル**

© 2025 Garmin Ltd. or its subsidiaries

無断転載禁ず。著作権法により、Garmin 社の書面による承認なしに、本マニュアルの全体または一部をコピーすることはできません。Garmin 社は、ユーザーや組織に通知する責任を負うことなく本マニュアルの内容を変更または改善したり、内容を変更する権利を有します。本製品の使用に関する最新情報および補足情報については、[www.garmin.com](http://www.garmin.com) を参照してください。

Garmin®、Garmin ロゴ、ActiveCaptain®、および Force®は、Garmin Ltd.とその子会社の米国およびその他の国における登録商標です。これらの商標を、Garmin 社の明示的な許可なしに使用することはできません。

Wi-Fi®は Wi-Fi Alliance Corporation の登録商標です。

# 目次

重要情報	1	Heading Hold 動作の変更	20
はじめに	2	ナビゲーション	20
マウントへのモーターの取り付け	3	ナビゲーションの一時停止と再開	20
トローリングモーターの深さの調整	4	ナビゲーションを停止する	21
プロペラクリアランスの確認	4		
電源を接続する	5		
モーターの収納	6		
モーターの展開	6		
マウントからモーターを取り外す	7		
操作	8		
ステータスインジケータ	8		
プロペラの変更	10		
リモートコントロール	11		
リモートコントロール画面	13		
メニューを操作する	14		
プロペラのオン／オフの切り替え	14		
モーター速度の調整	14		
部分的設置でのプロペラの操作	15		
トローリングモーターを手動で操作する	15		
ジェスチャーコントロール	15		
ジェスチャーコントロールを使用した操作	15		
ジェスチャーコントロールを使用した方向保持の調整	15		
ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整	16		
リモートコントロールへのバッテリーの取り付け	16		
ラニヤードの取り付け	16		
リモートコントロールの校正	16		
リモートコントロールのペアリング	17		
追加リモートコントロールのペアリング	17		
自動操舵	18	ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスに接続する	26
トローリングモーターコンパスの校正	18	チャートプロッターへの接続	27
GPS 信号を捕捉する	19	Garmin ウォッチに接続する	27
自動操舵の応答の調整	19	ソフトウェア更新	27
速度の維持	19		
位置の保持	19		
船首方向の維持	20		
後方推力	21		
前進モードと後退モードの切り替え	21		
ウェイポイント	21		
ウェイポイントを作成する	21		
ウェイポイントにナビゲーションする	21		
ウェイポイントの詳細を表示する	22		
ウェイポイント名の編集	22		
ウェイポイントの削除	22		
ルート	22		
ナビゲーションを実行する	22		
ルート詳細の表示	23		
ルート名を編集する	23		
ルートの削除	23		
トラック	23		
アクティブラックを保存する	23		
アクティブラックを消去する	23		
アクティブラックの開始点へのナビゲーション	23		
保存したトラックのナビゲーション	24		
保存したトラックの詳細を表示する	24		
保存したトラック名を編集する	24		
保存したトラックを削除する	24		
設定	25		
トローリングモーターの設定	25		
ワイヤレスネットワーク設定	25		
バッテリーの管理の設定	26		
リモートコントロールの設定	26		
バックライト設定	26		

ActiveCaptain アプリでのソフトウェア  
の更新 ..... 28

## **MOB タグ ..... 29**

  バンドまたはカラビナループの取り付  
  け ..... 30  
  MOB タグのオンとオフを切り替え  
  る ..... 30  
  MOB タグと Force Current トローリン  
  グモーターのペアリング ..... 30  
  MOB タグのオーバーライド ..... 31  
  MOB タグの電池交換 ..... 31

## **Power Steer フットペダル ..... 32**

  レールへのペダルの取り付け ..... 32  
  フットペダルの操作 ..... 33  
    ステアリング応答の反転 ..... 33  
  フットペダルレバーの使用 ..... 34  
    フットペダルレバーの機能の変更 ..... 34  
  フットペダルのペアリング ..... 34  
  電池をフットペダルに装着する ..... 34  
  ステータス LED ..... 35

## **メンテナンスの必要とスケジュー ル ..... 35**

  プルロープの交換 ..... 36  
  ロープハンドルの取り付け ..... 37  
  犠牲陽極の確認 ..... 38

## **仕様 ..... 39**

  トローリングモーター ..... 39  
    サイズ ..... 40  
    モータースラストおよび電流引き込み  
    情報 ..... 41  
  リモートコントロール ..... 43  
  MOB タグ ..... 44  
  Power Steer フットペダル ..... 44  
    サイズ ..... 45  
  ネットワークインターフェースとサービ  
  ス ..... 46

# 重要情報

## △ 警告

製品に関する警告およびその他の重要な情報については、製品パッケージに同梱されている「安全および製品に関する警告と注意事項」を参照してください。

カヤックを搬送する前に、カヤックからトローリングモーターを取り外す必要があります。マウントにトローリングモーターを取り付けた状態でカヤックを搬送すると、事故が発生して重傷や物的損害の原因になる可能性があります。

プロペラが水中から出ているときは、モーターを作動させないでください。回転するプロペラに触ると、重傷を負うおそれがあります。

ご自身や水中の他の人が回転するプロペラに接触する可能性のあるエリアではモーターを使用しないでください。重傷を負う恐れがあります。

木、岩場の浅瀬、ドック、杭、他の船舶など、近くに危険な要素がある水域でトローリングモーターを操作する時には、十分注意してください。

重傷を負ったり、死亡事故の発生を防ぐため、プロペラ、プロペラ駆動モーター、電気接続部、または電子機器エンクロージャで操作または作業を行う場合は、事前に必ずモーターをバッテリーから外してください。

予想外の停電などの問題が発生してトローリングモーターの使用できなくなった場合に、水上で立ち往生する可能性を避けるため、常にカヤックにパドルを常に載せておいてください。

トローリングモーターを使用してカヤックを後退させると、船体がモータースラストに干渉するため、カヤックが予期せずに操舵することができます。衝突事故による怪我や製品の損傷を避けるため、モーターを使用してカヤックを後退させるときは、注意して周囲の状況を把握してください。

## △ 注意

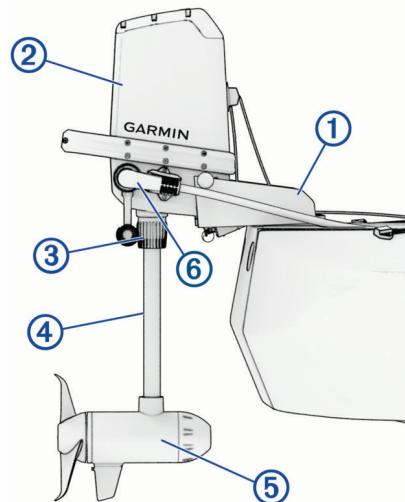
トローリングモーターを輸送する際は、ステアリングシステムハウジングの背面にあるハンドルを常に使用し、プロペラ駆動モーターとプロペラに注意して、怪我や物的損害を防いでください。

カヤックに乗り降りする前に、モーターが収納位置にあることを確認してください。カヤックに乗り降りする際に誤って運転すると、怪我や物的損害につながる可能性があります。

## 注意

高効率プロペラを搭載した Force Current トローリングモーターは、障害物のない水面でのみ使用してください。水深の浅い場所で高効率プロペラを使用すると、モーターが水中の障害物と衝突してプロペラが損傷するリスクが増加します。

# はじめに



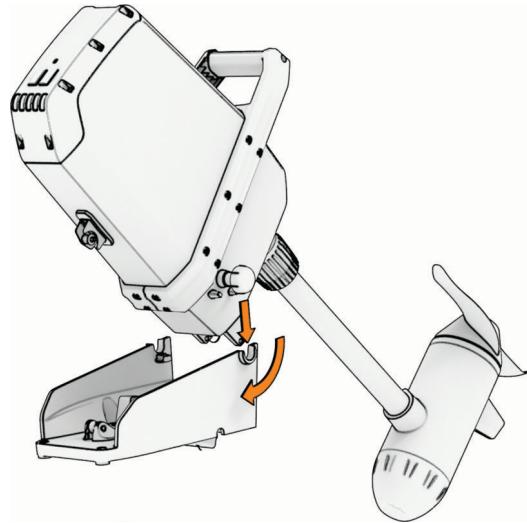
①	マウント
②	ステアリングシステム
③	深さ調整カラー
④	シャフト
⑤	プロペラドライブモーター
⑥	電源ケーブルコネクタ

## マウントへのモーターの取り付け

### △ 注意

トローリングモーターを輸送する際は、ステアリングシステムハウジングの背面にあるハンドルを常に使用し、プロペラ駆動モーターとプロペラに注意して、怪我や物的損害を防いでください。

- 1 必要に応じて、トローリングモーターの両側にあるピボットノブを緩めます。
- 2 モーターのピボットノブとマウントのピボットブラケットを合わせ、モーターを約 45 度の角度でマウントに載せます。



- 3 モーターを垂直位置まで回転させます。
- 4 モーターの両側にあるノブを止まるまで締めます。
- 5 モーターステアリングシステムの前部にあるアイレットにプルロープの先端を差し込み、ロープの上の部分をアイレットに通します。



## トローリングモーターの深さの調整

### ⚠ 警告

モーターの深さを設定する前に、モーターシャフトの回転全体を通してプロペラに十分なクリアランスがあることを確認する必要があります ([プロペラクリアランスの確認](#), 4 ページ)。

- 1 ステアリングシステムのハウジング底部のカラーを緩めます。



- 2 トローリングモーターの深さを上下させます。

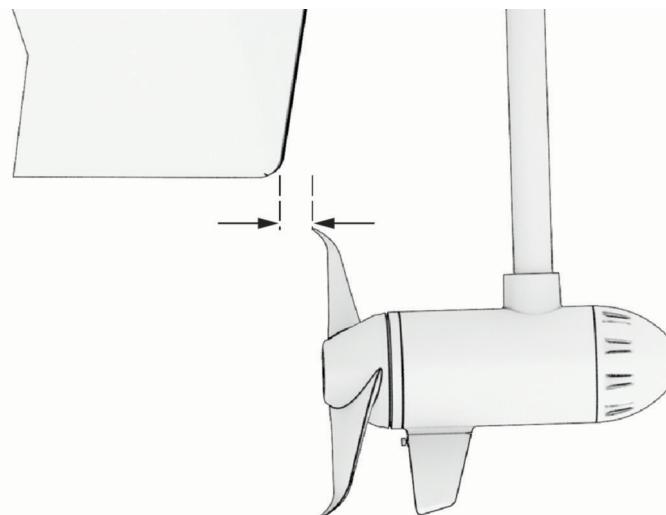
- 3 モーターを目的の深さに設定したら、ステアリングシステムハウジングの底部にあるカラーを締め付けます。

## プロペラクリアランスの確認

### ⚠ 警告

トローリングモーターをオンにする前に、モーターシャフトの回転全体を通してプロペラと船体の間に十分なクリアランスがあることを確認してください。プロペラと船体の間に十分なスペースがない状態でモーターを取り付けると、使用中にプロペラが船体に接触した場合に、怪我や物的損害が発生する可能性があります。

- 1 プロペラ駆動モーターを手動で回転させ、シャフトが 360 度完全に回転するクリアランスを確認します。



- 2 必要に応じて、モーターの深さを調整し、プロペラと船体の間に十分なスペースがあることを確認します ([トローリングモーターの深さの調整](#), 4 ページ)。

# 電源を接続する

## ⚠️ 警告

重傷を負ったり、物的損害を避けるため、トローリングモーターの電源ケーブルを接続する前に、サーキットブレーカーをオフの位置に入れておく必要があります。

電源ケーブルのプラス (+) ケーブルは、サーキットブレーカーまたは定格 40 A (連続) のヒューズを介して接続する必要があります。サーキットブレーカーやヒューズを使用せずにこのケーブルを電源に接続すると、ケーブルが短絡し、過熱や火災の原因となることがあります。

## 注意

Force Current トローリングモーターは、DC 12 または 24 V バッテリーに接続する必要があります。モーターを他の電圧に接続すると、性能が低下したり製品が損傷したりする可能性があります。

- 1 赤い (+) ケーブルを定格 40 A (連続) のサーキットブレーカーに接続して、トローリングモーターの電源ケーブルをバッテリーに接続します。
- 2 トローリングモーターの電源コネクタの防水カバーを反時計回りに 1/4 回転させて、電源コネクタを露出させます。
- 3 ケーブルがカヤックとほぼ平行になるようにして電源ケーブルコネクタを差し込み、完全にはまるまで押し込みます。

**注意：**モーターに接続する前に、電源ケーブルコネクタのロックカラーがロック解除位置にあることを確認してください。

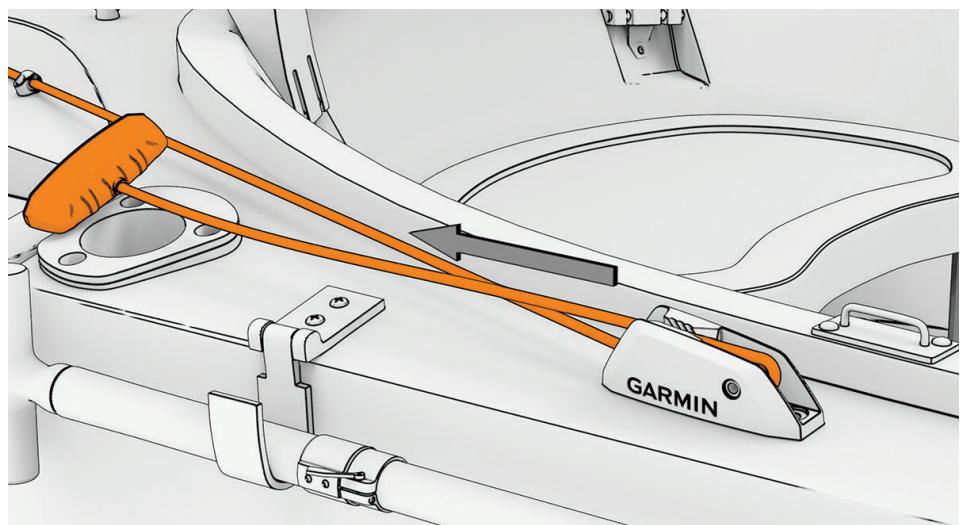


電源ケーブルストレインリリーフは、モーターハウジングのクレードルに接触して取り付けられています。

- 4 電源ケーブルコネクタのロックリングを時計回りに 1/4 回転させて所定の位置にロックします。

## モーターの収納

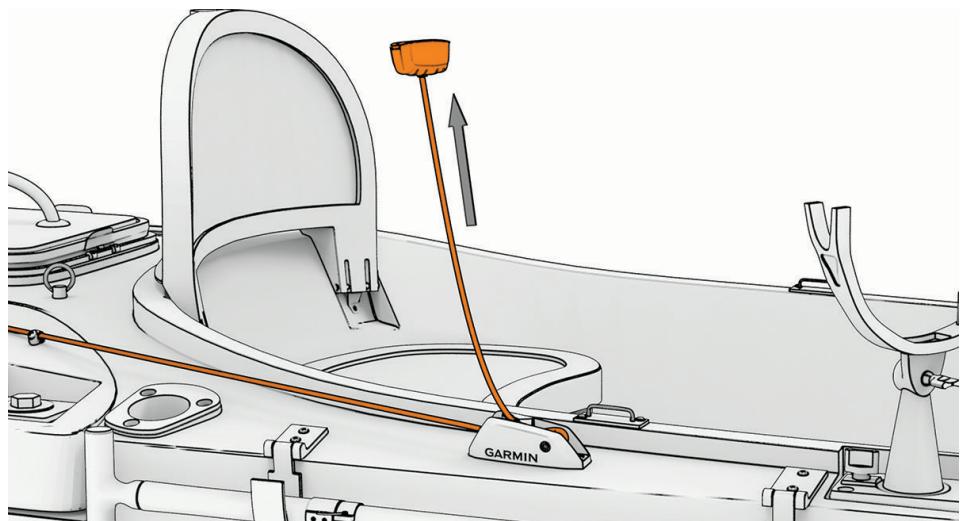
- 1 ロープハンドルをモーターに向けて引き、プロペラ駆動モーターを水から持ち上げます。
- 2 ロープを下げるクリートに引っかけ、張力を緩やかに解放します。



ロープは、クリートで張力がかかる固定され、モーターを収納位置に保持します。

## モーターの展開

- 1 ハンドルを引き上げて後方に引き、ロープをクリートから外します。



- 2 ロープの張力を緩やかに解放し、プロペラ駆動モーターを停止するまで水の中に下げます。マウントラッチがロックピンに噛み合い、モーターを展開位置に保持します。

## マウントからモーターを取り外す

モーターをマウントから取り外す前に、サーキットブレーカーのスイッチをオフにし、モーターから電源ケーブルを外す必要があります。

モーターをマウントから取り外す前に、モーターを展開位置 ([モーターの展開, 6 ページ](#))に移動させるか、ロープをクリートから外し、ステアリングシステムハウジングの背面にあるハンドルを使用してモーターを支える必要があります。

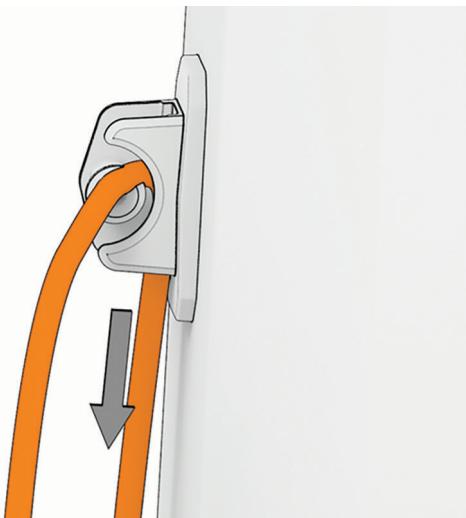
### ⚠️ 警告

カヤックを搬送する前に、カヤックからトローリングモーターを取り外す必要があります。マウントにトローリングモーターを取り付けた状態でカヤックを搬送すると、事故が発生して重傷や物的損害の原因になる可能性があります。

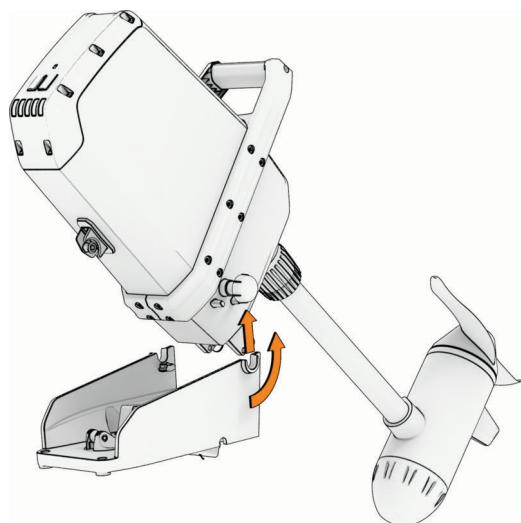
### ⚠️ 注意

トローリングモーターを輸送する際は、ステアリングシステムハウジングの背面にあるハンドルを常に使用し、プロペラ駆動モーターとプロペラに注意して、怪我や物的損害を防いでください。

- 1 ロープの上部をモーターステアリングシステムの前面にあるアイレットの開口部から部分的に引き出し、ロープの下部をアイレットから外れるまで引き下げます。



- 2 モーターの両側にあるノブを止まるまで緩めます。
- 3 モーターの背面にあるハンドルを使用して、モーターを最大約 45 度の角度まで傾けます。  
モーターが展開位置にある場合は、モーターを傾ける前にロープを引き上げてマウントラッチを解除する必要があります。



- 4 マウントから両手でモーターを持ち上げて外します。

## 操作

付属のリモートコントロールを使用して、トローリングモーターのすべての機能を操作できます ([リモートコントロール, 11 ページ](#))。

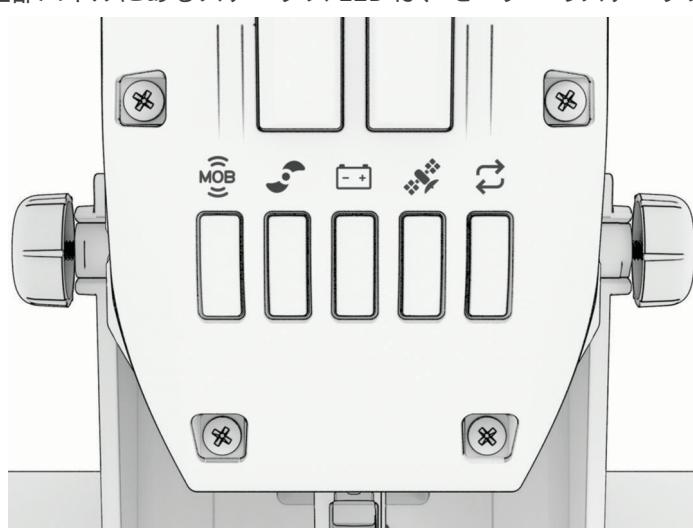
リモートコントロールに加えて、次のいずれかのデバイスを使用して、Force Current トローリングモーターの特定の機能を制御できます。

- 一部のモデルに含まれている Power Steer フットペダル ([Power Steer フットペダル, 32 ページ](#))。
- ActiveCaptain® アプリを備えたモバイルデバイス ([ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスに接続する, 26 ページ](#))。
- 互換性のある Garmin® チャートプロッター ([チャートプロッターへの接続, 27 ページ](#))。<sup>1</sup>
- 互換性のある Garmin ウオッч ([Garmin ウオッчに接続する, 27 ページ](#))。

ウォッチまたはチャートプロッターを使用したトローリングモーターの制御の詳細については、特定のデバイスの『マニュアル』を参照してください。

## ステータスインジケータ

トローリングモーターの上部パネルにあるステータス LED は、モーターのステータスを示します。



<sup>1</sup>一部の ECHOMAP™ ウルトラおよび ECHOMAP UHD チャートプロッターでは、ソフトウェア更新を受信しなくなっているため、Force Current トローリングモーターの一部の機能はサポートされません。初期セットアップには、トローリングモーターリモートコントロールを使用する必要があります。

	<p>落水 (MOB) タグ (<a href="#">MOB タグ, 29 ページ</a>)。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>緑色の点灯：MOB タグが接続されています。</li> <li>赤色の点滅：MOB タグの接続が失われました。プロペラが無効になっています。</li> </ul> <p><b>注意：</b> MOB タグの接続が回復した後、プロペラをオンにする前に、MOB タグの  ボタンを押すか、リモートコントロールまたは接続されているチャートプロッターの通知を閉じる必要があります。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>赤色の点灯：MOB タグが接続されていません。プロペラが無効になっています。</li> <li>黄色の点滅：MOB タグが接続されておらず、MOB Tag Override Mode がオンになっています。プロペラは無効になっています (<a href="#">MOB タグのオーバーライド, 31 ページ</a>)。</li> </ul>
	<p>プロペラおよび自動操舵ステータス：</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>緑色の点灯：プロペラがオンです。</li> <li>緑色の点滅：自動操舵モードが有効になっています。</li> <li>オフ：プロペラはオフです。</li> </ul>
	<p>バッテリーの状態：</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>緑色の点灯：バッテリー残量は良好です。</li> <li>黄色の点灯：バッテリー残量は中程度です。</li> <li>赤色の点灯：バッテリー残量が低下しています。</li> <li>赤く点滅：バッテリー残量が極めて低くなっています。</li> </ul> <p><b>注意：</b> デフォルトでは、バッテリー残量インジケータはリン酸鉄リチウムバッテリー用に最適化されています (<a href="#">バッテリーの管理の設定, 26 ページ</a>)。</p>
	<p>GPS ステータス：</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>緑色の点灯：モーターの GPS 信号は良好です。</li> <li>黄色の点灯：モーターの GPS 信号は弱い状態です。</li> <li>赤色の点灯：モーターに GPS 信号がありません。</li> </ul>
	<p>ステータス：</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>緑色の点灯：エラーはありません。</li> <li>青色の点灯：モーターはペアリングモードです。</li> <li>赤色の点灯：エラーが発生しました<sup>2</sup>。</li> <li>赤色の点滅：重大なエラーが発生しました。</li> </ul>
すべて	緑色の交互点滅：モーター、リモートコントロール、またはフットペダルがソフトウェア更新をインストールしています。

<sup>2</sup> エラーを解決した後、赤色のエラー LED をクリアするために、モーターをオフにしてから再度オンにする必要がある場合があります。

# プロペラの変更

## ⚠️ 警告

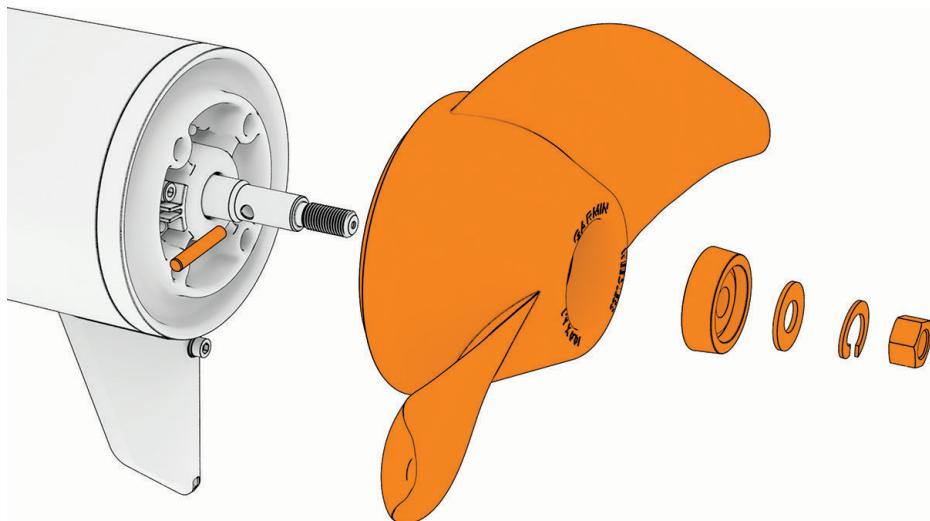
重傷を負ったり、死亡事故の発生を防ぐため、プロペラで操作または作業を行う場合は、事前に必ずモーターをバッテリーから外してください。

## 注意

高効率プロペラを搭載した Force Current トローリングモーターは、障害物のない水面でのみ使用してください。水深の浅い場所で高効率プロペラを使用すると、モーターが水中の障害物と衝突してプロペラが損傷するリスクが増加します。

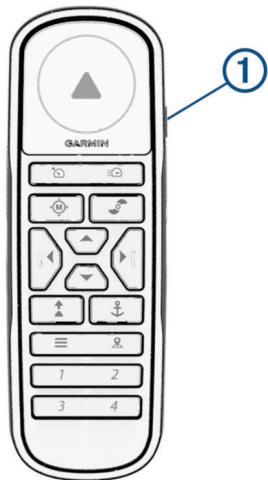
Force Current トローリングモーターには、高効率プロペラとウィードレスプロペラが付属しています。プロペラを変更する場合は、次の手順に従います。

- 1 15 mm ( $9/16$  in) のソケットを使用して、プロペラを固定しているナットを取り外します。



- 2 プロペラを取り外し、ロックワッシャー、平ワッシャー、および犠牲陽極を横に置いておきます。
- 3 プロペラのモーターシャフトのピンが所定の位置にあることを確認し、必要に応じて交換します。
- 4 新しいプロペラを取り付けます。
- 5 犠牲陽極、平ワッシャー、ロックワッシャー、およびナットをプロペラのドライブシャフトに戻します。
- 6 15 mm ( $9/16$  in) のソケットを使用して、ナットを 16.27 N·m (12 lbf·ft) で締め付けてプロペラを固定します。

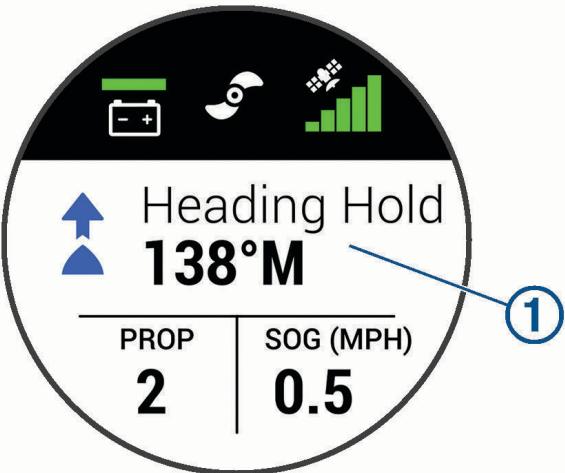
## リモートコントロール



ボタン	説明
① 	長押しして、リモートコントロールをオンまたはオフにします。
	押すと、クルーズコントロールがオンになり、現在の対地速度 (SOG) で設定されます ( <a href="#">速度の維持, 19 ページ</a> )。 もう一度押すと、クルーズコントロールが解除され、手動スピードコントロールに戻ります。
	2回押すとプロペラがオンになります。全速力に設定されます。 もう一度押すと、前の速度とプロペラの状態に戻ります。
	押すと、手動制御になります ( <a href="#">トローリングモーターを手動で操作する, 15 ページ</a> )。 押し続けると、ジェスチャーで操縦します ( <a href="#">ジェスチャーコントロールを使用した操縦, 15 ページ</a> )。
	1回押すと、プロペラのオン／オフが切り替わります ( <a href="#">プロペラのオン／オフの切り替え, 14 ページ</a> )。 2回押すと、自動操舵機能がオフになります (有効な場合)、プロペラが停止し、前方推力と後方推力が切り替えられます ( <a href="#">後方推力, 21 ページ</a> )。
	押すと、メニューを移動します ( <a href="#">メニューを操作する, 14 ページ</a> )。 メニューの場合、  を押してメニュー項目を選択し、  を押すとセーブせずに戻ります。 錨ロックの場合は、錨ロックの位置を前方、後方、左、右に 1.5 m (5 ft.) 動かします。
	方向保持または手動制御では、  と  を押して 1 度のステップターンを行うか、長押しして 5 度刻みのステアリングを行います。
	速度を段階的に変更するには  と  を押し、速度を連続的に変更するには長押しします。 速度がゼロに設定されている場合は、  を押して、後方推力に切り替えます ( <a href="#">後方推力, 21 ページ</a> )。
	押すと、方位保持がオンになります。方向保持は、トローリングモーターを使用して、現在の方向を維持します ( <a href="#">船首方向の維持, 20 ページ</a> )。 もう一度押すと、方向保持機能がオフになります。プロペラが停止し、手動制御が再開します。 押し続けると、リモコンを向けて方向保持を設定できます ( <a href="#">ジェスチャーコントロール, 15 ページ</a> )。
	押すと、錨ロックがオンになります。錨ロックはトローリングモーターを使用して位置を保持します ( <a href="#">位置の保持, 19 ページ</a> )。 もう一度押すと、錨ロックをオフにし、前のステアリングモードに戻ります。 押し続けると、リモコンを向けて錨ロック位置を動かせます ( <a href="#">ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整, 16 ページ</a> )。
	押すとメニューが開きます。 押すと、メニューを終了します。
	押すと、ウェイポイントをマークします。
1~4	押すと、ボタンに割り当てられた Garmin チャートプロッターのショートカットが開きます。 <sup>3</sup>

<sup>3</sup>互換性のある Garmin チャートプロッターに接続する必要があります。詳細についてはチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

## リモートコントロール画面



①	トローリングモーターの動作状態を表示します。 例えば、手動コントロールでは Manual が表示され、方向保持がオンの場合は Heading Hold が表示されると同時に、方向保持の設定ポイントが度数で表示されます。
	トローリングモーターの電池の状態を表示します。 緑：モーターのバッテリー電圧レベルは良好です。 黄：モーターのバッテリー電圧レベルは中程度です。 赤：モーターのバッテリー電圧レベルが低くなっています。 赤く点滅：モーターのバッテリー電圧レベルが極めて低くなっています。 <b>注意：</b> デフォルトでは、バッテリー残量インジケータはリン酸鉄リチウムバッテリー用に最適化されています ( <a href="#">バッテリーの管理の設定</a> , 26 ページ)。 <b>ヒント：</b> トローリングモーターのバッテリーステータス表示を変更して、アイコンではなく電圧の数値を表示することができます ( <a href="#">トローリングモーターの設定</a> , 25 ページ)。 リモートコントロールの電池残量は、を押して確認できます。
	プロペラの状態を表示します。 白色で回転：プロペラは前方推力を提供しています。 赤色で回転：プロペラは後方推力を提供しています。 <sup>4</sup> 回転していない：速度がゼロに設定された状態でプロペラがオンになっています。 表示されない：プロペラはオフになっています。
	トローリングモーターの GPS 信号強度を表示します。
PROP	プロペラの速度を表示します ( <a href="#">モーター速度の調整</a> , 14 ページ)。 プロペラがアクティブに後方推力を提供している場合、速度レベルは赤色で表示されます。 <sup>4</sup> <b>注意：</b> モーターがクルーズコントロールを使用している場合、プロペラ速度は表示されません。
SOG	測定された対地速度 (SOG) を表示します。

<sup>4</sup>後方推力では、モーターの作動音が大きくなり、推力が小さくなり、前進推力よりも効率が悪くなります。

## メニューを操作する

メニューおよび矢印キーを使用して、リモートコントロールのメニューを操作できます。

- を押すとメニューが開きます。
- 別のメニュー項目間を移動するには、▼と▲を押します。
- メニュー項目を選択するには、▶を押します。
- 前のメニュー項目に戻るには、◀を押します。
- メニューを終了するには、■を押すか、メイン画面が表示されるまで繰り返し◀を押します。

## プロペラのオン／オフの切り替え

### △警告

ご自身や水中の他の人が回転するプロペラに接触する可能性のあるエリアではモーターを使用しないでください。重傷を負う恐れがります。

プロペラが水中から出ているときは、モーターを作動させないでください。回転するプロペラに触ると、重傷を負うおそれがあります。

- 必要に応じて、トローリングモーターを展開します(モーターの展開、6ページ)。  
注意：トローリングモーターが収納位置にある場合、プロペラはオンにできません。
- リモートコントロールの○を押すと、プロペラがオンになります。
- を押して、プロペラをオフにします。

## モーター速度の調整

リモートコントロールで、▲または▼を押して速度を増減します。

手動モードでは、リモートコントロール画面のPROPフィールドに表示されるプロペラ速度がそれに応じて増減します。

クルーズコントロールモードでは、現在の目標速度がローリングモーターリモート画面に表示され、それに応じて増減します。

注意：手動モードでは、リモートコントロールを使用して速度を増減しても、プロペラは自動的にオンになりません。プロペラをオンにするには、リモートコントロールの○ボタンを押す必要があります。

## 全速力の切り替え

- リモートコントロールの○を2回押します。  
トローリングモーターのプロペラ速度が急速に全速力まで上昇します。
- 前のプロペラ速度に戻るには、○を押します。  
ヒント：全速力時は、リモートコントロールの▼を押してプロペラの速度をゆっくりと下げることができます。

## 部分的設置でのプロペラの操作

### △ 警告

プロペラが水中から出ているときは、モーターを作動させないでください。回転するプロペラに触れると、重傷を負うおそれがあります。

部分的に展開されたモーターでトローリングモータープロペラを操作するのは、雑草や水中障害物の上を通過する場合など特定の状況に限る必要があります。そうしないと、操舵者や同乗者が回転するプロペラに接触し、重傷を負うおそれがあるからです。

### △ 注意

モーターを水から部分的に持ち上げる前に、リモートコントロールの  を押してモーターが手動モードになっていることを確認してください。自動操舵モードで動作しているときにモーターを水から持ち上げると、モーターが予期せず動くことがあります。人身傷害や物的損害が発生する可能性があります。

### 注意

高効率プロペラを搭載した Force Current トローリングモーターは、障害物のない水面でのみ使用してください。水深の浅い場所で高効率プロペラを使用すると、モーターが水中の障害物と衝突してプロペラが損傷するリスクが増加します。

- 1 トローリングモーターが展開位置にある状態で、ロープハンドルをゆっくりと引いてモーターを持ち上げ、雑草や障害物を通過できる位置にします。  
モーターを水から持ち上げすぎると、プロペラが自動的にオフになります。
- 2 障害物を通過して船舶が移動できるよう、必要に応じてプロペラをオンにして、プロペラ速度を設定します。
- 3 障害物を通過したら、モーターをゆっくりと下げて展開位置に戻します。

## トローリングモーターを手動で操作する

手動モードでは、必要に応じてトローリングモーターの方向と速度を調整できます。

注意：トローリングモーターは、オンになったときデフォルトで手動モードになります。

- 1 必要に応じて、 を押します。
- 2 〈および〉を押して操舵します。

ヒント：ジェスチャーコントロールを使用して操縦することもできます（ジェスチャーコントロールを使用した操縦、15 ページ）。

## ジェスチャーコントロール

リモートコントロールの向きを変えたり動かしたりして、トローリングモーターを操作できます。ジェスチャーコントロールを使用する前に、トローリングモーターのコンパス（トローリングモーターコンパスの校正、18 ページ）とリモートコントロールのコンパス（リモートコントロールの校正、16 ページ）を校正する必要があります。

## ジェスチャーコントロールを使用した操縦

リモートコントロールを向けることで、モーターを操縦できます。

- 1 必要に応じて、プロペラをオンにします（プロペラのオン／オフの切り替え、14 ページ）。
- 2  を押し続けます。
- 3  を押した状態で、リモートコントロールを左右に向けて、左舷または右舷を操縦します。
- 4 操縦を停止するには  を放します。

## ジェスチャーコントロールを使用した方向保持の調整

リモートコントロールを動かして方向保持を調整できます（船首方向の維持、20 ページ）。

- 1 必要に応じて、プロペラをオンにします（プロペラのオン／オフの切り替え、14 ページ）。
- 2  を押し続けます。
- 3 方向を調整する方向にリモートコントロールを向けます。
- 4  を放すと、方向が設定されます。

## ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整

錨ロック機能を使用しているときは、リモートコントロールを動かして位置を調整できます (位置の保持, 19 ページ)。

- 1 ⌂を押したままにします。
- 2 位置を移動したい方向にリモートコントロールを向けます。  
向けた方向に 1.5 m (5 ft.) 位置が動きます。
- 3 ⌂を離します。
- 4 目的の位置になるまで、この手順を繰り返します。

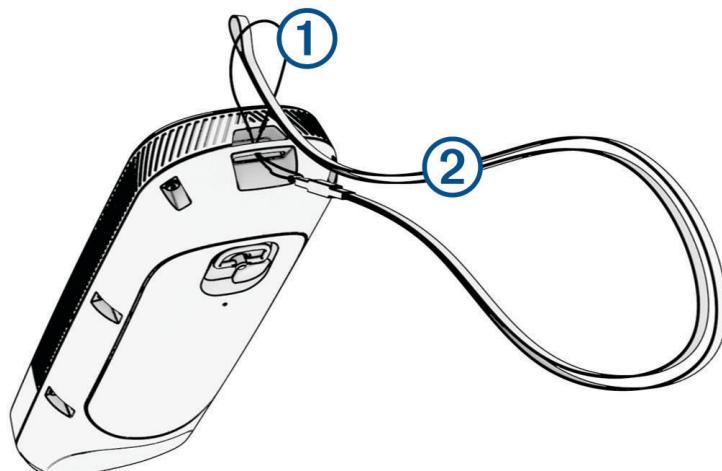
## リモートコントロールへのバッテリーの取り付け

リモートコントロールは単三電池 2 本 (別売) を使用して操作できます。最良の結果を得るには、リチウム電池を使用してください。

- 1 D リングを反時計回りに回して引き上げ、カバーを取り外します。
- 2 極性に注意しながら単三電池を 2 本挿入します。
- 3 バッテリーカバーを取り付け、D リングを時計回りに回します。

## ラニヤードの取り付け

- 1 リモートコントロールの背面から、ラニヤードのループ ① をスロットに挿入します。



- 2 ラニヤードのもう一方の端 ② をループに通し、しっかりと引きます。
- 3 必要に応じて、使用中にラニヤードを首や手首に巻き付けてラニヤードをつなぎます。

## リモートコントロールの校正

### 注意

電子コンパスは屋外で校正します。船首方向の精度を向上させるには、車両、建物、および送電線など、磁場に影響を与える物体の近くには立たないでください。

ジェスチャーを使用してモーターを制御する前に、リモートコントロールのコンパスを校正する必要があります。校正後にジェスチャーコントロールが正しく機能しない場合は、必要に応じてこの手順を繰り返してください。

- 1 ≡ > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate** の順に選択します。
- 2 **Start** を選択して、画面上の指示に従います。

## リモートコントロールのペアリング

リモートコントロールは、工場出荷時にトローリングモーターとペアリングされています。再度ペアリングする必要がある場合は、次の手順に従います。

- 1 トローリングモーターをオンにします。
- 2 トローリングモーターの  を 3 回押してペアリングモードにします。  
トローリングモーターの  ステータス LED は、接続検索時に青色に点灯します。
- 3 リモートコントロールをトローリングモーターから 1 m (3 ft.) 以内の範囲に近づけます。
- 4 リモートコントロールの電源を入れます。
- 5 リモートコントロールで、 > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start** の順に選択します。  
数秒後、リモートコントロールに **Pairing Complete** と表示されます。

## 追加リモートコントロールのペアリング

トローリングモーターには、最大 2 台のリモートコントロールを同時に接続できます。

2 台目のリモートコントロールをペアリングするには、最初に接続したリモートコントロールを使用して、次の手順を実行する必要があります。

- 1 トローリングモーターをオンにします。
- 2 すでにモーターとペアリングされているリモートコントロールで、 > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote** の順に選択します。
- 3 追加するリモートコントロールをトローリングモーターのディスプレイパネルから 1 m (3 ft.) 以内の範囲に近づけます。
- 4 追加するリモートコントロールの電源を入れます。
- 5 追加のリモートコントロールで、 > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start** の順に選択します。

1 台目のリモートコントロールに **Device Found** が表示されます。数秒後、2 台目のリモートコントロールに **Pairing Complete** と表示されます。

# 自動操舵

## △ 警告

ユーザーは、船舶を安全かつ慎重に操縦する責任があります。トローリングモーターの自動操舵機能は、船舶を操作するユーザーの能力を強化するツールですが、船舶を安全に操作する責任を免除するものではありません。操舵上の危険を回避してください。また、モーターのコントロールから目を離さないでください。

自動操舵機能を有効にする前に、モーターが完全に展開位置にあり、マウントラッチがかみ合っていることを確認してください。展開位置でモーターがかみ合う前に自動操舵機能を作動させると、予期しないカヤックの動きが発生し、重大な人身傷害や物的損害が発生する可能性があります。

自動操舵機能の操作方法は、疎いでいて、危険のない解放水域で学習してください。

## △ 注意

自動操舵機能を使用する場合は、急な停止、加速、方向転換に備えてください。

Force Current トローリングモーターは、各種の自動操舵機能（事前に計画されたルートに従う、方位を維持する、位置を保持するなど）に対応しています。

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターのコンパスを校正する必要があります（[トローリングモーター コンパスの校正](#), 18 ページ）。自動操舵モードを有効にするには、GPS 信号が必要です（GPS 信号を捕捉する, 19 ページ）。

付属のリモコンを使用して、すべての自動操舵モードを起動および操作できます（[リモートコントロール](#), 11 ページ）。互換性のある他のデバイスを使用して、特定の自動操舵機能を制御できます（[操作](#), 8 ページ）。

**ヒント：**状況によっては、自動操舵モードで想定よりも多くの乱流が発生することがあります。自動操舵のゲイン設定を調整して、さまざまな条件に合わせて自動操舵の感度を調整できます（[自動操舵の応答の調整](#), 19 ページ）。

Force Current は、次の自動操舵機能に対応しています：

**クルーズコントロール：**モーターは自動的にプロペラ速度を制御して目標速度を維持します（[速度の維持](#), 19 ページ）。

**錨ロック：**モーターは自動的に操縦し、プロペラを作動させて位置を維持します（[位置の保持](#), 19 ページ）。

**方向保持：**モーターは自動的に操縦して船舶を同じ方向に維持します（[船首方向の維持](#), 20 ページ）。

**ルート追従：**モーターは自動的に操縦され、プロペラを作動させて、ウェイポイントに、またはコースやトラックに沿ってナビゲーションされます（[ナビゲーション](#), 20 ページ）。

## トローリングモーター コンパスの校正

トローリングモーターのコンパスを校正する前に、開けた平水区域に移動し、円を描くようにカヤックを操作するのに十分なスペースを確保する必要があります。

## 注意

荒れた海や激しい風の中でトローリングモーターのコンパスを較正すると、自動操舵の性能に悪影響を与える可能性があります。

- 1 トローリングモーターが展開位置にあることを確認します（[モーターの展開](#), 6 ページ）。
- 2 リモートコントロールで、≡ > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass** の順に選択します。
- 3 プロンプトが表示されたら、画面上の指示に従ってコンパスを校正します。

## 注意

コンパスの校正中は、トローリングモーターを使用してカヤックを低速で操舵する必要があります。パドルを使用してカヤックを操舵してコンパスを校正すると、過度の動きが発生し、自動操舵性能が低下する可能性があります。

自動操舵機能が期待どおりに動作しない場合は、校正プロセスを繰り返す必要があります。

## GPS 信号を捕捉する

- 1 空を遮るものがない開けた場所に船舶を移動します。
- 2 トローリングモーターが衛星を検知するまで 30~60 秒間待ちます。  
モーターが GPS を使用して位置を取得すると、 LED インジケータライトが緑色に点灯します。

## 自動操舵の応答の調整

自動操舵のゲイン設定を調整すると、さまざまな条件に合わせて自動操舵の感度を調整できます。

- 1 リモートコントロールで、 > **Settings > Trolling Motor** の順に選択します。
- 2 次のオプションを選択します：
  - ・ 錨ロックモードのゲインを調整するには、**Anchor Gain** を選択します。
  - ・ [方向保持] や [クルーズコントロール] を含む、ナビゲーションモードの自動操舵ゲインを調整するには、**Navigation Gain** を選択します。
- 3 ▲ または ▼ を選択して、ゲイン値を増減します：
  - ・ 自動操舵の応答性を向上させるには、ゲイン設定を上げます。モーターはより正確に船舶を制御できるようになりますが、乱流が大きくなる可能性があります。通常、船舶が大きいまたは重いほど、高いゲイン値が必要です。
  - ・ 自動操舵の応答性を下げるには、ゲイン設定を下げます。モーターによる乱流は少なくなりますが、船舶の制御精度が低くなる可能性があります。
- 4 ▶ を選択して、選択を確定します。

## 速度の維持

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターコンパスの校正, 18 ページ)。

クルーズコントロール機能は自動操舵機能で、特定の地表速度を設定および維持し、水流および風の変化を自動的に調整します。

**ヒント：**他の自動操舵モードと一緒にクルーズコントロールを使用できます (自動操舵, 18 ページ)。

リモートコントロールの  を押します。

クルーズコントロールは現在の速度で有効になります。

クルーズコントロールを無効にしてプロペラをオフにするには、 を押す必要があります。

## 位置の保持

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターコンパスの校正, 18 ページ)。

錨ロック機能は GPS を使用し、トローリングモーターを使用して位置を維持します。

 を押します。

**注意：**リモートコントロールの矢印キーを押すか、ジェスチャーコントロールを使用して、錨ロックの位置を調整できます (ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整, 16 ページ)。

錨ロックを無効にするには、もう一度  を押します

## 船首方向の維持

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターコンパスの校正, 18 ページ)。

Heading Hold を有効にすると、船舶の進路が同じコンパス方向に保たれます。モーターは、風や海流などの要因によって生じる偏流を補正するために、自動的に方向を調整できます。

1 目的の方向に船舶を操縦します。

2  を押します。

**注意：**方向は、、を押すか、ジェスチャーコントロールを使用して調整できます (ジェスチャーコントロール, 15 ページ)。

**ヒント：**この自動操舵モードを使用しているときは、クルーズコントロールを使用して速度を維持することもできます (速度の維持, 19 ページ)。

Heading Hold を無効にして手動モードに戻るには、 または  を選択する必要があります。

## Heading Hold 動作の変更

Heading Hold 機能は、デフォルトで、Go To モードに設定されていて、偏流を補正して船舶の進路を同じ方向に保つように調整されます。必要に応じて、Heading Hold 機能を Vessel Align モードを使用するように設定し、偏流を無視して、単に船舶の船首を同じ方向に向けたままにすることができます。

1 リモートコントロールで、 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold** の順に選択します。

2 **Vessel Align** を選択します。

Go To を選択すると、デフォルトの Heading Hold 動作に戻すことができます。

## ナビゲーション

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターコンパスの校正, 18 ページ)。

トローリングモーターは GPS を使用して、ウェイポイントの位置にボートを操縦したり、ルートやトラックをたどります。

1 リモートコントロールでオプションを選択します。

- 保存されたウェイポイントへのナビゲーションを開始します (ウェイポイントにナビゲーションする, 21 ページ)。
- 保存したルートのナビゲーションを開始します (ナビゲーションを実行する, 22 ページ)。
- アクティブトラックの再トレースを開始します (アクティブトラックの開始点へのナビゲーション, 23 ページ)。
- 保存されたトラックのナビゲーションを開始します (保存したトラックのナビゲーション, 24 ページ)。

**注意：**接続されているチャートプロッターからナビゲーションを開始するときに、トローリングモーターを使用して Auto Guidance 経路に従うこともできます。詳細についてはチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

Navigating がリモートコントロール画面に表示され、トローリングモーターが船舶を目的地まで自動的に操縦します。

2 必要に応じて速度を調整してください。

**ヒント：**この自動操舵モードを使用しているときは、クルーズコントロールを使用して速度を維持することもできます (速度の維持, 19 ページ)。

## ナビゲーションの一時停止と再開

1 ナビゲーションの実行中に、リモートコントロールでオプションを選択します。

- 同じ速度で同じ方向に進みながらナビゲーションを一時停止するには、 > **Standby** を選択します。
- ナビゲーションを一時停止して錨ロックを設定するには、 を選択します。

ナビゲーションが停止し、トローリングモーターが手動モードに戻るか、錨ロックの位置を維持します。

2  > **Follow Route** を選択するか  を押すと、ナビゲーションを再開します。

3 必要に応じて、プロペラを始動します。

## ナビゲーションを停止する

≡> Stop Nav を選択します。

ナビゲーションが停止し、トローリングモーターが手動モードに戻ります。

## 後方推力

手動モードでは、プロペラを逆に回すことができます。短時間プロペラを逆回転させることは、いくつかの状況（モーターの操舵を減らして狭い場所から後退する場合など）で役立ちます。

トローリングモーターのプロペラは主に前方推力用に設計されているため、後方推力の生成では効率が低く、特にプロペラ速度が速いほどモーターからのノイズが大きくなり、水中の乱流が増大します。

### 注意

プロペラとプロペラドライブモーターのキャビテーションを最小限に抑え、過度の摩耗を防ぐために、後方推力の使用を最小限にする必要があります。

## 前進モードと後退モードの切り替え

1 ⚡ を 2 回押します。

プロペラを後退に設定すると、リモートコントロール画面の ⚡ が赤色に変わります。モーターが自動操舵モードで動作している場合は、自動的に手動モードに切り替わります。プロペラが作動している場合、プロペラは自動的に停止します。

2 ⚡ をもう一度押すと、プロペラがオンになります。

**注意：**前進モードと後退モードを切り替えると、プロペラ速度は同じ推力モードで最後に使用した速度に自動的に設定されます。

## ウェイポイント

ウェイポイントは位置をマークするために使用され、後でその位置に戻ることができます。トローリングモーターには、最大 5000 のウェイポイントを保存できます。

トローリングモーターがチャートプロッターに接続されている場合、トローリングモーターとチャートプロッターに保存されているウェイポイントが自動的に同期されます。

**注意：**システムは同期されているため、ウェイポイントの削除やデフォルト設定の復元を行ったり、トローリングモータリモートを使用してユーザーデータを消去したりした場合、チャートプロッターのウェイポイントも削除されます。同様に、チャートプロッターからウェイポイントを削除した場合は、そのウェイポイントは自動的にトローリングモーターから削除されます。

## ウェイポイントを作成する

現在地をウェイポイントとして保存できます。

1 必要に応じて、ウェイポイントとして保存する場所まで走行します。

2 リモートコントロールの ⚡ を押します。

## ウェイポイントにナビゲーションする

1 リモートコントロールで、≡> Waypoints を選択します。

最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。

2 ウェイポイントを選択します。

3 Navigate To を選択します。

4 プロペラをオンにします（プロペラのオン／オフの切り替え、14 ページ）。

トローリングモーターはウェイポイントの位置まで走行します（ナビゲーション、20 ページ）。

## ウェイポイントの詳細を表示する

- 1 リモートコントロールで、≡>**Waypoints** を選択します。  
最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

## ウェイポイント名の編集

- 1 リモートコントロールで、≡>**Waypoints** を選択します。  
最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいウェイポイント名を入力します。

## ウェイポイントの削除

- 1 リモートコントロールで、≡>**Waypoints** を選択します。  
最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

## ルート

ルートは、最終的な目的地に至る一連の位置です。

トローリングモーターをチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターに保存されているルートがトローリングモーターに保存されているルートと同期されます。1つのデバイス上のルートを削除または編集すると、もう一方のデバイスに保存されているルートが自動的に変更されます。ルートはチャートプロッターでのみ作成できます。

最大 100 件のルートを保存できます。

## ナビゲーションを実行する

- 1 リモコンで、≡>**Routes** の順に選択します。  
最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Navigate To** を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
  - ルートを作成したときに使用した出発地点からのルートをナビゲーションするには、**Forward** を選択します。
  - ルートを作成したときに使用した目的地点からのルートをナビゲーションするには、**Backward** を選択します。
  - 現在地からルートの先頭までナビゲーションして、次にルートをナビゲーションするには、**From Start** を選択します。
- 5 プロペラをオンにします (プロペラのオン／オフの切り替え, 14 ページ)。

トローリングモーターは、ルートに沿って選択した順に走行します (ナビゲーション, 20 ページ)。

ルートの終点に近づくと、デフォルトではトローリングモーターがアンカーロック機能に切り替わり、ルートの終点に位置を保持します。この動作は、設定で変更できます (トローリングモーターの設定, 25 ページ)。

## ルート詳細の表示

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。  
最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

## ルート名を編集する

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。  
最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいルート名を入力します。

## ルートの削除

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。  
最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

## トラック

トラックは、船舶の経路の記録です。現在記録されているトラックは、アクティブラックと呼ばれ、保存することができます。最大 50 件のトラックを保存できます。

トローリングモーターをチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターに保存されているアクティブラックおよび保存トラックが、トローリングモーターに保存されているアクティブラックおよび保存トラックと同期されます。1 つのデバイスでアクティブラックと保存トラックを追加、削除、または編集すると、もう 1 つのデバイスに保存されているアクティブラックと保存トラックが自動的に変更されます。

## アクティブラックを保存する

現在記録されているトラックは、アクティブラックと呼ばれます。アクティブラックを保存して、後でナビゲートできます。

トローリングモーターには 50 トラックまで保存できます。

- 1 リモートコントロールで、 > **Tracks** > **Save Active Track** の順に選択します。  
アクティブラックは、現在の日付がトラック名として保存されます。
- 2 保存したトラックの名前を変更します（オプション）。

## アクティブラックを消去する

 > **Tracks** > **Clear Active Track** の順に選択します。

トラックのメモリが消去され、アクティブラックが引き続き記録されます。

## アクティブラックの開始点へのナビゲーション

現在記録されているトラックは、アクティブラックと呼ばれます。現在の位置から移動した経路に沿って、アクティブラックの開始点に戻ることができます。

- 1  > **Tracks** > **Backtrack** を選択します。
- 2 プロペラをオンにします（プロペラのオン／オフの切り替え、14 ページ）。

トローリングモーターは、移動した経路に沿ってアクティブラックの開始点に戻ります（ナビゲーション、20 ページ）。

## 保存したトラックのナビゲーション

- 1  > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。  
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Navigate To** を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
  - 保存したトラックの先頭から最後までナビゲーションするには、**Forward** を選択します。
  - 保存したトラックの最後から最初に戻ってナビゲーションするには、**Backward** を選択します。
- 5 プロペラをオンにします ([プロペラのオン／オフの切り替え, 14 ページ](#))。  
トローリングモーターは、選択した順で保存されたトラックに沿って移動します ([ナビゲーション, 20 ページ](#))。

## 保存したトラックの詳細を表示する

- 1 リモートコントロールで、 > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。  
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

## 保存したトラック名を編集する

- 1 リモートコントロールで、 > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。  
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいトラック名を入力します。

## 保存したトラックを削除する

- 1 リモートコントロールで、 > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。  
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

# 設定

## トローリングモーターの設定

リモートコントロールで、 > Settings > Trolling Motor の順に選択します。

**Wi-Fi:** トローリングモーターのワイヤレスネットワーク設定を設定します (ワイヤレスネットワーク設定, 25 ページ)。

**Calibrate:** トローリングモーターコンパスを校正 (トローリングモーターコンパスの校正, 18 ページ) し、トローリングモーターの船首オフセットを設定します。

**Steering Mode:** Power Steer フットペダルが船舶をどのように操作するかを定義します (ステアリング応答の反転, 33 ページ)。

**MOB Tag Override Mode:** オンにすると、モーターが MOB タグとの接続を失ってもプロペラが作動します (MOB タグのオーバーライド, 31 ページ)。

**Programmable Keys:** Power Steer フットペダルのレバーの機能を再定義します (フットペダルレバーの機能の変更, 34 ページ)。

**Units:** 測定単位を設定します。

**Battery Management:** トローリングモーターバッテリーに関連する設定を定義します (バッテリーの管理の設定, 26 ページ)。

**Beeper:** 自動操舵の通知ビープ音を無効または有効にします。

**Auto Power On:** システムの電源を入れる場合は、トローリングモーターの電源をオンにします。

**Heading Hold:** 方向保持機能の動作を設定します (Heading Hold 動作の変更, 20 ページ)。

**Nav. Arrival:** ルートの終点に達したときのトローリングモーターの動作を設定します。Anchor Lock 設定では、船舶がルートの終点に達すると、トローリングモーターが錨ロック機能を使用して位置を保持します。Manual 設定では、船舶がルートの終点に達すると、プロペラがオフになります。

### △ 注意

Manual を使用して Nav. Arrival を設定する際には、船舶を制御する準備ができていなければなりません。

**Anchor Gain:** アンカーロックモードでの、自動操舵の応答レベルを設定します (自動操舵の応答の調整, 19 ページ)。

**Navigation Gain:** 他の自動操舵モードでの、自動操舵の応答レベルを設定します (自動操舵の応答の調整, 19 ページ)。

**Clear User Data:** 保存したウェイポイント、ルート、トラック、およびアクティブトラックをすべて削除します。

**注意:** チャートプロッターに接続している場合、これを選択すると、トローリングモーターと接続されているチャートプロッターの両方からユーザーデータが消去されます。

**Restore Defaults:** トローリングモーターの設定を工場出荷時の初期値にリセットします。

**注意:** デフォルト設定を復元しても、トローリングモーターまたは接続されているチャートプロッターのユーザーデータは消去されません。

**Clear Diagnostics:** トラブルシューティングの目的でトローリングモーターに保存されたシステム生成データを削除します。

## ワイヤレスネットワーク設定

リモートコントロールで、 > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi を選択します。

**注意:** アクティブ Wi-Fi モードは画面の上部に表示されます。

**Mode:** Wi-Fi モードを設定します。Wi-Fi テクノロジーをオフにしたり、チャートプロッターのネットワークに参加したり、ワイヤレスアクセスポイントを作成して ActiveCaptain アプリを使用したりできます (ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスに接続する, 26 ページ)。

**Setup > Name:** トローリングモーター上のワイヤレスアクセスポイントの名前を設定します (ActiveCaptain モードのみ)。

**Setup > Password:** トローリングモーターのワイヤレスアクセスポイントのパスワードを設定します (ActiveCaptain モードのみ)。

## バッテリーの管理の設定

リモートコントロールで、 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management** の順に選択します。

**Indicator:** トローリングモーターのバッテリーインジケータの外観をアイコンまたは電圧の数値に変更します。

**Battery Setup:** トローリングモーターに接続されているバッテリーのタイプを設定します。これは、報告されたバッテリーステータスの計算に役立ちます。

## リモートコントロールの設定

リモートコントロールで、 > **Settings** > **Remote Control** を選択します。

**Backlight:** バックライト設定を調整します。([バックライト設定, 26 ページ](#))

**Beeper:** キーを押すとビープ音が鳴るように設定します。

**Auto Power Off:** リモートコントロールが自動的にオフになるまでの時間を設定します。

**Calibrate:** ジェスチャーコントロール機能のリモートコントロールを校正します([リモートコントロールの校正, 16 ページ](#))。

**Pairing:** リモートコントロールをトローリングモーターとペアリングします([リモートコントロールのペアリング, 17 ページ](#))。

**Language:** 画面に表示されるテキストの言語を設定します。

**Restore Defaults:** リモートコントロールを工場出荷時の初期設定にリセットします。これにより、リモートコントロールのデフォルト設定が復元されますが、保存されたユーザーデータは削除されません。

## バックライト設定

リモートコントロールで、 > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight** の順に選択します。

**Keys:** キーを押したときにバックライトがオンになるように設定します。

**Alarms:** リモートコントロールでアラームが鳴ったときにバックライトがオンになるように設定します。

**Timeout:** バックライトがオフになるまでの時間を設定します。

**Brightness:** バックライトの輝度レベルを設定します。

## ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスに接続する

ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスをトローリングモーターに接続できます。このアプリを使用すると、トローリングモーターを素早く簡単に操作し、デバイスソフトウェアを更新できます。

- 1 リモートコントロールで、 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup** の順に選択します。
- 2 このネットワークの名前とパスワードを入力します。
- 3 モバイルデバイスのアプリケーションストアから、ActiveCaptain アプリをインストールして開きます。
- 4 モバイルデバイスをトローリングモーターに近づけます。
- 5 モバイルデバイスの設定から Wi-Fi の接続ページを開き、前の手順で入力した名前とパスワードを使用してトローリングモーターに接続します。

## チャートプロッターへの接続

トローリングモーターを接続する前に、互換性のある Garmin チャートプロッターに最新のソフトウェアバージョンをインストールする必要があります。

**注意：**[garmin.com/force\\_current/compatible](http://garmin.com/force_current/compatible)で互換性のある Garmin デバイスのリストを確認して、チャートプロッターがトローリングモーターに対応していることを確認できます。

トローリングモーターを互換性のある Garmin チャートプロッターにワイヤレスで接続できます。互換性のあるチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターからトローリングモーターを制御できます。

1 チャートプロッターとトローリングモーターの電源をオンにします。

2 チャートプロッターがワイヤレスネットワークをホストしていることを確認します。

**注意：**複数のチャートプロッターがインストールされている場合、ワイヤレスネットワークホストは 1 台のみです。詳細は、チャートプロッターのマニュアルを参照してください。

3 チャートプロッターで、**設定** > **通信** > **ワイヤレスデバイス** > **Garmin トローリングモーター** > **開始**の順に選択します。

4 トローリングモーターのディスプレイパネルで、を 3 回押してペアリングモードにします。

トローリングモーターの LED インジケーターライトは、チャートプロッターとの接続を検索している間は青色に点灯し、接続が確立されると緑色に変わります。

接続が成功すると、確認メッセージがチャートプロッターに表示されます。

5 チャートプロッターとトローリングモーターが正常に接続されたら、チャートプロッターのトローリングモーターバーを有効にしてモーターを制御します。

完全な操作手順については、最新バージョンのチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

## Garmin ウオッчиに接続する

トローリングモーターを互換性のある Garmin ウオッчиにワイヤレスで接続し、ウォッчи上の Trolling Motor アプリを使用してトローリングモーターを制御できます。

**注意：**[garmin.com/force\\_current/compatible](http://garmin.com/force_current/compatible)で互換性のある Garmin デバイスのリストを確認して、お使いのウォッчиがトローリングモーターをサポートしていることを確認できます。

トローリングモーターを初めてウォッчиに接続するときは、ウォッчиとモーターをペアリングする必要があります。ペアリングが完了すると、ウォッчиは、モーターの電源がオンになっていて範囲内にあるときに自動的にモーターに接続します。

1 トローリングモーターの電源がオンになっていて、リモートコントロールが接続されていることを確認します。

2 トローリングモーターの 3 m (10 フィート) 以内に互換性のある Garmin ウォッчиを持ち込みます。

3 ウォッчиで、**MENU** を長押しします。

4 **センサー** > **追加** > **Trolling Motor** の順に選択します。

5 トローリングモーターのディスプレイパネルで、を 3 回押してペアリングモードにします。

トローリングモーターのディスプレイパネルにあるは、接続を検索している間は青色で点灯し、接続に成功すると緑色の点灯に変わります。

6 ウォッчиおよび接続されているリモートコントロールに表示されているペアリングコードを確認します。

START を押し、アクティビティとアプリのリストから Trolling Motor を選択して、トローリングモーターの制御を開くことができます。

## ソフトウェア更新

[garmin.com/support/software/marine/](http://garmin.com/support/software/marine/)にアクセスして、Garmin 船舶用デバイスの最新ソフトウェア更新に関する情報を確認できます。

# ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新

[garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/)で、ソフトウェア更新に役立つ動画がご覧になります。

## 注意

ソフトウェアの更新では、大きなファイルをダウンロードするアプリが必要になることがあります。通常のデータ制限や料金がインターネットサービスプロバイダから適用されます。データ制限や料金の詳細については、インターネットサービスプロバイダにお問い合わせください。

インストール処理には数分かかります。

**注意：**トローリングモーターを更新するには、ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスをトローリングモーターの専用 Wi-Fi ネットワークに直接接続します。

1 必要に応じて、ActiveCaptain アプリを使用してトローリングモーターを設定します ([ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスに接続する, 26 ページ](#))。

2 モバイルデバイスをトローリングモーターの専用 Wi-Fi ネットワークに接続します。

トローリングモーターの Wi-Fi ネットワークに接続すると、適切なアップデートファイルをダウンロードするため必要な情報がアプリケーションに提供されます。

3 ActiveCaptain アプリを開きます。

4 モバイルデバイスをトローリングモーターの専用 Wi-Fi ネットワークから切断します。

5 モバイルデバイスをインターネットに接続します。

6 ActiveCaptain アプリで、**マイ海洋デバイス > ダウンロード** の順に選択します。

**注意：**アップデートをダウンロードするオプションは、お使いのデバイスでソフトウェアアップデートが利用可能な場合にのみ表示されます。

ActiveCaptain アプリはモバイルデバイスに更新をダウンロードします。

7 モバイルデバイスをトローリングモーターの専用 Wi-Fi ネットワークに再接続します。

更新がトローリングモーターに転送されます。完了までに最大 30 分かかることがあります。トローリングモーターディスプレイパネルのモーター速度インジケータライトが点滅し、ソフトウェアが更新中であることをお知らせします。

**注意：**転送が完了しても、トローリングモーター表示パネルライトが点滅を開始しない場合は、トローリングモーターをオフにしてから再度オンにして更新を実行する必要があります。

8 リモコンの電源が入っていて、接続されていることを確認します。

トローリングモーターのソフトウェアのアップデートが完了した後、リモコンのアップデートが利用可能な場合、速度インジケータが点滅し、リモコンのカウントダウンが開始されます。カウントダウンが終了すると、アップデートが完了するまでリモコンに  が表示されます。完了までに最大 5 分かかることがあります。

9 フットペダルがオンになっていて、接続されていることを確認します。

トローリングモーターソフトウェアのアップデートが完了した後、フットペダルのアップデートが利用可能な場合、アップデートプロセスが完了する間、フットペダルのインジケータランプが紫色に点灯します。更新が完了すると、インジケータライトが消灯します。

# MOB タグ

落水（MOB）タグは、カヤックを離れているときの安全を確保するための付属品です。MOB タグがオンになっていて、トローリングモーターとペアリングされている場合、MOB タグが浸水するとプロペラが自動的に停止します。

## ⚠️ 警告

MOB 自動モーターカットオフ機能が期待どおりに機能するようにするには、MOB タグを身体に着用し、MOB がオンになっており、トローリングモーターとペアリングされていることを確認する必要があります。MOB タグの電源がオンかつペアリングされて身体に着用されている状態でない場合、または MOB タグが浸水していない場合、トローリングモーターはプロペラを自動的に停止しません。プロペラが作動中にカヤックを離れると、重傷や死亡事故につながるおそれがあります。



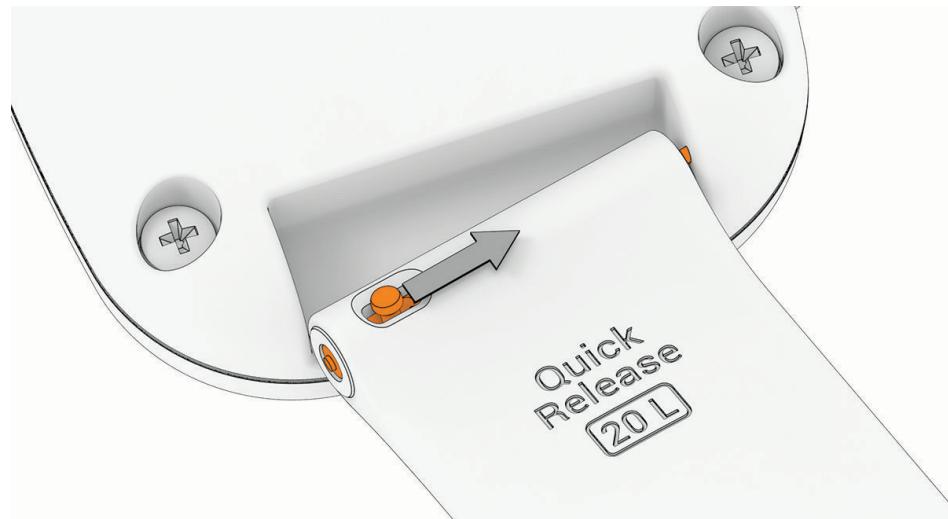
①	電源およびインターフェイスボタン： <ul style="list-style-type: none"><li>押すと、タグのステータスとバッテリー残量を確認できます。</li><li>長押しすると、タグをオンまたはオフにできます。</li></ul>
②	MOB ボタン： <ul style="list-style-type: none"><li>長押しするとプロペラが停止します。</li><li>カヤックに戻ったら、押して MOB ステータスをクリアし、モーターの通常運転を再開します。</li></ul>
	<h2>⚠️ 警告</h2> <p>モーターの通常の操作を再開する前に、トローリングモーターの周囲に障害物がないことを確認する必要があります。他の人がトローリングモーターの近くにいる間に通常の操作を再開すると、重傷や死亡事故につながるおそれがあります。</p>
	<p><b>ヒント：</b>また、トローリングモーターの MOB OVERRIDE を押すか、リモートコントロールまたは接続されているチャートプロッターでステータスマッセージを閉じることによって、MOB ステータスをクリアすることもできます。</p>
🛡️	電源ボタンを押すと、LED の色がタグの接続ステータスを示します。 <ul style="list-style-type: none"><li>緑：接続済み。</li><li>赤：未接続。</li></ul>
🔋	電源ボタンを押すと、LED の色がタグのバッテリーステータスを示します。 <ul style="list-style-type: none"><li>緑：バッテリー残量が多い。</li><li>オレンジ：バッテリー残量は中程度。</li><li>赤：バッテリー残量が少ない。</li></ul>

## バンドまたはカラビナループの取り付け

MOB タグには、カラビナループ、リストバンド、フローティングキータグが付属しています。カラビナループを使用して、MOB タグを衣服に取り付けることも、MOB タグをリストバンドに取り付けて手首に装着することもできます。また、フローティングキータグをカラビナまたはリストバンドに取り付けて、MOB タグを誤って水中で紛失した場合に、タグが沈まないようにすることもできます。リストバンドまたはカラビナループを MOB タグに取り付けるには、次の手順に従います。

1 バンドまたはカラビナループのスプリングバーの一方の端を MOB タグのいずれかの穴に挿入します。

2 クイックリリースピンをスライドさせて、スプリングピンのもう一方の端を収納します。



3 スプリングバーを MOB タグのもう一方の穴に合わせ、ピンを外します。

## MOB タグのオンとオフを切り替える

トローリングモーターを使用していない場合は、バッテリー持続時間を保つために MOB タグをオフにすることができます。

### 注意

トローリングモーターと通信するには、MOB タグをオンにする必要があります。

- MOB タグがオフの場合は、タグの側面にある電源ボタンを 2 秒以上長押しします。  
■と■が 2 回緑色に点滅し、MOB タグがオンになったことを示します。
- MOB タグがオンの場合は、タグの側面にある電源ボタンを 4 秒以上長押しします。  
■と■が赤色で 2 回点滅し、MOB タグがオフになったことを示します。

## MOB タグと Force Current トローリングモーターのペアリング

Force Current トローリングモーターに付属している MOB タグは、工場出荷時にトローリングモーターとペアリングされています。手順に従って、新しい MOB タグとトローリングモーターをペアリングします。

1 トローリングモーターがオンになっていることを確認してください。

2 MOB タグの側面にある電源ボタンを長押しして、電源を入れます。

MOB タグの ■ アイコンが赤色に点滅します。

3 トローリングモーターで、○を 3 回押します。

モーターが接続先を探している間、LED インジケータは青色に点滅します。

4 MOB タグがトローリングモーターの 1 m (3 ft.) 以内にあることを確認します。

5 MOB タグの電源ボタンをすばやく 3 回押します。

接続先を探している間、MOB タグの ■ アイコンが青色に点滅します。

接続が正常に完了すると、トローリングモーターの MOB ステータス LED が緑色に点灯します。

## MOB タグのオーバーライド

トローリングモーターが MOB タグへの接続を失い、操縦者がカヤックから離れていない場合は、MOB 機能をオーバーライドして一時的に通常操作を再開できます。

### ⚠️ 警告

モーターの通常の操作を再開する前に、トローリングモーターの周囲に障害物がないことを確認する必要があります。他の人がトローリングモーターの近くにいる間に通常の操作を再開すると、重傷や死亡事故につながるおそれがあります。

モーターが MOB タグとの接続を失い、プロペラが停止した後にオプションを選択します。

- トローリングモーターリモートで、≡ > **Settings > Trolling Motor > MOB Tag Override Mode** の順に選択します。
- トローリングモーターハウジング上部の MOB OVERRIDE ボタンを 5 秒間押し続けます。

MOB Tag Override Mode をオンまたはオフにすると、トローリングモーターから長いビープ音が鳴ります。MOB Tag Override Mode がオンのとき、トローリングモーターは定期的にビープ音を鳴らし、MOB が黄色に点滅します。

MOB タグを回復し、トローリングモーターへの接続が回復した場合、トローリングモーターは自動的に MOB Tag Override Mode をオフにします。通常の操作を再開するには、MOB タグの MOB ボタンを押すか、リモートコントロールまたは接続されているチャートプロッターの MOB メッセージを閉じる必要があります。

## MOB タグの電池交換

### ⚠️ 警告

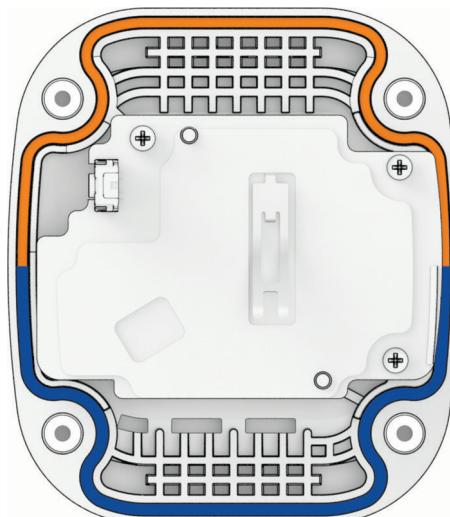
製品に関する警告およびその他の重要な情報については、製品パッケージに同梱されている「安全および製品に関する警告と注意事項」を参照してください。

### 注意

MOB タグは CR2032 3V コイン型電池を使用します。交換用として新しい CR2032 3V コイン型電池を取り付ける必要があります。その他のタイプのバッテリーの使用はサポートされていません。

交換用バッテリーは、品質の良いメーカーおよび評判の良い販売業者からのみ購入してください。低品質のバッテリーを使用すると、製品のパフォーマンスが低下し、バッテリーの寿命が短くなる可能性があります（特に低温時）。充電式バッテリーは使用しないでください。充電式バッテリーは、より高い電圧仕様を備えている場合があり、デバイスに永久的な損傷を与える可能性があります。

1 #1 プラスドライバーを使用して 4 本の拘束ネジを緩め、背面カバーを取り外します。



2 白いタブをゆっくりと持ち上げて、電池を背面カバーから外します。

- 3 プラス (+) 側を下にして、新しい電池を背面カバーに入れます。
- 4 MOB タグの前面カバーのゴム製ガスケットが破損しておらず、溝に完全に収まっていることを確認します。ガスケットは、特定の方向で溝にフィットします。

#### 注意

ガスケットが適切かつ完全に溝に固定されていないと、密閉されず、MOB タグに水がかかったときにタグが破損するおそれがあります。交換用ガスケットの購入については、Garmin 製品サポートにお問い合わせください。

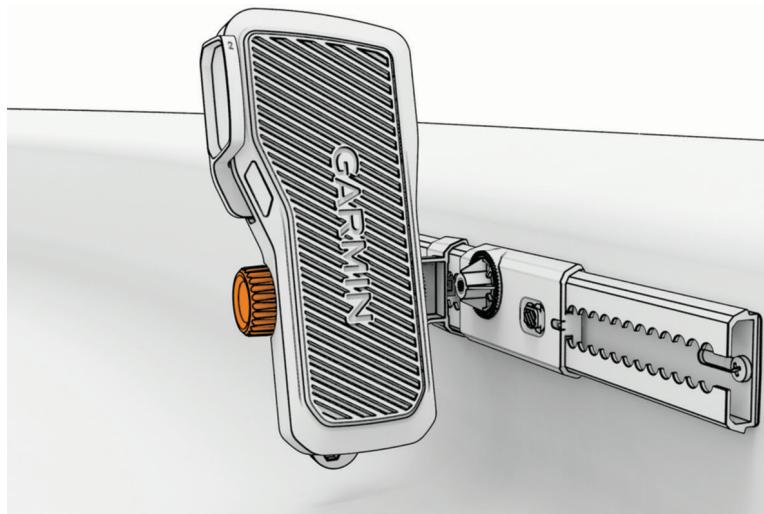
電池を交換した後、MOB タグを再度ペアリングする必要がある場合があります (MOB タグと Force Current ローリングモーターのペアリング、30 ページ)。

## Power Steer フットペダル

Power Steer フットペダルは、一部のモデルに付属するオプションのアクセサリです。

### レールへのペダルの取り付け

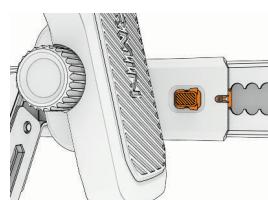
- 1 ペダルの外側のねじをレール上のペダルキャリッジのねじ山付きソケットに合わせ、ペダルの反対側のノブを時計回りに回してペダルをペダルキャリッジに取り付けます。



- 2 ペダルを前後に傾けて可動範囲を確認し、必要に応じてペダルの角度を調整します。
- 3 必要に応じて、ペダルキャリッジのボタンを押し、レールに沿ってスライドさせて、ペダルを快適な距離に配置します。

#### 注意

ペダルキャリッジをペダルレールの端まで動かさないでください。ペダルキャリッジがいずれかのペダルレール取り付けねじと重なると、動かすのが困難になることがあります。



- 4 もう一方のペダルについても同じ手順を繰り返します。

**ヒント：**ペダルがペダルキャリッジに接続されている位置のマークをチェックすると、両方のペダルが同じ角度で取り付けられていることを確認できます。

#### 注意

カヤックを搬送する場合は、事前にペダルをペダルキャリッジから取り外しておく必要があります。搬送中にペダルが緩んで、物的損傷を引き起こす可能性があります。

## フットペダルの操作

### ⚠️ 警告

フットペダルの操作方法は、ぬいでいて、危険のない解放水域で学習してください。まず、ペダルの反応に慣れるまで、小さな動きから始めます。

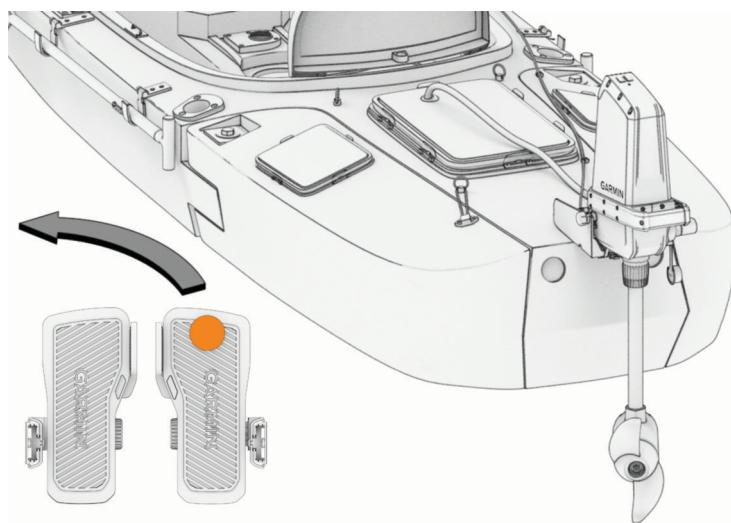
各ペダルは、ニュートラル位置から前後に傾けることができます。いずれかの方向にペダルを傾けるほど、プロペラが速く回転します。両方のペダルの組み合わせ位置によって、プロペラ駆動モーターの角度が決まります。

- 前方に移動するには、両方のペダルを前に傾けます。
- 後方に移動するには、両方のペダルを後方に傾けます。

### ⚠️ 警告

トローリングモーターを使用してカヤックを後退させると、船体がモータースラストに干渉するため、カヤックが予期せずに操舵することがあります。衝突事故による怪我や製品の損傷を避けるため、モーターを使用してカヤックを後退させるときは、注意して周囲の状況を把握してください。

- 左に曲がるには、左側のペダルをニュートラル位置にしたまま、右側のペダルを前に傾けます。



プロペラ駆動モーターのノーズが右に回転し、カヤックが左に回ります。

- 右に曲がるには、右側のペダルをニュートラル位置にしたまま、左側のペダルを前に傾けます。

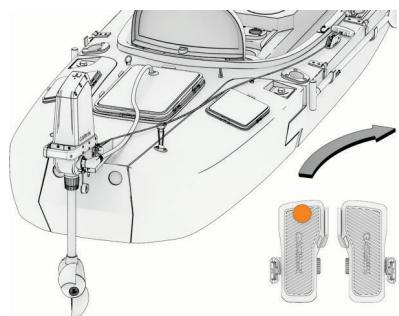
プロペラ駆動モーターのノーズが左に回転し、カヤックが右に回ります。

- カヤックを鋭角に曲げるには、一方のペダルを前に傾けながら、もう一方のペダルを後ろに傾けます。

プロペラ駆動モーターのノーズは、各ペダルの相対角度に応じて最大90度まで回転します。

**注意：**ステアリング角度が45度を超えると、乱流を軽減するために、プロペラの駆動速度が自動的に制限されます。

左右のペダルの反応を逆にして、ケーブル制御の舵でステアリングをエミュレートすることができます（[ステアリング応答の反転](#)、33ページ）。



## ステアリング応答の反転

デフォルトでは、Power Steer フットペダルはゼロターン芝刈機のようなディファレンシャルステアリングをエミュレートします。左右のペダルの応答を逆にして、ケーブル制御の舵でステアリングをエミュレートすることができます。

1 リモートコントロールで、 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode** の順に選択します。

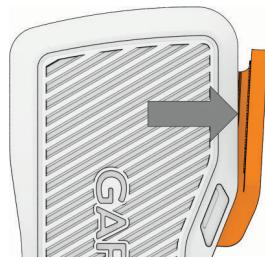
2 **Rudder** を選択します。

Zero-Turn を選択すると、デフォルトのステアリングモードに戻すことができます。

## フットペダルレバーの使用

各フットペダルのレバーを使用して、自動操舵モードを有効にできます。

- **Heading Hold** をオンまたはオフにするには、左ペダルのレバーを押します。
- **Anchor Lock** をオンまたはオフにするには、右ペダルのレバーを押します。



## フットペダルレバーの機能の変更

- 1 リモートコントロールで、 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys** の順に選択します。
- 2 次のオプションを選択します：
  - 右ペダルのレバーを設定するには、**Right Pedal** を選択します。
  - 左ペダルのレバーを設定するには、**Left Pedal** を選択します。
- 3 次のオプションを選択します：
  - フットペダルレバーを無効にするには、**None** を選択します。
  - ペダルレバーを押したときに錨ロックをオンまたはオフにするには、**Anchor Lock** を選択します。
  - ペダルレバーを押したときに方向保持をオンまたはオフにするには、**Heading Hold** を選択します。
  - ペダルレバーを押したときに現在の場所でウェイポイントをマークするには、**Mark Waypoint** を選択します。

## フットペダルのペアリング

フットペダルがトローリングモーターに付属している場合は、工場でトローリングモーターとペアリングされています。以下の手順に従って、新しいフットペダルのセットをペアリングします。

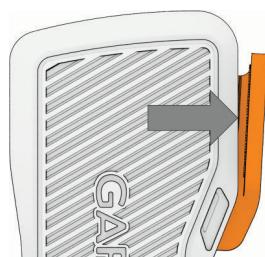
各ペダルは個別にペアリングする必要があります。

- 1 トローリングモーターがオンになっていることを確認してください。
- 2 トローリングモーターで、 を3回押してペアリングモードにします。  
接続先を探している間、 LED インジケータは青く点滅します。
- 3 フットペダルをトローリングモーターから 1 m (3 ft.) 以内の範囲に近づけます。
- 4 フットペダルのレバーを3回押します。

フットペダルの LED インジケータライトは、接続先を探している間は青色で点滅し、接続に成功すると緑色で点灯します。

- 5 手順 2~4 を繰り返して、別のペダルを取り付けます。

**ヒント：** テストとして、ペダルレバーを押したときに、LED インジケータライトが緑色に点滅すればペダルがモーターとペアリングされていることを示し、赤色に点滅すればペアリングされていないことを示します。



## 電池をフットペダルに装着する

各フットペダルは、単三電池（別売）を2本使用して動作します。最良の結果を得るには、リチウム電池を使用してください。

**ヒント：** ペダルレバーを2回押すと、残量をテストできます。ペダルの LED インジケータライトが緑色、黄色、または赤色に点灯し、全般的なバッテリー残量を示します。

- 1 フットペダルの D リングを反時計回りに回して引き上げ、カバーを取り外します。
- 2 極性に注意しながら単三電池を2本挿入します。
- 3 バッテリーカバーを取り付け、D リングを時計回りに回します。
- 4 他のペダルについても、この手順を繰り返します。

## ステータス LED

各 Power Steer フットペダルの LED が点灯し、ペダルの状態を示します。

緑	フットペダルはトローリングモーターに接続されており、レバーコマンドが有効化されました。
青	フットペダルがペアリングモードになっています。
白	フットペダルが接続され、ニュートラルポジションに移動されました。
紫	フットペダルがソフトウェア更新をインストールしています。 <b>注意</b> ソフトウェアの更新中は、フットペダルの電源を切斷しないでください。ペダルが損傷するおそれがあります。
赤	フットペダルレバーが有効化されましたが、ペダルはトローリングモーターに接続されていません。

## メンテナンスの必要とスケジュール

### 注意

海水または汽水中でモーターを使用した後は、モーター全体を真水ですすぎ、柔らかいクロスで水性シリコンスプレーを塗布してください。水が侵入すると製品が損傷する可能性があるため、モーターに強力な水流が当たらないようにしてください。

保証を維持するには、季節に合わせてモーターを準備するために定期メンテナンス作業を実施する必要があります。

Force Current トローリングモーターの場合：

- マウントラッチの下にあるプルロープの端を確認し、必要に応じて新しい止め結びを結びます。
- マウントラッチの動きを確認します。スムーズに元に戻らない場合は、マウントラッチを清掃して潤滑します。
- プルハンドルのプルロープの端を確認し、必要に応じて新しい止め結びを結びます。
- モーターマウントとクリートのロープブリーラーを点検し、自由に回転するかを確認します。必要に応じて、損傷した部品を清掃または交換します。
- プルハンドルを点検し、亀裂やその他の摩耗の兆候がある場合は交換します。
- プルロープの全長にわたって、ほつれやその他の摩耗の兆候がないか点検します。必要な場合は、交換します。
- パッドアイとクリートを点検します。必要に応じて取り付けネジを締めます。パッドアイやクリートに亀裂やその他の摩耗の兆候がある場合は、交換します。
- マウントをカヤックに固定するネジを点検します。必要に応じて、締め直すか交換します。
- マウント周囲の取り付け面を点検します。摩耗の兆候がある場合は、取り付け面を補強してからマウントを再度取り付けることを検討してください。
- モーターマウントを点検し、亀裂やその他の損傷の兆候がある場合は交換します。
- モーターピボットノブを点検し、亀裂やその他の損傷の兆候がある場合は交換します。
- 電源ケーブルの全長にわたって摩耗がないか確認し、必要に応じて交換します。
- 電源ケーブルコネクタに腐食や曲がったソケットがないか確認します。必要に応じてケーブルを清掃または交換します。
- 電源コネクタを保護するために、モーターの電源コネクタカバーが正しく取り付けられているかを確認します。必要に応じて、コネクタカバーを交換します。
- プロペラ駆動モーターの陽極を点検し、必要に応じて交換します ([犠牲陽極の確認, 38 ページ](#))。
- プロペラを点検して、プロペラナットが 16.27 N·m (12 lbf·ft.) で締め付けられていることを確認します。
- プロペラに摩耗がないか点検します。必要な場合は、交換します ([プロペラの変更, 10 ページ](#))。

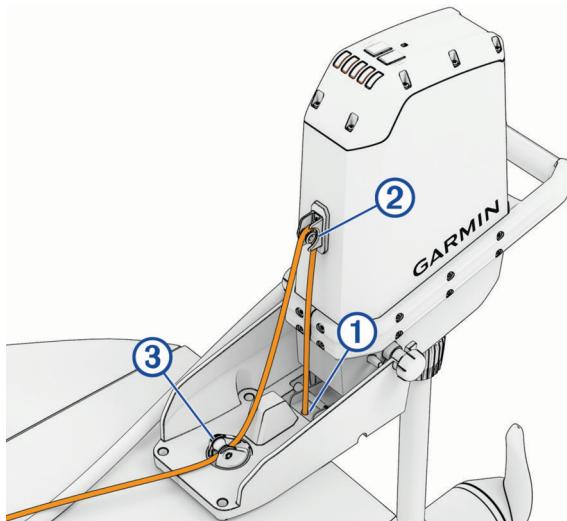
Power Steer フットペダルの場合：

- ペダルレールをカヤックに固定しているネジを点検します。必要に応じて締めます。
- フットペダルのバッテリーコンパートメントを点検し、バッテリーが破裂していないことを確認します。必要に応じて、バッテリーの端子を清掃します。

最も一般的な交換部品およびアクセサリは、[garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor) で注文できます。交換部品のサービス手順および情報については、[garmin.com/manuals/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor) のフィールドサービスマニュアルを参照してください。

## プルロープの交換

- 摩耗または損傷したロープを切断し、モーターおよびロープハンドルから取り外します。
- 新しいロープの一端をマウント ① の金属製リリースラッチに通します。

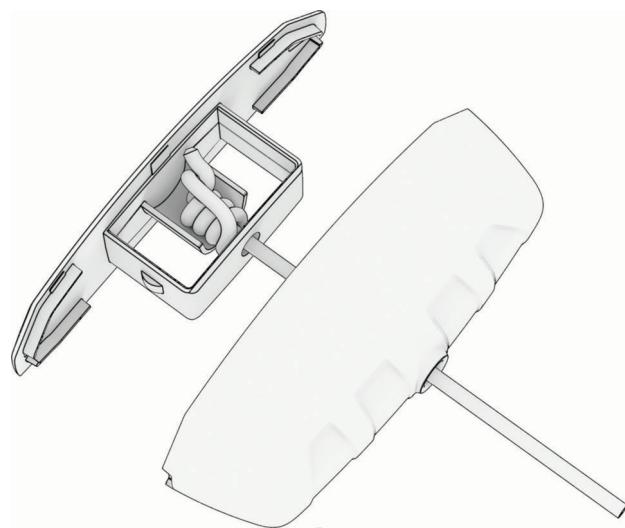


- ロープがリリースラッチから抜けないように、マウントの下で新しいロープの端を止め結びで結びます。
- ロープを上にもっていき、モーター前面のアイレット ② に通します。
- ロープを下にもっていき、マウント ③ のスイベル付き滑車に通します。
- ロープをパッドアイとクリートに通します。
- 新しいロープにロープハンドルを取り付けます (ロープハンドルの取り付け, 37 ページ)。



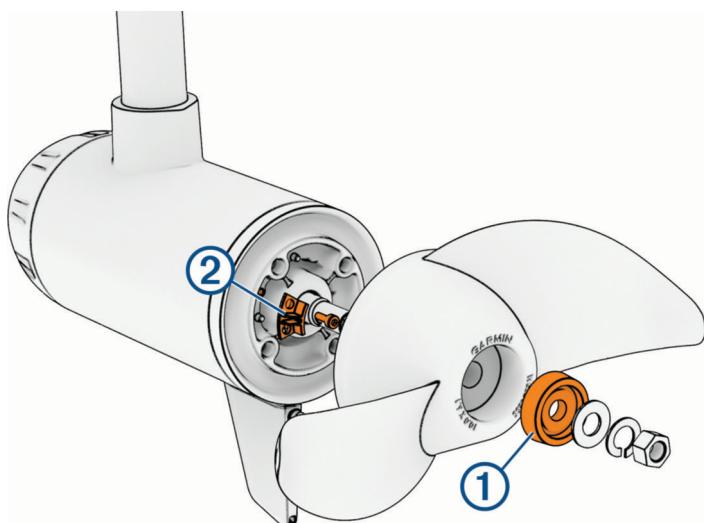
## ロープハンドルの取り付け

- 1 プルハンドルの2つのピースにロープの端を通します。
- 2 カヤックに乗った位置から楽にロープに手が届くように、十分なたるみができるように、ロープをトリミングします。  
**ヒント：**モーターが展開位置にあるときは、プルハンドルがクリートの近くにとどまるように、ロープをクリートから約20 cm (8 in.) にトリミングすることをお勧めします。
- 3 止め結びで、プルハンドルの内側にロープを縛ります。
- 4 必要に応じて、ほつれを防ぐためにロープの端を整えて溶融します。
- 5 プルハンドルの2つのピースを合わせてはめ込みます。



## 犠牲陽極の確認

- 1 15 mm (9/16 in.) のソケットを使用して、プロペラ端のナットを緩めます。
- 2 プロペラを取り外し、ナット、ロックワッシャー、および平ワッシャーを横に置いておきます。
- 3 プロペラの陽極①を取り外し、点検します。



- 4 3 mm の六角レンチを使用して、プロペラ駆動陽極②を取り外して点検します。

- 5 次のオプションを選択します：

- 陽極が元のサイズの半分以上残っている場合は、ワイヤーブラシまたはサンドペーパーを使用して清掃します。

### 注意

陽極をワイヤーブラシまたはサンドペーパーで清掃する前に、モーターから陽極を取り外してください。モーターに取り付けたままの状態で陽極を清掃すると、モーターが損傷したり、腐食が加速したり、モーターの寿命が短くなる可能性があります。

- 陽極が元のサイズの半分より小さくなっている場合は、陽極を廃棄して交換品を購入してください。

[garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor) で交換品の陽極のセットを購入できます。

### 注意

プロペラをプロペラ駆動モーターに取り付けるときは、プロペラナットを 16.27 N·m (12 lbf·ft) で締め付けて、しっかりと固定する必要があります。

## 仕様

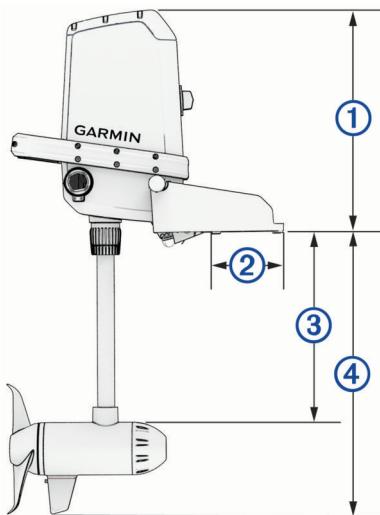
### トローリングモーター

重量	モーターのみ：10.1 kg (22.2 lbs) マウントおよびケーブルを含む：12.6 kg (27.8 lbs)
動作温度	-5°～40°C (23°～104°F)
保管温度	-40°～85°C (-40°～185°F)
防水等級	ステアリングシステムハウジング：IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup> プロペラドライブモーターハウジング：IEC 60529 IPX8 <sup>6</sup>
コンパス安全距離	91 cm (3 ft.)
電源ケーブル長	165 cm (5 ft. 5 in.)
入力電圧	DC10～32 V
入力電流	連続 40 A
ブレーカー (別売)	DC 32 V 以上、連続 40 A に適しています。 <b>注意：</b> 高温下で動作する場合、または他のデバイスと回路を共有している場合は、60 A を超えない大型サーキットブレーカーを使用してシステムを保護できます。船舶の配線が、大型のブレーカーを使用する際の配線基準を満たしていることを確認してから交換する必要があります。
最大消費電力	512 W (DC12.8 V 時) 1024 W (DC25.6 V 時)
無線周波数と送信出力	2.4 GHz @ 19.0 dBm 最大

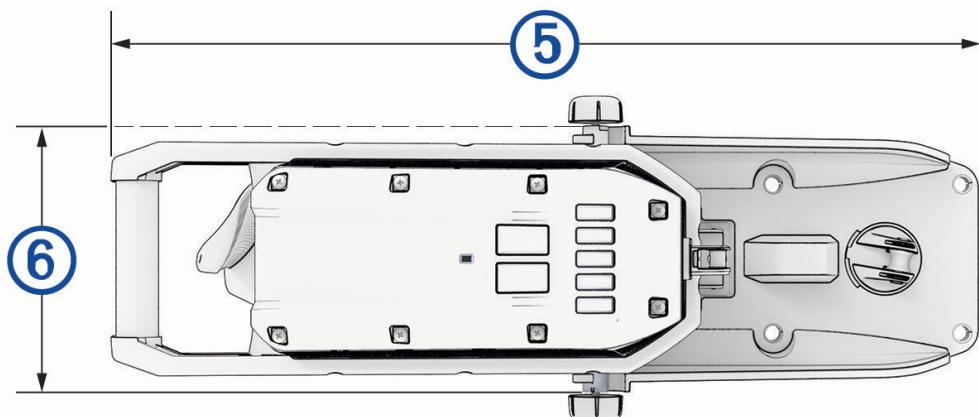
<sup>5</sup>水深 1 メートル、30 分までの偶発的な浸水に耐えます。

<sup>6</sup>水深 3 メートルまでの継続的な浸水に耐えます。

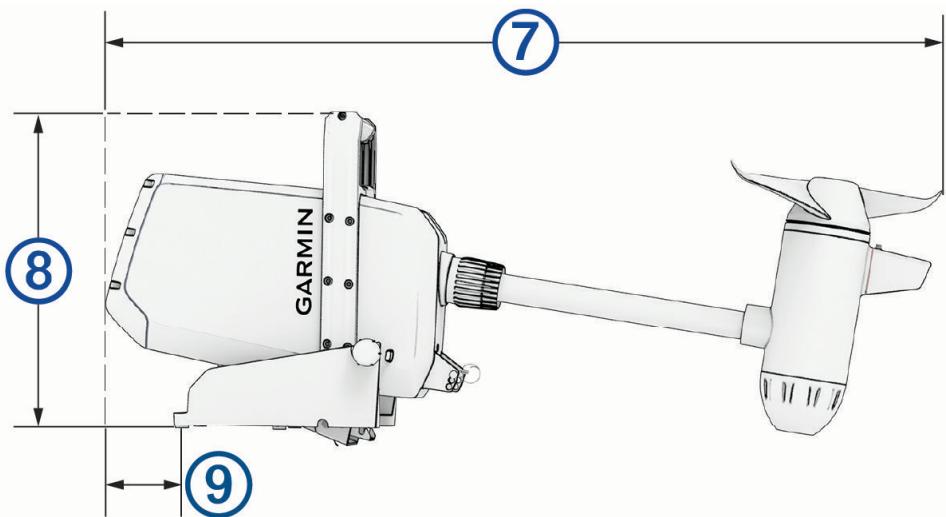
## サイズ



①	431 mm (17 in.)
②	29 mm (11 1/8 in.)
③	290 mm (11 3/8 in.) 最小 422 mm (16 5/8 in.) 最大
④	470 mm (18 1/2 in.) 最小 602 mm (23 3/4 in.) 最大



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



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

### モータースラストおよび電流引き込み情報

これらの表を参照して、スロットルレベル、出力電力、モーターの電流消費の関係を理解することができます。これらの値は、ISO13342 の試験設定に基づき、Garmin 高効率プロペラを使用し、比較的穏やかな水域で、モーターが通気しないよう十分に深く設置された状態で取得されたものです。許容誤差は±22 N (5 lbf) および±5 A です。電圧レベルはトローリングモーターの電源ケーブル端子で測定されています。

プロペラ速度設定	DC 12.8 V 電源			DC 25.6 V 電源		
	スラスト (lbs.)	スラスト (N)	電流 (A)	スラスト (lbs.)	スラスト (N)	電流 (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

プロペラ速度設定	DC 12.8 V 電源			DC 25.6 V 電源		
	スラスト (lbs.)	スラスト (N)	電流 (A)	スラスト (lbs.)	スラスト (N)	電流 (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

注意：プロペラの速度値が負の値を示す場合、プロペラが逆回転していることを意味します (後方推力, 21 ページ)。

## リモートコントロール

寸法 (幅×高さ×奥行き)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> in.)
重量	109 g (3.8 oz.) (電池を含まない)
材質	ガラス充填ナイロン
ディスプレイタイプ	日光読み取り可能な半透過型メモリーインピクセル (MIP)
ディスプレイ解像度	R240 x 240 ピクセル
表示サイズ (直径)	30.2 mm (1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> in.)
動作温度	-15°~55°C (5°~131°F)
保管温度	-40°~85°C (-40°~185°F)
バッテリータイプ	単三電池 x 2 (別売)
電池寿命	240 時間、一般的な用途
無線周波数	2.4 GHz @ 10.0 dBm 定格
防水等級	IEC 60529 IPX7 <sup>7</sup>
コンパス安全距離	15 cm (6 in.)

<sup>7</sup>水深 1 m、30 分までの偶発的な浸水に耐えます。

## MOB タグ

重量	21.635g (ブラックモデル) 21.222g (ホワイトモデル)
バッテリータイプ	CR2032 リチウムコイン電池
動作温度	-15°~60°C (5°~140°F)
コンパス安全距離	5 cm (1.97 in.)
防水等級	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) <sup>8</sup>
無線周波数と送信出力	2.4 GHz (+8 dBm 定格時)

## Power Steer フットペダル

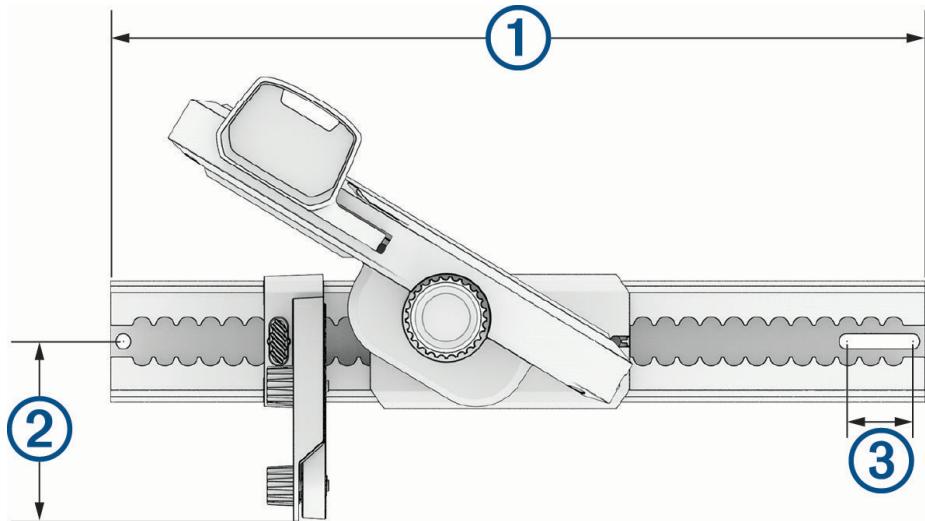
Power Steer フットペダルは一部のモデルにのみ含まれています。

重量 (レールを含む完全なシステム)	3.08 kg (6.8 lb.)
動作温度	-5°~40°C (23°~104°F)
保管温度	-40°~85°C (-40°~185°F)
防水等級	IEC 60529 IPX7 <sup>9</sup>
コンパス安全距離	61 cm (24 in.)
電源	ペダル 1 個につき単三電池 2 個
無線周波数と送信出力	2.4 GHz @ 9.1 dBm 最大

<sup>8</sup>最大水深 50 m、30 分までの偶発的な水没に耐える防水性能を備えています。詳細については、[garmin.com/waterrating](http://garmin.com/waterrating) を参照してください。

<sup>9</sup>水深 1 メートル、30 分までの偶発的な浸水に耐えます。

## サイズ



①	394 mm (15 1/2 in.)
②	87 mm (3 7/16 in.) 最小 (短いスタビライザーム) 196 mm (7 11/16 in.) 最大 (長いスタビライザーム)
③	32 mm (1 1/4 in.)



④	14 mm (5 9/16 in.)
⑤	21 mm (13/16 in.)

## ネットワークインターフェースとサービス

機器を Wi-Fi で接続すると、これらのネットワークインターフェースおよびサービスを使用する場合があります。これらのインターフェースとサービスはデフォルトで有効になっており、適切な機器の動作に必要です。無効にすることはできません。

- Garmin 独自のサービス
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

**注意：**機器をネットワークに接続すると、プライベート情報が新しく追加された機器と同期されます。



[support.garmin.com](https://support.garmin.com)