

**GARMIN**<sup>®</sup>

# **FORCE<sup>®</sup> CURRENT**

---

**사용설명서**

© 2025 Garmin Ltd. 또는 자회사

모든 권리 보유. 저작권법에 의거하여, Garmin의 서명 등의 없이는 본 설명서의 전체 또는 부분을 복사할 수 없습니다. Garmin은 자사의 제품을 변경하거나 개선하고, 본 설명서의 내용을 변경할 수 있는 권리를 가지며, 이러한 변경이나 개선을 개인 또는 조직에 통지할 의무가 없습니다. 본 제품의 사용에 관한 최신 업데이트 및 추가 정보는 [www.garmin.com](http://www.garmin.com)으로 이동하십시오.

Garmin®, Garmin 로고, ActiveCaptain® 및 Force®는 미국 또는 기타 국가에서 Garmin Ltd. 또는 자회사의 등록 상표입니다. 이러한 상표는 Garmin의 허가 없이는 사용할 수 없습니다.

Wi-Fi®는 Wi-Fi Alliance Corporation의 등록 상표입니다.

# 목차

중요 정보	1	역방향 추력	20
전진 및 후진 모드 간 전환	20		
시작하기	2	웨이포인트	20
마운트에 모터 설치	3	웨이포인트 생성하기	20
트롤링 모터의 깊이 조정	4	웨이포인트로 탐색	20
프로펠러 간격 점검	4	웨이포인트 세부 정보 보기	20
전원에 연결	5	웨이포인트 이름 편집	21
모터 집어넣기	6	웨이포인트 삭제	21
모터 전개	6	루트	21
마운트에서 모터 분리	7	루트 탐색	21
운영	8	루트 세부 정보 보기	21
상태 표시기	8	루트 이름 편집	21
프로펠러 변경	10	루트 삭제	22
리모컨	11	트랙	22
리모컨 화면	13	활성 트랙 저장	22
메뉴 탐색	14	활성 트랙 지우기	22
프로펠러를 켜거나 끄기	14	활성 트랙의 시작점으로 탐색	22
모터 속도 조정	14	저장된 트랙 탐색	22
프로펠러가 부분적으로 전개된 상태에서		저장된 트랙 세부 정보 조회	22
작동하는 경우	15	저장된 트랙 이름 편집	23
수동으로 트롤링 모터 조종	15	저장된 트랙 삭제	23
제스처 제어	15	설정	23
제스처 제어를 사용하여 조종	15	트롤링 모터 설정	23
제스처 제어를 사용하여 방향 고정을 조		무선 네트워크 설정	24
정	15	배터리 관리 설정	24
제스처 제어를 사용하여 고정 위치 조		리모컨 설정	24
정	16	백라이트 설정	24
리모컨에 배터리 설치	16	ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장	
끈 부착	16	치에 연결	24
리모컨 보정하기	16	차트플로터에 연결	25
리모컨 페어링하기	17	Garmin 시계에 연결하기	25
추가 리모컨 페어링	17	소프트웨어 업데이트	25
자동조종장치	17	ActiveCaptain 앱으로 소프트웨어 업데이	
트롤링 모터 나침반 보정	18	트	26
GPS 신호 획득	18	MOB 태그	27
자동조종장치 응답 조정	18	밴드 또는 카라비너 루프 부착	28
속도 유지	18	MOB 태그 켜기 및 끄기	28
사용자의 위치 고정	19		
방향 유지	19		
Heading Hold 동작 변경	19		
탐색	19		
탐색 일시 중지 및 재개	19		
탐색 중지	20		

MOB 태그와 Force Current 트롤링 모터 페어링 .....	28
MOB 태그 무시 .....	29
MOB 태그 배터리 교체 .....	29
<b>Power Steer 페달.....</b>	<b>30</b>
레일에 페달 장착 .....	30
페달을 사용하여 조향 .....	31
조향 응답 반전 .....	31
페달 레버 사용 .....	32
페달 레버 기능 변경 .....	32
페달 페어링하기 .....	32
페달에 배터리 설치하기 .....	32
상태 LED .....	33
<b>유지관리 필요성 및 일정 .....</b>	<b>33</b>
당김 로프 교체 .....	34
로프 핸들 설치 .....	35
희생 양극 확인 .....	36
<b>사양.....</b>	<b>37</b>
트롤링 모터 .....	37
치수 .....	38
모터 스러스트 및 전류 인출 정보 .....	39
리모컨 .....	41
MOB Tag .....	42
Power Steer 페달 .....	42
치수 .....	43
네트워크 인터페이스 및 서비스 .....	44

# 중요 정보

## △ 경고

제품 경고 및 기타 주요 정보를 보려면 제품 상자에 있는 주요 안전 및 제품 정보 가이드를 참조하십시오.

카약을 운반하기 전에 트롤링 모터를 반드시 분리해야 합니다. 트롤링 모터 장착한 상태에서 카약을 운반하면 심각한 부상 및 재산 피해를 초래하는 사고로 이어질 수 있습니다.

프로펠러가 수면 위에 있으면 모터를 가동하지 마십시오. 회전하는 프로펠러와 접촉하면 심각한 상처를 입을 수 있습니다.

해상의 다른 사람이 회전하는 프로펠러와 접촉할 수도 있는 지역에서는 모터를 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면 심각한 부상을 입을 수 있습니다.

나무, 모래톱 암석, 부두, 말뚝, 다른 배 등의 위험 요소가 있는 해상 근처에서 트롤링 모터를 작동할 때는 주의하십시오.

프로펠러, 프로펠러 구동 모터, 전기 연결부 또는 전자 인클로저를 취급하거나 작업하기 전에 항상 모터를 배터리에서 분리하여 심각한 부상이나 인명 피해를 방지하십시오.

예기치 않은 정전 또는 트롤링 모터 사용 장애로 인해 수면에서 고립되는 상황에 대비해 항상 카약에 항상 패들을 비치하십시오.

트롤링 모터로 카약을 후진시킬 때 선체가 모터 추력을 간섭해 예상치 못한 방향 전환이 발생할 수 있습니다. 트롤링 모터로 카약을 후진할 때는 충돌로 인한 부상이나 장비 손상을 방지하기 위해 항상 주변을 주의 깊게 살펴야 합니다.

## △ 주의

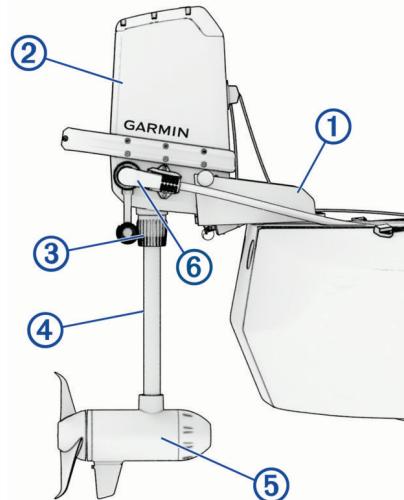
트롤링 모터를 운반할 때는 항상 조종 시스템 하우징 뒷면의 핸들을 사용하고 프로펠러 구동 모터와 프로펠러에 주의하여 부상이나 재산 피해를 방지하십시오.

카약에 탑승하거나 내리기 전에는 모터가 보관 위치에 있는지 반드시 확인해야 합니다. 카약에 탑승하거나 내리는 중에 실수로 카약을 작동하면 부상이나 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

## 주의

고효율 프로펠러가 장착된 Force Current 트롤링 모터는 개방 수역에서만 사용해야 합니다. 수심이 얕은 상태에서 고효율 프로펠러를 사용할 경우 모터가 물속에 있는 장애물과 충돌하여 프로펠러가 손상될 위험이 커집니다.

# 시작하기



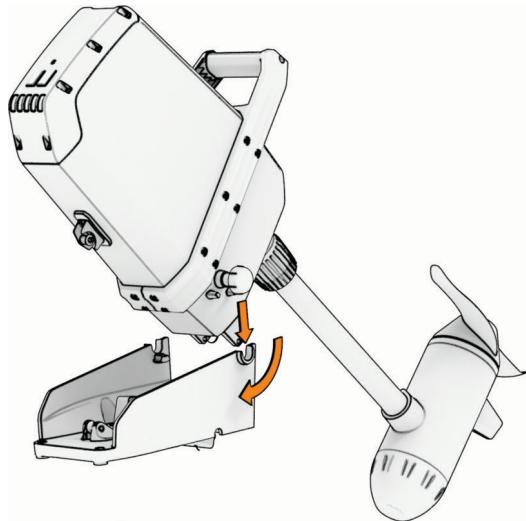
①	마운트
②	조종 시스템
③	깊이 조정 고리
④	샤프트
⑤	프로펠러 구동 모터
⑥	전원 케이블 커넥터

## 마운트에 모터 설치

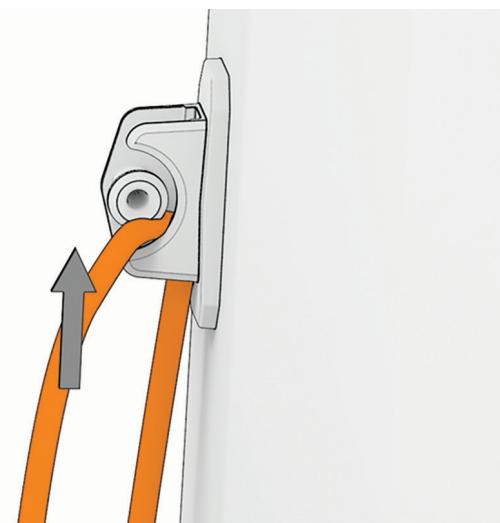
### △ 주의

트롤링 모터를 운반할 때는 항상 조종 시스템 하우징 뒷면의 핸들을 사용하고 프로펠러 구동 모터와 프로펠러에 주의하여 부상이나 재산 피해를 방지하십시오.

- 필요한 경우 트롤링 모터 양쪽에 있는 피벗 노브를 풁니다.
- 모터를 약 45도 각도로 마운트에 내려놓고, 모터의 피벗 노브를 마운트의 피벗 브래킷에 맞게 맞춰줍니다.



- 모터가 수직 위치로 회전하도록 둡니다.
- 모터 양쪽에 있는 노브를 멈출 때까지 조입니다.
- 당김 로프의 한 쪽 끝을 모터 조향 시스템 전면에 있는 구멍에 일부 넣고, 로프의 상단 부분을 당겨서 구멍에 끼웁니다.

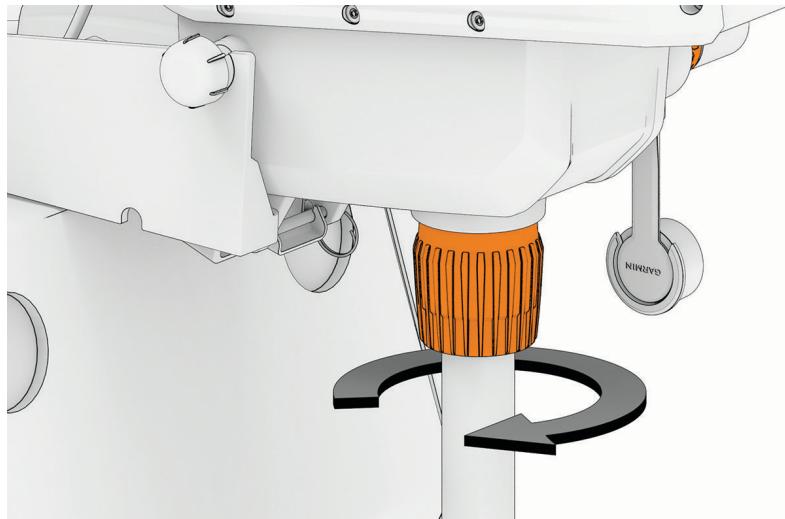


## 트롤링 모터의 깊이 조정

### ⚠ 경고

모터 깊이를 설정하기 전에 모터 샤프트 회전 전체 범위에서 프로펠러의 간섭이 없도록 충분한 여유 공간을 확보합니다 ([프로펠러 간격 점검, 4페이지](#)).

- 1 조종 시스템 하우징 하단에 있는 고리를 풁니다.



- 2 트롤링 모터의 깊이를 높이거나 낮춥니다.

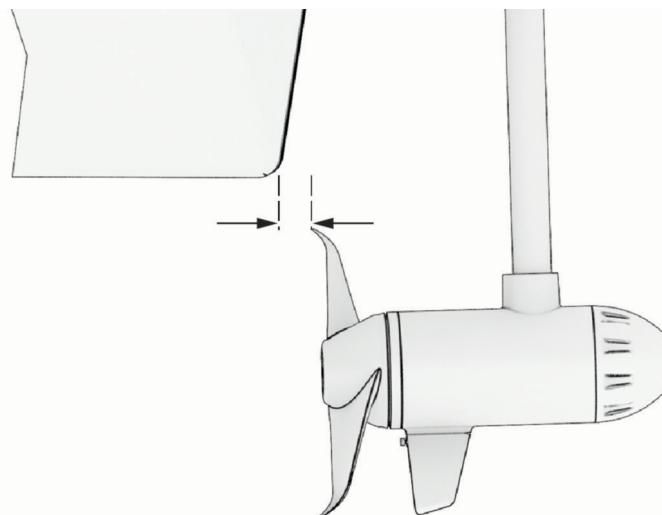
- 3 모터를 원하는 깊이로 설정한 후 조종 시스템 하우징 하단에 있는 고리를 단단히 조입니다.

## 프로펠러 간격 점검

### ⚠ 경고

트롤링 모터를 켜기 전에 모터 샤프트가 완전히 회전하는 동안 프로펠러와 선체 사이에 충분한 간격이 확보되는지 확인해야 합니다. 프로펠러와 선체 사이에 충분한 공간이 확보되지 않은 상태로 모터를 설치하면 사용 중 프로펠러가 선체와 접촉하여 인적 부상이나 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

- 1 프로펠러 구동 모터를 수동으로 회전하여 축이 360도 회전하는 완전히 회전하는 동안 간격이 충분한지 점검합니다.



- 2 필요한 경우 프로펠러와 선체 사이에 충분한 공간을 확보할 수 있도록 모터 깊이를 조정하십시오 ([트롤링 모터의 깊이 조정, 4페이지](#)).

## 전원에 연결

### ⚠ 경고

심각한 신체 부상 또는 재산 피해 가능성을 방지하려면 트롤링 모터 전원 케이블을 연결하기 전에 회로 차단기가 꺼짐 위치에 있어야 합니다.

전원 케이블의 양극 (+) 와이어를 40A(연속) 정격 회로 차단기나 퓨즈를 통해 연결해야 합니다. 이 전선을 회로 차단기 또는 퓨즈 없이 전원에 연결하면 전선이 단락되어 과열 및 화재가 발생할 수 있습니다.

### 주의

Force Current 트롤링 모터를 12 또는 24Vdc 배터리에 연결해야 합니다. 모터를 다른 전압에 연결하면 성능이 저하되거나 제품이 손상될 수 있습니다.

- 1 트롤링 모터 전원 케이블을 배터리에 연결하고 빨간색 (+) 와이어를 40A(연속) 정격 회로 차단기를 통해 연결합니다.
- 2 트롤링 모터 전원 커넥터의 보호 캡을 반시계 방향으로 4분의 1바퀴 돌려 전원 커넥터를 노출시킵니다.
- 3 전원 케이블 커넥터를 케이블이 카약과 거의 평행하도록 삽입하고 완전히 삽입될 때까지 밀어 넣습니다.

참고: 전원 케이블 커넥터의 잠금 고리가 잠금 해제 상태인지 확인한 후 모터에 연결합니다.

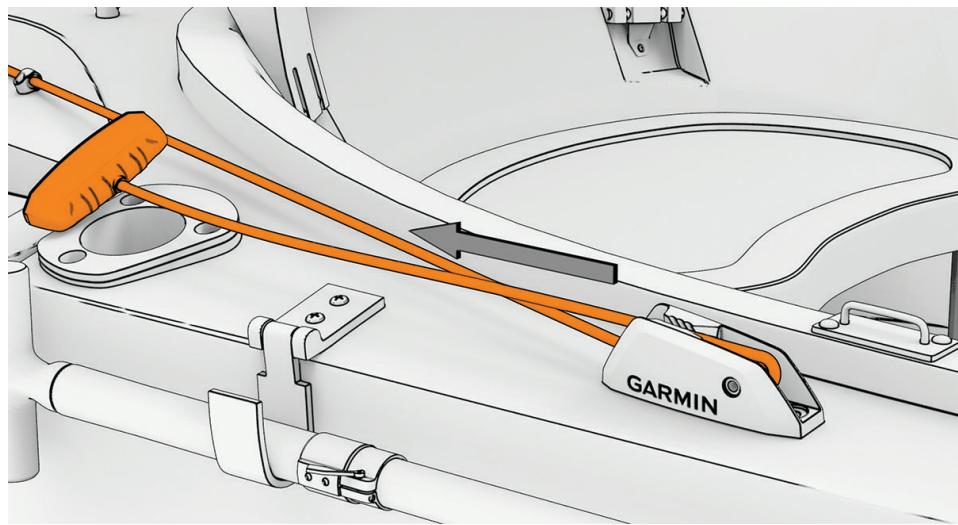


전원 케이블 변형 방지 장치가 모터 하우징의 크래들에 닿아 있습니다.

- 4 전원 케이블 커넥터의 잠금 링을 시계 방향으로 4분의 1바퀴 돌려 제자리에 고정합니다.

## 모터 집어넣기

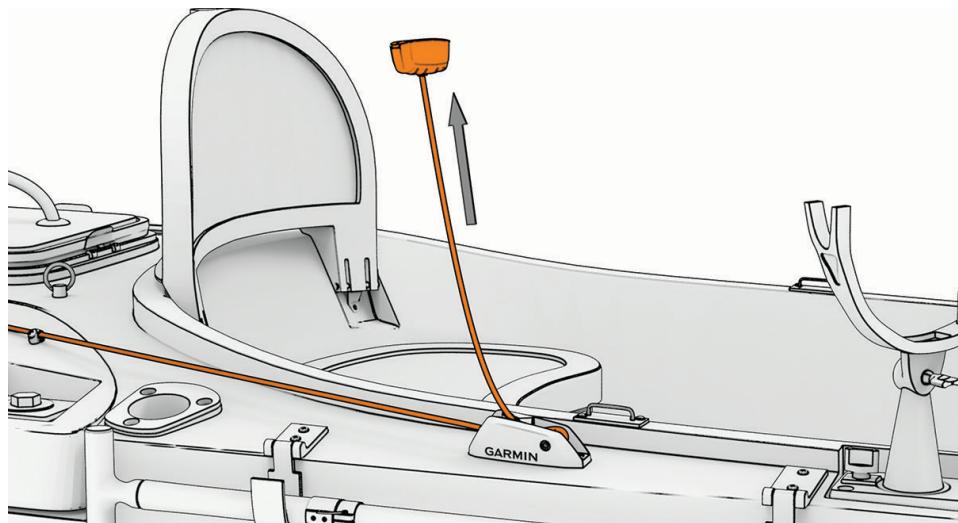
- 1 로프 핸들을 모터 쪽으로 당겨 프로펠러 구동 모터를 물에서 들어 올립니다.
- 2 로프가 클릿에 걸리도록 내린 다음 장력을 부드럽게 풁니다.



로프가 클릿에 장력이 걸린 상태로 고정되어 모터가 수납된 위치에 고정됩니다.

## 모터 전개

- 1 핸들을 위아래로 당겨 클릿에서 로프를 분리합니다.



- 2 로프의 장력을 부드럽게 풀어 프로펠러 구동 모터가 멈출 때까지 물 속으로 내립니다.  
마운트 래치가 잠금 핀에 체결되어 모터가 전개 위치에 고정됩니다.

## 마운트에서 모터 분리

마운트에서 모터를 분리하기 전에 회로 차단기의 전원을 끄고 모터에서 전원 케이블을 분리해야 합니다.

모터를 마운트에서 분리하기 전에, 모터를 전개 위치로 이동하거나 (모터 전개, 6페이지) 클릿에서 로프를 풀고 조종 시스템 하우징 뒷면의 핸들을 사용하여 모터를 지지해야 합니다.

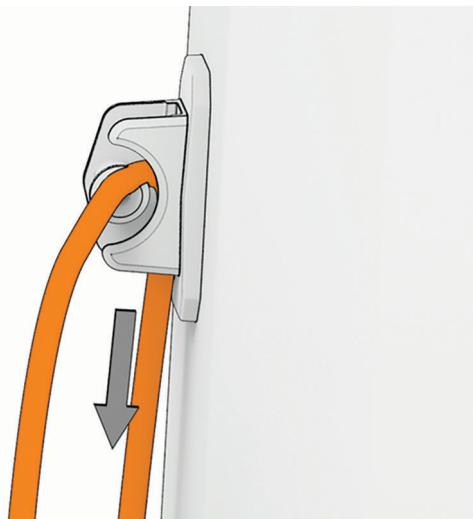
### ⚠ 경고

카약을 운반하기 전에 트롤링 모터를 반드시 분리해야 합니다. 트롤링 모터 장착한 상태에서 카약을 운반하면 심각한 부상 및 재산 피해를 초래하는 사고로 이어질 수 있습니다.

### ⚠ 주의

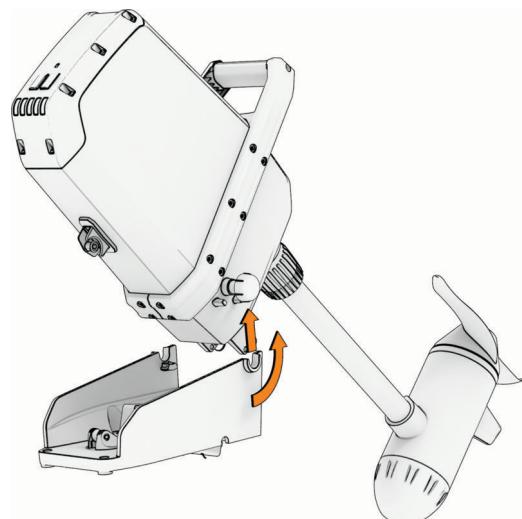
트롤링 모터를 운반할 때는 항상 조종 시스템 하우징 뒷면의 핸들을 사용하고 프로펠러 구동 모터와 프로펠러에 주의하여 부상이나 재산 피해를 방지하십시오.

- 1 모터 조종 시스템 전면에 있는 구멍의 열린 쪽에서 로프 윗부분을 당겨 일부 빼낸 다음, 로프 아랫부분을 로프가 구멍에서 완전히 빠져나올 때까지 아래로 당깁니다.



- 2 모터 양쪽에 있는 노브를 멈출 때까지 풍습니다.
- 3 모터 후면에 있는 핸들을 사용하여 모터를 약 45도 각도까지 기울입니다.

모터가 전개 위치에 있는 경우, 모터를 기울이기 전에 로프를 위로 당겨 마운트 래치를 해제해야 합니다.



- 4 양손으로 모터를 들어 올려 마운트에서 분리합니다.

## 운영

포함된 리모컨을 사용하여 트롤링 모터의 모든 기능을 작동할 수 있습니다 ([리모컨, 11페이지](#)).

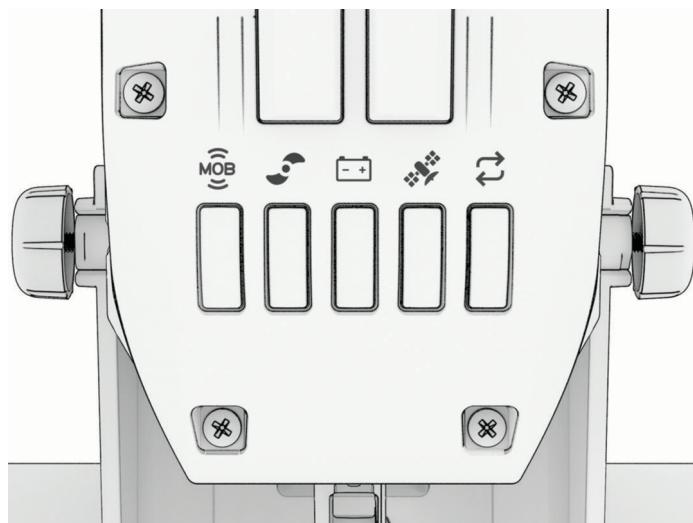
리모컨 외에도 다음과 같은 장치를 사용하여 Force Current 트롤링 모터의 특정 기능을 제어할 수 있습니다.

- 일부 모델에 포함된 Power Steer 페달 ([Power Steer 페달, 30페이지](#)).
- ActiveCaptain® 앱이 설치된 모바일 장치 ([ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치에 연결, 24페이지](#)).
- 호환되는 Garmin® 차트 플로터 ([차트플로터에 연결, 25페이지](#)).<sup>1</sup>
- 호환되는 Garmin 시계 ([Garmin 시계에 연결하기, 25페이지](#)).

시계나 차트 플로터를 사용하여 트롤링 모터를 제어하는 방법에 대한 자세한 내용은 해당 장치의 사용설명서를 참조하십시오.

## 상태 표시기

트롤링 모터의 상단 패널에 있는 상태 LED는 모터의 상태를 나타냅니다.



<sup>1</sup> 더 이상 소프트웨어 업데이트를 받지 않는 일부 ECHOMAP™ Ultra 및 ECHOMAP UHD 차트 플로터는 Force Current 트롤링 모터의 일부 기능을 지원하지 않습니다. 초기 설정에는 트롤링 모터 리모컨을 사용해야 합니다.

	<p>익수자 발생(MOB) 태그 (<a href="#">MOB 태그, 27페이지</a>):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>초록색으로 켜져 있음: MOB 태그가 연결되었습니다.</li> <li>빨간색으로 깜박임: MOB 태그 연결이 끊어졌습니다. 프로펠러가 비활성화되었습니다.</li> </ul> <p><b>참고:</b> MOB 태그 연결이 복원되면 MOB 태그의  버튼을 누르거나, 리모컨 또는 연결된 차트 플로터에서 알림을 닫아야 프로펠러를 볼 수 있습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>빨간색으로 켜져 있음: MOB 태그가 연결되지 않았습니다. 프로펠러가 비활성화되었습니다.</li> <li>노란색으로 깜박임: MOB 태그가 연결되지 않았으며 MOB Tag Override Mode가 켜져 있습니다. 프로펠러가 비활성화되지 않았습니다 (<a href="#">MOB 태그 무시, 29페이지</a>).</li> </ul>
	<p>프로펠러 및 자동조종장치 상태:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>초록색으로 켜져 있음: 프로펠러가 켜져 있습니다.</li> <li>녹색으로 깜박임: 자동조종장치 모드가 활성화되었습니다.</li> <li>꺼짐: 프로펠러가 꺼져 있습니다.</li> </ul>
	<p>배터리 상태:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>녹색으로 켜져 있음: 배터리 잔량이 충분합니다.</li> <li>노란색으로 켜져 있음: 배터리 잔량이 중간입니다.</li> <li>빨간색으로 켜져 있음: 배터리 잔량이 부족합니다.</li> <li>빨간색으로 깜박임: 배터리 잔량이 심각하게 낮습니다.</li> </ul> <p><b>참고:</b> 기본적으로 배터리 잔량 표시기는 리튬 인산철 배터리를 대상으로 최적화되어 있습니다 (<a href="#">배터리 관리 설정, 24페이지</a>).</p>
	<p>GPS 상태:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>초록색으로 켜져 있음: 모터의 GPS 신호가 양호합니다.</li> <li>노란색으로 켜져 있음: 모터의 GPS 신호가 약합니다.</li> <li>빨간색으로 켜져 있음: 모터에 GPS 신호가 없습니다.</li> </ul>
	<p>상태:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>녹색으로 켜져 있음: 오류가 없습니다.</li> <li>파란색으로 켜져 있음: 모터가 페어링 모드입니다.</li> <li>빨간색으로 켜져 있음: 오류가 발생했습니다.<sup>2</sup>.</li> <li>빨간색으로 깜박임: 심각한 오류가 발생했습니다.</li> </ul>
All	초록색으로 번갈아 깜박임: 모터, 리모컨, 또는 페달에 소프트웨어 업데이트를 설치 중입니다.

<sup>2</sup> 오류를 해결한 후 모터를 깼다가 다시 켜서 빨간색 오류 LED를 지워야 할 수 있습니다.

## 프로펠러 변경

### ⚠ 경고

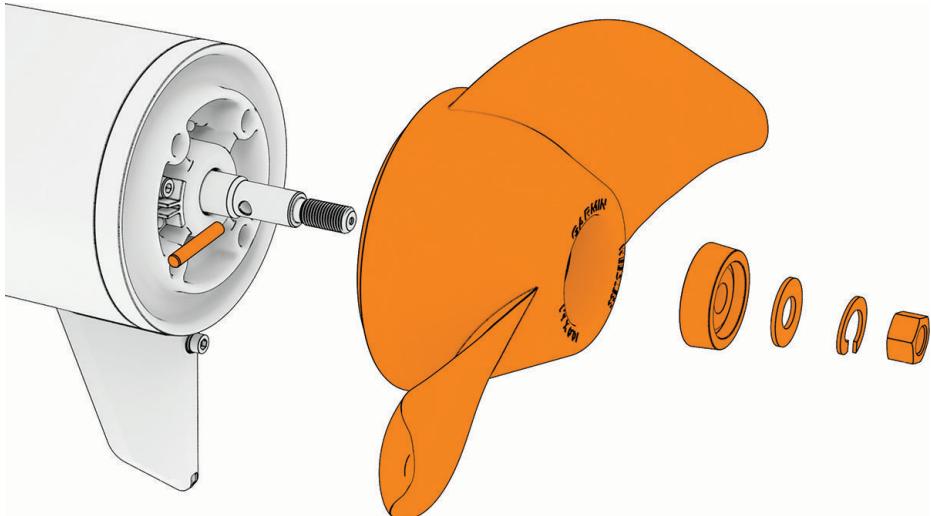
프로펠러를 취급하거나 작동하기 전에 항상 모터를 배터리에서 분리하여 심각한 부상이나 인명 피해를 방지하십시오.

### 주의

고효율 프로펠러가 장착된 Force Current 트롤링 모터는 개방 수역에서만 사용해야 합니다. 수심이 얕은 상태에서 고효율 프로펠러를 사용할 경우 모터가 물속에 있는 장애물과 충돌하여 프로펠러가 손상될 위험이 커집니다.

Force Current 트롤링 모터에는 고효율 프로펠러와 수초 방지 프로펠러가 포함되어 있습니다. 프로펠러를 변경할 때는 다음 단계를 따르십시오.

- 1 15mm(9/16인치) 소켓을 사용하여 프로펠러를 고정하는 너트를 제거합니다.



- 2 프로펠러를 제거하고 잠금 와셔, 평와셔, 희생 양극을 옆에 둡니다.
- 3 프로펠러 모터 샤프트의 핀이 제자리에 있는지 확인하고 필요한 경우 교체합니다.
- 4 새 프로펠러를 설치합니다.
- 5 양극, 평와셔, 잠금 와셔, 너트를 프로펠러 드라이브 샤프트에 다시 놓습니다.
- 6 15mm(9/16인치) 소켓을 사용하여 너트를 16.27N·m(12lbf·ft)로 조여 프로펠러를 고정합니다.

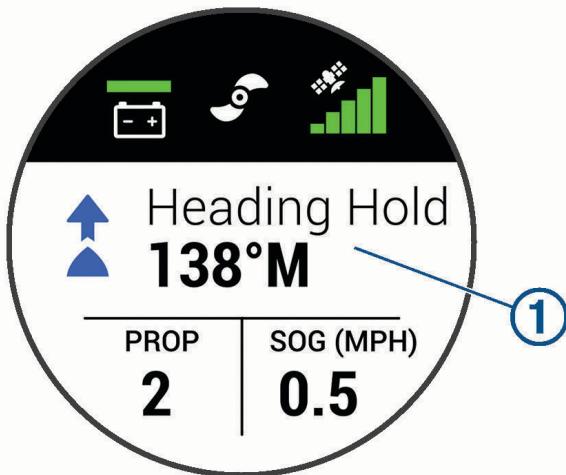
## 리모컨



버튼	설명
 ①	길게 눌러 리모컨을 켜거나 끕니다.
	눌러서 항해 제어를 켜고 현재 지상 속도(SOG)로 설정합니다 ( <a href="#">속도 유지, 18페이지</a> ). 다시 눌러 항해 제어를 비활성화하고 수동 속도 제어로 돌아갑니다.
	두 번 누르면 프로펠러가 켜지고 최대 속도로 설정됩니다. 다시 눌러 이전 속도 및 프로펠러 상태로 돌아갑니다.
	눌러 수동으로 제어합니다 ( <a href="#">수동으로 트롤링 모터 조종, 15페이지</a> ). 길게 눌러 제스처를 사용하여 조종합니다 ( <a href="#">제스처 제어를 사용하여 조종, 15페이지</a> ).
	한 번 눌러 프로펠러를 켜거나 끕니다 ( <a href="#">프로펠러를 켜거나 고기, 14페이지</a> ). 자동조종장치 기능이 활성화되어 있는 경우 두 번 눌러서 끄고, 프로펠러를 정지한 다음, 전진 및 역방향 추력 모드 간 전환을 수행합니다 ( <a href="#">역방향 추력, 20페이지</a> ).
   	눌러 메뉴를 탐색합니다 ( <a href="#">메뉴 탐색, 14페이지</a> ). 메뉴에서  아이콘을 눌러 메뉴 항목을 선택하고,  아이콘을 눌러 저장하지 않고 돌아갑니다. 앵커 잠금 상태에서 누르면 앵커 잠금 위치가 1.5m(5ft.) 간격으로 앞으로, 뒤로, 왼쪽으로 또는 오른쪽으로 움직입니다. 방향 고정 또는 수동 제어 시,  및  을 눌러 한 단계 회전하거나 길게 눌러 5도 단위로 조종합니다.  및  을 눌러 점진적으로 속도를 변경하거나, 길게 눌러 연속적으로 속도를 변경합니다. 속도가 0으로 설정되면  을 눌러 역방향 모드로 전환합니다 ( <a href="#">역방향 추력, 20페이지</a> ).
	눌러서 방향을 고정합니다. 방향 고정 기능은 트롤링 모터를 사용하여 현재 방향을 유지합니다 ( <a href="#">방향 유지, 19페이지</a> ). 다시 눌러서 방향 고정을 끄고, 프로펠러를 중지하고, 수동 제어를 재개합니다. 길게 눌러 리모컨을 가리키고 방향 고정을 설정합니다 ( <a href="#">제스처 제어, 15페이지</a> ).
	눌러 앵커 잠금을 끂니다. 앵커 잠금은 트롤링 모터를 사용하여 사용자의 위치를 고정합니다 ( <a href="#">사용자의 위치 고정, 19페이지</a> ). 다시 누르면 앵커 잠금이 꺼지고 이전 조종 모드로 돌아갑니다. 길게 눌러 리모컨을 가리키고 앵커 잠금 위치를 이동합니다 ( <a href="#">제스처 제어를 사용하여 고정 위치 조정, 16페이지</a> ).
	메뉴를 열려면 누릅니다. 눌러 메뉴를 종료합니다.
	눌러 웨이포인트를 표시합니다.
1~4	눌러 버튼에 지정된 Garmin 차트플로터의 바로가기를 엽니다. <sup>3</sup>

<sup>3</sup> 호환되는 Garmin 차트플로터에 연결해야 합니다. 지침을 보시려면 차트플로터 사용설명서를 참조하십시오.

## 리모컨 화면



<b>①</b>	트롤링 모터의 작동 상태를 표시합니다. 예를 들어 수동 제어 상태에서는 Manual이 표시되고, 방향 고정이 켜져 있을 때는 Heading Hold이 방향 고정 설정 지점 각도와 함께 표시됩니다.
	트롤링 모터 배터리 상태를 표시합니다. 녹색: 모터 배터리 전압 수준이 양호합니다. 황색: 모터 배터리 전압 수준이 중간입니다. 적색: 모터 배터리 전압 수준이 낮습니다. 점멸하는 적색: 모터 배터리 전압 수준이 심각하게 낮습니다. <b>참고:</b> 기본적으로 배터리 잔량 표시기는 리튬 인산철 배터리에 최적화되어 있습니다 ( <a href="#">배터리 관리 설정, 24페이지</a> ). <b>팁:</b> 트롤링 모터 배터리 상태 표시를 아이콘 대신 전압 수치로 변경할 수 있습니다 ( <a href="#">트롤링 모터 설정, 23페이지</a> ). 을 눌러 리모컨 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다.
	프로펠러의 상태를 표시합니다. 흰색이며 회전 중인 경우: 프로펠러가 정방향 추력을 제공하고 있습니다. 적색이며 회전 중인 경우: 프로펠러가 역방향 추력을 제공하고 있습니다. <sup>4</sup> 회전하지 않는 경우: 프로펠러가 켜져 있으나 속도가 0으로 설정되어 있습니다. 아무 표시가 없는 경우: 프로펠러가 꺼져 있습니다.
	트롤링 모터의 GPS 신호 강도를 표시합니다.
PROP	프로펠러의 속도 수준을 표시합니다 ( <a href="#">모터 속도 조정, 14페이지</a> ). 프로펠러가 역방향 추력을 제공하는 경우 속도 수준이 적색으로 표시됩니다. <sup>4</sup> <b>참고:</b> 모터에서 항해 제어를 사용하는 경우 프로펠러 속도가 표시되지 않습니다.
SOG	측정된 현재 지상 속도(SOG)를 표시합니다.

<sup>4</sup> 역방향 추력 시 모터의 소음이 더 크고, 추진력이 더 약하며, 전진 추력보다 효율이 떨어집니다.

## 메뉴 탐색

메뉴 및 화살표 키를 사용하여 리모컨의 메뉴를 탐색할 수 있습니다.

- 메뉴를 열려면  아이콘을 누릅니다.
- 여러 메뉴 항목 간에 이동하려면 ▼ 및 ▲ 아이콘을 누릅니다.
- 메뉴 항목을 선택하려면 ► 아이콘을 누릅니다.
- 이전 메뉴 항목으로 돌아가려면 ◀ 아이콘을 누릅니다.
- 메뉴를 종료하려면  아이콘을 누르거나, 기본 화면이 나타날 때까지 반복해서 ◀ 아이콘을 누릅니다.

## 프로펠러를 켜거나 끄기

### ⚠ 경고

해상의 다른 사람이 회전하는 프로펠러와 접촉할 수도 있는 지역에서는 모터를 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면 심각한 부상을 입을 수 있습니다.

프로펠러가 수면 위에 있으면 모터를 가동하지 마십시오. 회전하는 프로펠러와 접촉하면 심각한 상처를 입을 수 있습니다.

- 1 필요한 경우 트롤링 모터를 전개합니다 ([모터 전개, 6페이지](#)).

참고: 트롤링 모터가 수납된 위치에 있으면 프로펠러가 켜질 수 없습니다.

- 2 리모컨에서 을 눌러 프로펠러를 켕니다.

- 3 을 다시 눌러 프로펠러를 끕니다.

## 모터 속도 조정

리모컨에서 ▲ 또는 ▼를 눌러 속도를 높이거나 낮춥니다.

수동 모드에서 리모컨 화면의 PROP 필드에 표시된 프로펠러 속도가 그에 따라 증가하거나 감소합니다.

항해 제어 모드에서 현재 목표 속도가 트롤링 모터 리모컨 화면에 표시되고 그에 따라 증가하거나 감소합니다.

참고: 수동 모드에서 리모컨을 사용하여 속도를 높이거나 낮추면 프로펠러가 자동으로 켜지지 않습니다. 프로펠러를 켜려면 리모컨의  버튼을 눌러야 합니다.

## 최대 속도 전환

- 1 리모컨에서 을 두 번 누릅니다.

트롤링 모터 프로펠러 속도가 최대 속도로 빠르게 증가합니다.

- 2 을 누르면 이전 프로펠러 속도로 돌아갑니다.

팁: 최대 속도에서 리모컨의 ▼을 눌러 프로펠러 속도를 천천히 낮출 수 있습니다.

## 프로펠러가 부분적으로 전개된 상태에서 작동하는 경우

### △ 경고

프로펠러가 수면 위에 있으면 모터를 가동하지 마십시오. 회전하는 프로펠러와 접촉하면 심각한 상처를 입을 수 있습니다.

모터가 부분 전개된 상태에서 트롤링 모터 프로펠러를 작동하는 것은 수초나 수중 장애물을 통과하는 등 제한된 상황에서만 해야 합니다. 그렇지 않으면 사용자나 다른 사람이 회전 프로펠러에 접촉하여 심각한 부상을 입을 수 있습니다.

### △ 주의

모터를 물에서 부분적으로 들어 올리기 전에 리모컨의 을 눌러 모터가 수동 모드인지 확인해야 합니다. 모터가 자동 조종장치 모드로 작동 중일 때 모터를 물에서 들어 올리면 모터나 카약이 예기치 않게 움직여 인적 피해나 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

### 주의

고효율 프로펠러가 장착된 Force Current 트롤링 모터는 개방 수역에서만 사용해야 합니다. 수심이 얕은 상태에서 고 효율 프로펠러를 사용할 경우 모터가 물속에 있는 장애물과 충돌하여 프로펠러가 손상될 위험이 커집니다.

- 1 트롤링 모터가 전개 위치에 있는 상태로 로프 핸들을 천천히 당겨 수초나 장애물을 넘어갈 수 있는 위치까지 모터를 들어 올립니다.  
모터를 물에서 너무 멀리 들어 올리면 프로펠러가 자동으로 꺼집니다.
- 2 프로펠러를 켜고 필요에 따라 프로펠러 속도를 설정하여 보트가 장애물을 통과하도록 합니다.
- 3 장애물을 통과한 후에는 모터를 다시 전개 위치로 천천히 내리십시오.

## 수동으로 트롤링 모터 조종

수동 모드에서, 필요에 따라 트롤링 모터의 방향과 속도를 조절할 수 있습니다.

참고: 트롤링 모터는 켜지면 기본적으로 수동 모드가 됩니다.

- 1 필요한 경우 을 누릅니다.
- 2 을 눌러 조종합니다.

팁: 제스처 컨트롤을 사용하여 조종할 수도 있습니다 (제스처 제어를 사용하여 조종, 15페이지).

## 제스처 제어

리모컨을 가리키거나 움직여 트롤링 모터와 상호 작용할 수 있습니다. 제스처 제어를 사용하려면 먼저 트롤링 모터의 나침반 (트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지)과 리모컨의 나침반 (리모컨 보정하기, 16페이지)을 보정해야 합니다.

## 제스처 제어를 사용하여 조종

리모컨을 가리켜 모터를 조종할 수 있습니다.

- 1 필요한 경우 프로펠러를 켭니다 ([프로펠러를 켜거나 끄기, 14페이지](#)).
- 2  아이콘을 길게 누릅니다.
- 3  아이콘을 길게 누른 채 리모컨을 왼쪽이나 오른쪽으로 가리켜 좌현 또는 우현을 조종합니다.
- 4 에서 손을 떼 조종을 멈춥니다.

## 제스처 제어를 사용하여 방향 고정을 조정

리모컨을 움직여 방향 고정을 조정할 수 있습니다 ([방향 유지, 19페이지](#)).

- 1 필요한 경우 프로펠러를 켭니다 ([프로펠러를 켜거나 끄기, 14페이지](#)).
- 2  아이콘을 길게 누릅니다.
- 3 리모컨으로 방향을 조정하고 싶은 위치를 가리킵니다.
- 4 에서 손을 떼면 진행 방향이 설정됩니다.

## 제스처 제어를 사용하여 고정 위치 조정

앵커 잠금 기능을 사용할 때 리모컨을 움직여 사용자의 위치를 조정할 수 있습니다 ([사용자의 위치 고정, 19페이지](#)).

- 1 을 길게 누릅니다.
- 2 리모컨으로 위치를 이동하고 싶은 방향을 가리킵니다.  
사용자가 가리키는 방향으로 사용자의 위치가 1.5m(5ft.) 이동합니다.
- 3 에서 손을 뗅니다.
- 4 사용자가 원하는 위치에 있을 때까지 이러한 절차를 반복합니다.

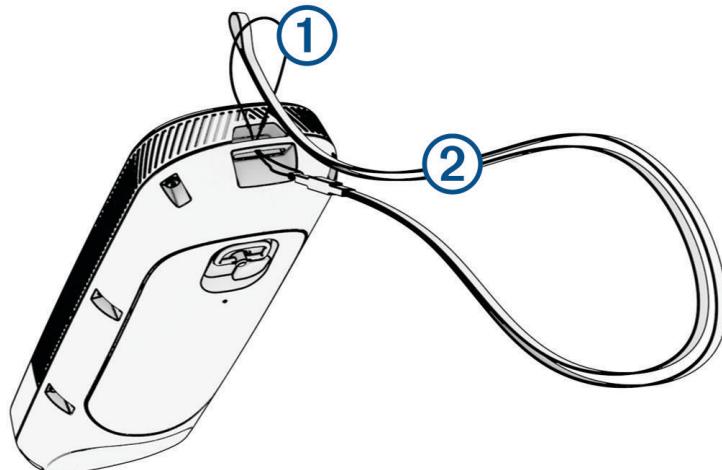
## 리모컨에 배터리 설치

리모컨은 2개의 AA 배터리(미동봉)를 사용하여 작동합니다. 최상의 결과를 얻으려면 리튬 배터리를 사용하십시오.

- 1 D-링을 반시계 방향으로 돌리고, 위로 당겨 덮개를 분리합니다.
- 2 극성을 유의하면서 AA 배터리 2개를 삽입합니다.
- 3 배터리 덮개를 다시 끼우고 D-링을 시계 방향으로 돌립니다.

## 끈 부착

- 1 리모컨 뒷면에서 시작하여, 끈 고리①를 슬롯을 통해 삽입합니다.



- 2 끈의 다른 쪽 끝②을 고리를 통해 페고, 팽팽히 당깁니다.
- 3 필요할 경우, 끈을 사용 중에 묶기 위해 목이나 손목에 감아 놓습니다.

## 리모컨 보정하기

### 주의

야외에서 전자 나침반을 보정합니다. 방향 정확도를 개선하려면 차량, 건물 및 송전선과 같이 자기장에 영향을 미치는 물체 주변은 피하십시오.

제스처를 사용하여 모터를 조작하려면 먼저 리모컨의 나침반을 보정해야 합니다. 보정 후 제스처 조작이 제대로 작동하지 않을 경우, 이 과정을 필요한 만큼 반복할 수 있습니다.

- 1  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**을 선택합니다.
- 2 **Start**을 선택하고, 화면의 지침을 따릅니다.

## 리모컨 페어링하기

리모컨은 출고 시 이미 트롤링 모터와 페어링되어 있습니다. 다시 페어링해야 하는 경우 다음 단계를 따르십시오.

- 1 트롤링 모터를 켭니다.
- 2 트롤링 모터의 을 세 번 눌러 페어링 모드로 들어갑니다.  
트롤링 모터의  상태 LED가 연결을 검색하면 파란색으로 켜집니다.
- 3 리모컨을 트롤링 모터에서 1m(3피트) 이내로 가져옵니다.
- 4 리모컨을 켭니다.
- 5 리모컨에서  > Settings > Remote Control > Pairing > Pair > Start을 선택합니다.  
몇 초 후 리모컨에 Pairing Complete가 표시됩니다.

## 추가 리모컨 페어링

최대 2개의 리모컨을 동시에 트롤링 모터에 연결할 수 있습니다.

두 번째 리모컨을 페어링하려면 첫 번째 연결된 리모컨을 사용하여 다음 단계를 수행해야 합니다.

- 1 트롤링 모터를 켭니다.
- 2 이미 모터에 페어링된 리모컨에서  > Settings > Remote Control > Pairing > Add Additional Remote를 선택합니다.
- 3 추가 리모컨을 트롤링 모터 디스플레이 패널의 1m(3ft.) 이내로 가져옵니다.
- 4 추가 리모컨을 켭니다.
- 5 추가 리모컨에서  > Settings > Remote Control > Pairing > Pair > Start을 선택합니다.  
Device Found가 첫 번째 리모컨에 표시됩니다. 몇 초 후에 Pairing Complete가 두 번째 리모컨에 표시됩니다.

## 자동조종장치

### ⚠ 경고

선박을 안전하고 신중하게 조종할 책임은 사용자에게 있습니다. 트롤링 모터의 자동조종장치 기능은 사용자의 보트 조종 능력을 높여주는 도구입니다. 보트의 안전 운항에 대한 책임을 덜어주지는 않습니다. 운항 상 위험 요소를 피하고 모터 제어 장치를 무인 상태로 두지 마십시오.

자동조종장치 기능을 작동하기 전에 모터가 완전히 전개된 상태이며 마운트 래치가 잠겨 있는지 반드시 확인하십시오. 모터가 전개된 상태에서 래치가 잠기기 전에 자동조종장치 기능을 작동하면 카약이 예기치 않게 움직여 심각한 부상이나 재산 피해를 초래할 수 있습니다.

고요하고 위험 요소가 없는 바다에서 자동조종장치 기능을 배우십시오.

### ⚠ 주의

자동조종장치 기능을 사용할 때는 급정지, 급가속 및 급회전에 대비하십시오.

Force Current 트롤링 모터는 사전 계획된 루트 따르기, 방향 유지, 위치 고정 등의 자동조종장치 기능을 지원합니다.

자동조종장치 기능을 사용하려면 먼저 트롤링 모터의 나침반을 보정해야 합니다 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)). GPS 신호를 수신하여 자동조종장치 모드를 활성화할 수 있습니다 ([GPS 신호 획득, 18페이지](#)).

포함된 리모컨을 사용하여 모든 자동조종장치 모드를 활성화하고 제어할 수 있습니다 ([리모컨, 11페이지](#)). 다른 호환 장치를 사용하여 특정 자동조종장치 기능을 제어할 수 있습니다 ([운영, 8페이지](#)).

**팁:** 일부 상황에서는 자동조종장치 모드로 인해 예상보다 더 많은 난류가 발생할 수 있습니다. 자동조종장치 개인 설정을 조정하여 자동조종장치 감도를 다른 조건에 맞출 수 있습니다 ([자동조종장치 응답 조정, 18페이지](#)).

Force Current는 다음 자동조종장치 기능을 지원합니다.

**항해 제어:** 모터는 프로펠러 속도를 자동으로 제어하여 목표 속도를 유지합니다 ([속도 유지, 18페이지](#)).

**앵커 잡금:** 모터가 위치를 유지하기 위해 자동으로 조향하고 프로펠러를 작동시킵니다 ([사용자의 위치 고정, 19페이지](#)).

**순항:** 모터가 자동으로 조향하여 보트의 진행 방향을 동일하게 유지합니다 ([방향 유지, 19페이지](#)).

**루트 따르기:** 모터가 자동으로 조향하고 프로펠러를 작동시켜 웨이포인트로 탐색하거나 코스 또는 트랙을 따라 탐색합니다 ([탐색, 19페이지](#)).

## 트롤링 모터 나침반 보정

트롤링 모터 나침반을 보정하기 전에 카약을 원을 그리며 움직일 수 있을 만큼 충분한 공간이 있는 잔잔한 개방 수역으로 이동해야 합니다.

### 주의

파도가 심하거나 바람이 부는 조건에서 트롤링 모터 나침반을 보정하면 자동조종장치 성능에 부정적인 영향을 미칠 수 있습니다.

- 1 트롤링 모터가 전개 위치에 있는지 확인합니다 ([모터 전개, 6페이지](#)).
- 2 리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > Calibrate > Compass을 선택합니다.
- 3 메시지가 표시되면 화면의 지침에 따라 나침반을 보정합니다.

### 주의

나침반을 보정하는 동안에는 트롤링 모터를 사용하여 카약을 저속으로 조향해야 합니다. 나침반을 보정할 때 패들을 사용해 카약을 조향하면 과도한 움직임이 발생하여 자동조종장치의 성능이 저하될 수 있습니다.

자동조종장치 기능이 예상대로 작동하지 않으면 보정 과정을 반복해야 합니다.

## GPS 신호 획득

- 1 탁 트인 하늘을 볼 수 있는 장소로 보트를 이동합니다.
- 2 트롤링 모터가 위성을 찾는 동안 30~60초 정도 기다립니다.  
GPS를 사용하여 모터 위치를 획득한 경우  LED 표시등이 녹색으로 켜집니다.

## 자동조종장치 응답 조정

자동조종장치 개인 설정을 조정하여 자동조종장치 감도를 다른 조건에 맞출 수 있습니다.

- 1 리모컨에서  > Settings > Trolling Motor를 선택합니다.
- 2 다음 옵션 중 하나를 선택합니다.
  - 앵커 잠금 모드의 개인을 조정하려면 Anchor Gain을 선택합니다.
  - 방향 고정 및 항해 제어를 포함한 내비게이션 모드의 자동조종장치 개인을 조정하려면 Navigation Gain을 선택합니다.
- 3 ▲ 또는 ▾ 아이콘을 선택하여 개인 값을 높이거나 낮춥니다.
  - 자동조종장치의 응답성을 높이려면 개인 설정을 높입니다. 모터가 보트를 더 정확하게 제어하지만, 난류가 더 많이 발생할 수 있습니다. 일반적으로 더 크거나 무거운 보트에 더 높은 개인 값이 필요합니다.
  - 자동조종장치의 응답성을 낮추려면 개인 설정을 낮춥니다. 모터에서 난류가 덜 발생하지만, 보트 제어 정확도는 떨어질 수 있습니다.
- 4 선택 사항을 확인하려면 ▶ 아이콘을 선택합니다.

## 속도 유지

자동조종장치 기능을 사용하려면 먼저 트롤링 모터를 보정해야 합니다 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)).

항해 제어 기능은 물결 및 바람의 변화를 자동으로 조정하면서 특정한 지상 속도를 설정 및 유지하는 자동조종장치 기능입니다.

**팁:** 항해 제어 기능을 다른 자동조종장치 모드와 함께 사용할 수 있습니다 ([자동조종장치, 17페이지](#)).

리모컨에서  을 누릅니다.

항해 제어가 현재 속도로 활성화됩니다.

항해 제어를 끄고 프로펠러를 끄려면  을 눌러야 합니다.

## 사용자의 위치 고정

자동조종장치 기능을 사용하려면 먼저 트롤링 모터를 보정해야 합니다 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)).

앵커 잠금 기능은 GPS를 사용하여 트롤링 모터로 위치를 유지합니다.

을 누릅니다.

참고: 리모컨의 화살표 키를 누르거나 제스처 제어를 사용하여 앵커 잠금 위치를 조정할 수 있습니다 ([제스처 제어를 사용하여 고정 위치 조정, 16페이지](#)).

앵커 잠금을 비활성화하려면 을 다시 누릅니다.

## 방향 유지

자동조종장치 기능을 사용하려면 먼저 트롤링 모터를 보정해야 합니다 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)).

보트가 계속 나침반과 같은 방향으로 이동하도록 Heading Hold을 활성화할 수 있습니다. 바람, 해류와 같은 요인으로 인한 표류를 보상하기 위해 모터가 방향을 자동으로 조정할 수 있습니다.

1 가고 싶은 방향으로 보트를 조종하십시오.

2 을 누릅니다.

참고: < 및 >를 누르거나, 제스처 컨트롤 ([제스처 제어, 15페이지](#))

팁: 이 자동조종장치 모드를 사용하는 동안 항해 제어를 사용하여 속도를 유지할 수도 있습니다 ([속도 유지, 18페이지](#)). Heading Hold을 비활성화하고 수동 모드로 돌아가려면  또는 을 선택해야 합니다.

## Heading Hold 동작 변경

기본적으로 Heading Hold 기능은 Go To 모드로 설정되어 있으며, 이 모드는 표류를 보정하여 보트가 계속 같은 방향으로 이동하도록 방향을 조정합니다. 원하는 경우 Heading Hold 기능이 Vessel Align 모드를 사용하도록 설정할 수 있으며, 이 모드는 표류를 무시하고 보트의 선수 방향을 일정하게 유지합니다.

1 리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > Heading Hold을 선택합니다.

2 Vessel Align을 선택합니다.

Go To을 선택하면 기본 Heading Hold 동작으로 돌아갑니다.

## 탐색

자동조종장치 기능을 사용하려면 먼저 트롤링 모터를 보정해야 합니다 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)).

트롤링 모터는 GPS를 사용하여 보트를 웨이포인트 위치로 조종하거나 루트 또는 트랙을 따릅니다.

1 리모컨에서 다음과 같이 옵션을 선택합니다.

- 저장된 웨이포인트로 탐색을 시작합니다 ([웨이포인트로 탐색, 20페이지](#)).
- 저장된 루트 탐색을 시작합니다 ([루트 탐색, 21페이지](#)).
- 활성 트랙을 추적하기 시작합니다 ([활성 트랙의 시작점으로 탐색, 22페이지](#)).
- 저장된 트랙 탐색을 시작합니다 ([저장된 트랙 탐색, 22페이지](#)).

참고: 연결된 차트플로터에서 탐색을 시작할 때 트롤링 모터를 사용하여 자동안내 경로를 따를 수도 있습니다. 자세한 내용은 차트플로터의 사용설명서를 참조하십시오.

리모컨 화면에 Navigating이 표시되고, 트롤링 모터가 자동으로 보트를 목적지로 조종합니다.

2 필요에 따라 속도를 조절합니다.

팁: 이 자동조종장치 모드를 사용하는 동안 항해 제어를 사용하여 속도를 유지할 수도 있습니다 ([속도 유지, 18페이지](#)).

## 탐색 일시 중지 및 재개

1 탐색하는 동안 리모컨에서 다음과 같이 옵션을 선택합니다.

- 같은 속도로 같은 방향으로 계속하면서 탐색을 일시 중지하려면  > Standby를 선택합니다.
- 탐색을 일시 중지하고 앵커 잠금을 설정하려면  아이콘을 선택합니다.

탐색이 중지되면 트롤링 모터가 수동 모드로 돌아가거나 앵커 잠금 상태로 위치를 유지합니다.

2  > Follow Route를 선택하거나  아이콘을 눌러 탐색을 재개합니다.

3 필요한 경우, 프로펠러를 시작합니다.

## 탐색 중지

☰ > Stop Nav를 선택합니다.

탐색이 중지되고, 트롤링 모터가 수동 모드로 돌아갑니다.

## 역방향 추력

수동 모드에서는 프로펠러를 후진 방향으로 작동시킬 수 있습니다. 프로펠러를 짧은 시간 동안 거꾸로 작동시키면 좁은 공간에서 모터를 덜 조향하고 후진하는 등 일부 상황에서 유용할 수 있습니다.

트롤링 모터의 프로펠러는 주로 정방향 추력을 위해 설계되었기 때문에 역방향 추력을 생성할 때는 효율이 떨어집니다. 특히 프로펠러 속도가 빠르면 모터 소음과 수중 난기류가 증가합니다.

### 주의

프로펠러와 프로펠러 구동 모터의 공동현상 및 과도한 마모를 최소화하려면 역방향 추력을 적게 사용해야 합니다.

## 전진 및 후진 모드 간 전환

1 ⚙을 두 번 누릅니다.

프로펠러가 후진으로 설정되면 리모컨 화면의 ⚙ 아이콘이 빨간색으로 켜집니다. 자동조종장치 모드로 모터가 작동 중인 경우, 모터가 자동으로 수동 모드로 전환됩니다. 프로펠러가 작동 중인 경우 자동으로 정지합니다.

2 프로펠러를 켜려면 ⚙을 다시 누릅니다.

참고: 전진 및 후진 모드 간 전환 시 프로펠러 속도는 이전에 사용한 동일한 추진 모드의 마지막 속도로 자동 설정됩니다.

## 웨이포인트

웨이포인트는 나중에 돌아올 수 있도록 위치를 표시하는 데 사용됩니다. 트롤링 모터는 최대 5,000개의 웨이포인트를 저장할 수 있습니다.

트롤링 모터를 차트플로터에 연결하면 트롤링 모터와 차트플로터에 저장된 웨이포인트가 자동으로 동기화됩니다.

참고: 시스템이 동기화되어 있으므로 트롤링 모터의 리모컨을 사용하여 웨이포인트를 삭제하거나 기본 설정을 복원하거나 사용자 데이터를 삭제하면 차트플로터의 웨이포인트도 함께 삭제됩니다. 마찬가지로 차트플로터에서 웨이포인트를 삭제하면 트롤링 모터에서도 자동으로 삭제됩니다.

## 웨이포인트 생성하기

현재 위치를 웨이포인트로 저장할 수 있습니다.

1 필요한 경우, 웨이포인트로 저장하고 싶은 위치로 이동합니다.

2 리모컨에서 ☈ 아이콘을 누릅니다.

## 웨이포인트로 탐색

1 리모컨에서 ☈ > Waypoints를 선택합니다.

가장 가까운 10개의 웨이포인트 목록이 표시됩니다.

2 웨이포인트를 선택합니다.

3 Navigate To을 선택합니다.

4 프로펠러를 켭니다 (프로펠러를 켜거나 고기, 14페이지).

트롤링 모터가 웨이포인트 위치로 이동합니다 (탐색, 19페이지).

## 웨이포인트 세부 정보 보기

1 리모컨에서 ☈ > Waypoints를 선택합니다.

가장 가까운 10개의 웨이포인트 목록이 표시됩니다.

2 웨이포인트를 선택합니다.

3 Review를 선택합니다.

## 웨이포인트 이름 편집

- 1 리모컨에서  > Waypoints를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 웨이포인트 목록이 표시됩니다.
- 2 웨이포인트를 선택합니다.
- 3 Edit을 선택합니다.
- 4 웨이포인트의 새 이름을 입력합니다.

## 웨이포인트 삭제

- 1 리모컨에서  > Waypoints를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 웨이포인트 목록이 표시됩니다.
- 2 웨이포인트를 선택합니다.
- 3 Delete를 선택합니다.

## 루트

루트는 최종 목적지로 사용자를 안내하는 일련의 위치입니다.

트롤링 모터를 차트플로터에 연결하면 차트플로터에 보관된 루트가 트롤링 모터에 보관된 루트와 동기화됩니다. 한 장치에서 루트를 삭제하거나 편집하면 다른 장치에 보관된 루트가 자동으로 변경됩니다. 차트플로터에서만 루트를 생성할 수 있습니다.

최대 100개의 루트를 저장할 수 있습니다.

## 루트 탐색

- 1 리모컨에서  > Routes를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 루트 목록이 표시됩니다.
- 2 루트를 선택합니다.
- 3 Navigate To을 선택합니다.
- 4 다음과 같이 옵션을 선택합니다.
  - 루트를 만들 때 사용한 시작 지점에서부터 루트를 탐색하려면 Forward를 선택합니다.
  - 루트를 만들 때 사용한 목적지에서부터 루트를 탐색하려면 Backward를 선택합니다.
  - 현재 위치부터 루트의 시작점까지 탐색하려면 From Start를 선택합니다.
- 5 프로펠러를 겁니다 ([프로펠러를 켜거나 고기, 14페이지](#)).  
트롤링 모터가 루트를 따라 선택한 방향으로 이동합니다 ([탐색, 19페이지](#)).

루트 끝에 접근하면 기본값으로 트롤링 모터가 앵커 잠금 기능으로 전환되어 루트 끝에서 위치를 고정합니다. 이러한 동작은 설정에서 변경할 수 있습니다 ([트롤링 모터 설정, 23페이지](#)).

## 루트 세부 정보 보기

- 1 리모컨에서  > Routes를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 루트 목록이 표시됩니다.
- 2 루트를 선택합니다.
- 3 Review를 선택합니다.

## 루트 이름 편집

- 1 리모컨에서  > Routes를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 루트 목록이 표시됩니다.
- 2 루트를 선택합니다.
- 3 Edit을 선택합니다.
- 4 루트의 새 이름을 입력합니다.

## 루트 삭제

- 1 리모컨에서  > Routes를 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 루트 목록이 표시됩니다.
- 2 루트를 선택합니다.
- 3 Delete를 선택합니다.

## 트랙

트랙은 배의 경로를 기록한 것입니다. 현재 기록되고 있는 트랙을 활성 트랙이라고 하며 저장할 수 있습니다. 최대 50개의 트랙을 저장할 수 있습니다.

트롤링 모터를 차트플로터에 연결하면, 차트플로터에 보관된 활성 트랙 및 저장된 트랙이 트롤링 모터에 보관된 활성 트랙 및 저장된 트랙과 동기화됩니다. 한 장치에서 활성 및 저장된 트랙을 추가, 삭제 또는 편집하면 다른 장치에 보관된 활성 및 저장된 트랙이 자동으로 변경됩니다.

## 활성 트랙 저장

현재 기록되고 있는 트랙을 활성 트랙이라고 합니다. 활성 트랙을 저장하고 나중에 탐색할 수 있습니다.

트롤링 모터에는 최대 50개의 트랙을 저장할 수 있습니다.

- 1 리모컨에서  > Tracks > Save Active Track을 선택합니다.  
활성 트랙은 현재 날짜와 함께 트랙 이름으로 저장됩니다.
- 2 저장된 트랙의 이름을 변경합니다(선택 사항).

## 활성 트랙 지우기

 > Tracks > Clear Active Track를 선택합니다.

트랙 메모리는 지워지지만, 활성 트랙은 계속해서 기록됩니다.

## 활성 트랙의 시작점으로 탐색

현재 기록되고 있는 트랙을 활성 트랙이라고 합니다. 현재 위치에서부터 이동 경로를 따라 다시 활성 트랙의 시작 지점 까지 탐색할 수 있습니다.

- 1  > Tracks > Backtrack을 선택합니다.
- 2 프로펠러를 켭니다 ([프로펠러를 켜거나 끄기, 14페이지](#)).  
트롤링 모터가 이동 경로를 따라 다시 활성 트랙의 시작 지점까지 탐색합니다 ([탐색, 19페이지](#)).

## 저장된 트랙 탐색

- 1  > Tracks > Saved Tracks을 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 저장된 트랙 목록이 표시됩니다.
- 2 저장된 트랙을 선택합니다.
- 3 Navigate To을 선택합니다.
- 4 다음과 같이 옵션을 선택합니다.
  - 저장된 트랙을 트랙의 시작점부터 끝까지 탐색하려면 Forward를 선택합니다.
  - 저장된 트랙을 트랙의 끝부터 다시 시작점까지 탐색하려면 Backward를 선택합니다.
- 5 프로펠러를 켭니다 ([프로펠러를 켜거나 끄기, 14페이지](#)).  
트롤링 모터가 저장된 트랙을 따라 선택한 방향으로 이동합니다 ([탐색, 19페이지](#)).

## 저장된 트랙 세부 정보 조회

- 1 리모컨에서  > Tracks > Saved Tracks을 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 저장된 트랙 목록이 표시됩니다.
- 2 저장된 트랙을 선택합니다.
- 3 Review를 선택합니다.

## 저장된 트랙 이름 편집

- 1 리모컨에서  > Tracks > Saved Tracks을 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 저장된 트랙 목록이 표시됩니다.
- 2 저장된 트랙을 선택합니다.
- 3 Edit를 선택합니다.
- 4 저장된 트랙의 새 이름을 입력합니다.

## 저장된 트랙 삭제

- 1 리모컨에서  > Tracks > Saved Tracks을 선택합니다.  
가장 가까운 10개의 저장된 트랙 목록이 표시됩니다.
- 2 저장된 트랙을 선택합니다.
- 3 Delete를 선택합니다.

# 설정

## 트롤링 모터 설정

리모컨에서  > Settings > Trolling Motor를 선택합니다.

**Wi-Fi:** 트롤링 모터에 대한 무선 네트워크 기본 설정을 설정합니다 ([무선 네트워크 설정, 24페이지](#)).

**Calibrate:** 트롤링 모터 나침반을 보정하고 ([트롤링 모터 나침반 보정, 18페이지](#)) 트롤링 모터 보우 오프셋을 설정합니다.

**Steering Mode:** Power Steer 페달이 보트를 조향하는 방식을 정의합니다 ([조향 응답 반전, 31페이지](#)).

**MOB Tag Override Mode:** 모터가 MOB 태그와 연결이 끊긴 경우에도 프로펠러가 작동할 수 있도록 설정합니다 ([MOB 태그 무시, 29페이지](#)).

**Programmable Keys:** Power Steer 페달의 레버 기능을 재정의합니다 ([페달 레버 기능 변경, 32페이지](#)).

**Units:** 측정 단위를 설정합니다.

**Battery Management:** 트롤링 모터 배터리 관련 설정을 정의합니다 ([배터리 관리 설정, 24페이지](#)).

**Beep:** 자동조종장치 알림 신호음을 비활성화하거나 활성화합니다.

**Auto Power On:** 시스템에 전원을 연결하면 트롤링 모터를 겪습니다.

**Heading Hold:** 방향 고정 기능의 동작을 설정합니다 ([Heading Hold 동작 변경, 19페이지](#)).

**Nav. Arrival:** 루트 끝에 도달할 때 트롤링 모터의 동작을 설정합니다. Anchor Lock 설정을 통해 보트가 루트 끝에 도달할 때 앵커 잠금 기능을 사용하면 트롤링 모터가 위치를 유지합니다. Manual 설정을 사용하면 보트가 루트의 끝에 도달할 때 프로펠러가 꺼집니다.

### △ 주의

Nav. Arrival 설정에서 Manual을 사용하려면 보트를 제어할 준비가 되어 있어야 합니다.

**Anchor Gain:** 앵커 잠금 모드에서 자동조종장치 응답 수준을 설정합니다 ([자동조종장치 응답 조정, 18페이지](#)).

**Navigation Gain:** 다른 자동조종장치 모드에서 자동조종장치 응답 수준을 설정합니다 ([자동조종장치 응답 조정, 18페이지](#)).

**Clear User Data:** 저장된 모든 웨이포인트, 루트, 트랙과 활성 트랙을 삭제합니다.

**참고:** 차트플로터에 연결되어 있을 경우, 이를 선택하면 트롤링 모터는 물론 연결된 차트플로터에서도 사용자 데이터가 지워집니다.

**Restore Defaults:** 트롤링 모터 설정을 출하 시 기본값으로 복원합니다.

**참고:** 기본 설정을 복원해도 트롤링 모터 또는 연결된 차트플로터에서 사용자 데이터는 지워지지 않습니다.

**Clear Diagnostics:** 문제 해결을 위해 트롤링 모터에 저장된 시스템 생성 데이터를 삭제합니다.

## 무선 네트워크 설정

리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi를 선택합니다.

참고: 활성 Wi-Fi® 모드가 화면 상단에 표시됩니다.

**Mode:** Wi-Fi 모드를 설정합니다. Wi-Fi 기술을 고거나, 차트플로터의 네트워크에 접속하거나, ActiveCaptain 앱을 사용할 무선 액세스 포인트를 생성할 수 있습니다 ([ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치에 연결, 24페이지](#)).

**Setup > Name:** 트롤링 모터의 무선 액세스 포인트 이름을 설정합니다 (ActiveCaptain 모드에만 해당).

**Setup > Password:** 트롤링 모터의 무선 액세스 포인트 암호를 설정합니다 (ActiveCaptain 모드에만 해당).

## 배터리 관리 설정

리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > Battery Management를 선택합니다.

**Indicator:** 트롤링 모터 배터리 표시기의 표시 방식을 아이콘 또는 숫자 전압 값으로 설정합니다.

**Battery Setup:** 보고된 배터리 상태를 계산하는 데 도움이 되는 트롤링 모터에 연결된 배터리 유형을 설정합니다.

## 리모컨 설정

리모컨에서  > Settings > Remote Control을 선택합니다.

**Backlight:** 백라이트 설정을 조정합니다. ([백라이트 설정, 24페이지](#))

**Beep:** 키를 누르면 경보가 울리도록 신호 발수신 장치를 설정합니다.

**Auto Power Off:** 리모컨이 자동으로 꺼질 때까지의 시간을 설정합니다.

**Calibrate:** 리모컨의 제스처 제어 기능을 보정합니다 ([리모컨 보정하기, 16페이지](#)).

**Pairing:** 리모컨과 트롤링 모터를 페어링합니다 ([리모컨 페어링하기, 17페이지](#)).

**Language:** 화면상의 텍스트 언어를 설정합니다.

**Restore Defaults:** 리모컨을 공장 초기 설정으로 재설정합니다. 이는 리모컨의 초기 구성 설정을 복원하되, 저장된 사용자 데이터는 제거하지 않습니다.

## 백라이트 설정

리모컨에서  > Settings > Remote Control > Backlight를 선택합니다.

**Keys:** 키를 누를 때 백라이트가 켜지도록 설정합니다.

**Alarms:** 리모컨에서 경보가 울릴 때 백라이트가 켜지도록 설정합니다.

**Timeout:** 백라이트가 꺼질 때까지의 시간을 설정합니다.

**Brightness:** 백라이트의 밝기 수준을 설정합니다.

## ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치에 연결

ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치를 트롤링 모터에 연결할 수 있습니다. 이 앱은 트롤링 모터와 상호 작용하고 장치 소프트웨어를 업데이트할 수 있는 빠르고 쉬운 방법을 제공합니다.

- 1 리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup을 선택합니다.
- 2 이 네트워크의 이름 및 암호를 입력합니다.
- 3 모바일 장치의 애플리케이션 스토어에서 ActiveCaptain 앱을 설치하고 엽니다.
- 4 모바일 장치를 트롤링 모터 가까이 가져옵니다.
- 5 모바일 장치 설정에서 Wi-Fi 연결 페이지를 열고 트롤링 모터에 연결합니다. 이때 이전 단계에서 입력한 이름과 암호를 사용합니다.

## 차트플로터에 연결

트롤링 모터를 연결하려면 먼저 호환되는 Garmin 차트플로터에 최신 소프트웨어 버전이 설치되어 있어야 합니다.

참고: [garmin.com/force\\_current/compatible](http://garmin.com/force_current/compatible)/에서 호환되는 Garmin 장치 목록을 확인하여 차트플로터가 트롤링 모터를 지원하는지 확인할 수 있습니다.

트롤링 모터를 호환되는 Garmin 차트 플로터에 무선으로 연결할 수 있습니다. 호환되는 차트 플로터에 연결하면 차트 플로터에서 트롤링 모터를 제어할 수 있습니다.

1 차트 플로터와 트롤링 모터를 켭니다.

2 차트플로터에서 무선 네트워크를 호스팅하는지 확인합니다.

참고: 차트플로터를 여러 개 설치한 경우, 무선 네트워크 호스트는 하나뿐입니다. 자세한 내용은 차트플로터의 사용 설명서를 참고하십시오.

3 차트플로터에서 설정 > 통신 > 무선 장치 > Garmin 트롤링 모터 > 시작을 선택합니다.

4 트롤링 모터 디스플레이 패널에서 ⚡을 세 번 눌러 페어링 모드로 들어갑니다.

트롤링 모터의 ⚡ LED 표시등이 차트 플로터 연결을 검색하는 동안 파란색으로 켜지고 연결에 성공하면 녹색으로 바뀝니다.

연결에 성공하면 차트플로터에 확인 메시지가 나타납니다.

5 차트플로터와 트롤링 모터가 성공적으로 연결된 후, 차트플로터의 트롤링 모터 표시줄을 활성화하여 모터를 제어합니다.

자세한 작동 지침은 차트플로터 사용 설명서의 최신 버전을 참조하십시오.

## Garmin 시계에 연결하기

트롤링 모터를 호환되는 Garmin 시계에 무선으로 연결하고 시계에서 Trolling Motor 앱을 사용하여 트롤링 모터를 제어할 수 있습니다.

참고: [garmin.com/force\\_current/compatible](http://garmin.com/force_current/compatible)/에서 호환되는 Garmin 장치 목록을 확인하여 시계가 트롤링 모터를 지원하는지 여부를 확인할 수 있습니다.

트롤링 모터를 시계에 처음 연결하는 경우 시계와 모터를 페어링해야 합니다. 페어링되면 모터가 전원이 켜져 있고 연결 범위 내에 있을 때 시계가 자동으로 모터에 연결됩니다.

1 트롤링 모터의 전원이 켜져 있고 리모컨이 연결되어 있는지 확인하십시오.

2 호환되는 Garmin 시계를 트롤링 모터로부터 3m(10피트) 이내로 가져옵니다.

3 시계에서 MENU를 길게 누릅니다.

4 센서 및 부품 > 새로 추가 > Trolling Motor를 선택합니다.

5 트롤링 모터 디스플레이 패널에서 ⚡을 세 번 눌러 페어링 모드로 들어갑니다.

트롤링 모터 디스플레이 패널의 ⚡이 연결 대상을 검색하는 동안 파란색으로 켜지고 연결에 성공하면 녹색으로 바뀝니다.

6 시계 및 연결된 리모컨에 표시되는 페어링 코드를 확인합니다.

START를 누르고 작업 및 앱 목록에서 Trolling Motor를 선택하여 트롤링 모터 컨트롤을 열 수 있습니다.

## 소프트웨어 업데이트

Garmin 해상 장치의 최신 소프트웨어 업데이트에 대한 자세한 내용은 [garmin.com/support/software/marine](http://garmin.com/support/software/marine)/을 참조하십시오.

# ActiveCaptain 앱으로 소프트웨어 업데이트

[garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/)에서 소프트웨어 업데이트 프로세스에 관한 도움을 얻을 수 있는 비디오를 시청할 수 있습니다.

## 주의

앱에서 대용량 파일을 다운로드하려면 소프트웨어 업데이트가 필요할 수 있습니다. 인터넷 서비스 공급자가 정기적인 데이터 제한 또는 요금을 적용합니다. 제한 또는 요금에 대한 자세한 내용은 인터넷 서비스 공급자에게 문의하십시오. 설치 프로세스는 몇 분 정도 걸립니다.

**참고:** 트롤링 모터를 업데이트하려면 ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치를 트롤링 모터의 전용 Wi-Fi 네트워크에 직접 연결해야 합니다.

1 필요한 경우 ActiveCaptain 앱에 사용할 트롤링 모터를 설정합니다 ([ActiveCaptain 앱을 사용하여 모바일 장치에 연결, 24페이지](#)).

2 모바일 장치를 트롤링 모터의 전용 Wi-Fi 네트워크에 연결합니다.

트롤링 모터의 Wi-Fi 네트워크에 연결하면 적절한 업데이트 파일을 다운로드하는 데 필요한 정보가 앱에 제공됩니다.

3 ActiveCaptain 앱을 엽니다.

4 트롤링 모터의 전용 Wi-Fi 네트워크에서 모바일 장치를 연결 해제합니다.

5 모바일 장치를 인터넷에 연결합니다.

6 ActiveCaptain 앱에서 **내 해양 장치 > 다운로드**를 선택합니다.

**참고:** 업데이트를 다운로드하는 옵션은 장치에서 소프트웨어 업데이트를 사용할 수 있는 경우에만 표시됩니다.

ActiveCaptain 앱에서 모바일 장치로 업데이트를 다운로드합니다.

7 모바일 장치를 트롤링 모터의 전용 Wi-Fi 네트워크에 다시 연결합니다.

업데이트가 트롤링 모터로 전송됩니다. 완료하는 데 최대 30분이 소요될 수 있습니다. 트롤링 모터 디스플레이 패널의 모터 속도 표시등이 깜박이며 소프트웨어가 업데이트되고 있음을 나타냅니다.

**참고:** 전송이 완료되었으나 트롤링 모터 디스플레이 패널의 표시등이 깜박이지 않으면 트롤링 모터를 껐다 다시 켜서 업데이트를 실행합니다.

8 리모컨이 켜져 있고 연결되어 있는지 확인합니다.

트롤링 모터 소프트웨어 업데이트가 완료된 후 리모컨 업데이트를 사용할 수 있는 경우 속도 표시등이 깜박이고, 리모컨에서 카운트다운이 시작됩니다. 카운트다운이 종료되면 리모컨에  아이콘이 표시되면서 업데이트 프로세스가 완료됩니다. 완료하는 데 최대 5분이 소요될 수 있습니다.

9 발 페달이 켜져 있고 연결되어 있는지 확인합니다.

트롤링 모터 소프트웨어 업데이트가 완료된 후 발 페달 업데이트를 사용할 수 있는 경우 발 페달의 표시등이 보라색으로 빛나면서 업데이트 프로세스가 완료됩니다. 표시등이 꺼지면 업데이트가 완료됩니다.

## MOB 태그

MOB(익수자 발생) 태그는 카약을 벗어날 때 사용자의 안전을 보장하기 위해 포함된 액세서리입니다. MOB 태그가 켜져 있고 트롤링 모터와 페어링되어 있을 때 MOB 태그가 물에 잠기면 프로펠러가 자동으로 정지합니다.

### ⚠ 경고

MOB 자동 모터 차단 기능이 정상적으로 작동하려면 MOB 태그를 몸에 착용해야 하며, 전원이 켜져 있고 트롤링 모터와 페어링되어 있어야 합니다. MOB 태그의 전원이 꺼져 있거나, 페어링되지 않았거나, 몸에 착용하지 않았거나, MOB 태그가 물에 잠기지 않으면 트롤링 모터는 프로펠러를 자동으로 정지하지 않습니다. 프로펠러가 작동하는 동안 카약을 벗어나면 심각한 부상이나 사망에 이를 수 있습니다.

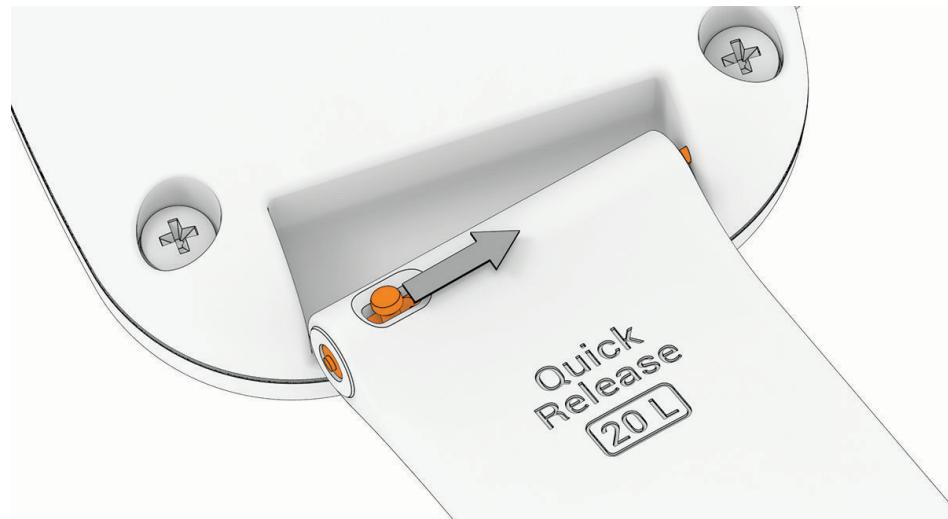


<b>①</b>	전원 및 인터페이스 버튼: <ul style="list-style-type: none"><li>태그의 상태 및 배터리 잔량을 확인하려면 누릅니다.</li><li>태그를 켜거나 끄려면 길게 누릅니다.</li></ul>
<b>②</b>	MOB 버튼: <ul style="list-style-type: none"><li>프로펠러를 정지하려면 길게 누릅니다.</li><li>카약으로 돌아온 후 버튼을 눌러 MOB 상태를 해제하고 모터의 정상 작동을 재개합니다.</li></ul>
<b>③</b>	<b>⚠ 경고</b> <p>트롤링 모터를 정상적으로 작동하기 전에 주변에 장애물이 없는지 반드시 확인하십시오. 주변에 사람이 있는 상태에서 트롤링 모터를 작동하면 심각한 부상이나 사망으로 이어질 수 있습니다.</p> <p><b>팁:</b> 트롤링 모터에서 MOB OVERRIDE를 누르거나 리모컨 또는 연결된 차트 플로터에서 상태 메시지를 닫아 MOB 상태를 해제할 수도 있습니다.</p>
	전원 버튼을 누르면 LED 색상이 태그의 연결 상태를 나타냅니다. <ul style="list-style-type: none"><li>녹색: 연결됨.</li><li>빨간색: 연결되지 않음.</li></ul>
	전원 버튼을 누르면 LED 색상이 태그의 배터리 상태를 나타냅니다. <ul style="list-style-type: none"><li>녹색: 배터리 잔량이 높습니다.</li><li>주황색: 배터리 잔량이 중간입니다.</li><li>빨간색: 배터리 잔량이 낮습니다.</li></ul>

## 밴드 또는 카라비너 루프 부착

MOB 태그에는 카라비너 루프, 손목 밴드, 플로팅 키태그가 포함되어 있습니다. 카라비너 루프를 사용하여 MOB 태그를 옷에 부착하거나 손목 밴드에 MOB 태그를 부착하여 손목에 착용할 수 있습니다. 또한 플로팅 키태그를 카라비너 또는 손목 밴드에 부착하면 MOB 태그가 실수로 물에 빠졌을 때 가라앉지 않도록 방지할 수 있습니다. 다음 단계에 따라 손목 밴드나 카라비너 루프를 MOB 태그에 부착합니다.

- 1 밴드 또는 카라비너 루프의 스프링 바 한쪽 끝을 MOB 태그의 구멍 중 하나에 삽입합니다.
- 2 퀵 릴리스 핀을 밀어 스프링 핀의 반대쪽 끝을 당깁니다.



- 3 스프링 바를 MOB 태그의 다른 구멍에 맞춘 다음 핀을 놓습니다.

## MOB 태그 켜기 및 끄기

트롤링 모터를 사용하지 않을 때는 MOB 태그를 꺼서 배터리 수명을 보존할 수 있습니다.

### 주의

MOB 태그가 트롤링 모터와 통신하려면 먼저 MOB 태그를 켜야 합니다.

- MOB 태그가 꺼져 있으면 태그의 측면 전원 버튼을 최소 2초간 누릅니다.  
     및 아이콘이 녹색으로 두 번 깜박이면 MOB 태그가 이제 켜졌음을 나타냅니다.
- MOB 태그가 켜져 있으면 태그의 측면 전원 버튼을 최소 4초간 누릅니다.  
     및 아이콘이 빨간색으로 두 번 깜박이면 MOB 태그가 이제 꺼졌음을 나타냅니다.

## MOB 태그와 Force Current 트롤링 모터 페어링

Force Current 트롤링 모터에 포함된 MOB 태그는 출고 시 이미 페어링되어 있습니다. 다음 단계에 따라 새 MOB 태그를 트롤링 모터와 페어링합니다.

- 1 트롤링 모터가 켜져 있는지 확인합니다.
- 2 MOB 태그 측면의 전원 버튼을 길게 눌러 전원을 켭니다.  
    MOB 태그의 아이콘이 빨간색으로 깜박입니다.
- 3 트롤링 모터에서 을 세 번 누릅니다.  
    모터가 연결을 검색하는 동안 LED 표시등이 파란색으로 깜박입니다.
- 4 MOB 태그가 트롤링 모터로부터 1m(3ft.) 이내에 있는지 확인하십시오.
- 5 MOB 태그의 전원 버튼을 빠르게 세 번 누릅니다.  
    연결을 검색하는 동안 MOB 태그의 아이콘이 파란색으로 깜박입니다.  
    연결에 성공하면 트롤링 모터의 상태 LED가 초록색으로 켜집니다.

## MOB 태그 무시

트롤링 모터가 MOB 태그와의 연결을 잃었지만 카약을 벗어나지 않은 경우, MOB 기능을 무시하여 모터의 정상 작동을 일시적으로 재개할 수 있습니다.

### △ 경고

트롤링 모터를 정상적으로 작동하기 전에 주변에 장애물이 없는지 반드시 확인하십시오. 주변에 사람이 있는 상태에서 트롤링 모터를 작동하면 심각한 부상이나 사망으로 이어질 수 있습니다.

MOB 태그와 모터의 연결이 끊긴 후 프로펠러가 멈춘 경우 다음 옵션을 선택합니다.

- 트롤링 모터 리모컨에서  > Settings > Trolling Motor > MOB Tag Override Mode를 선택합니다.
- 트롤링 모터 하우징 상단의 MOB OVERRIDE 버튼을 5초 동안 길게 누릅니다.

MOB Tag Override Mode를 켜거나 끌 때 트롤링 모터에서 긴 비프음이 울립니다. MOB Tag Override Mode가 활성화되면 트롤링 모터가 주기적으로 비프음을 울리고  상태 LED가 노란색으로 깜박입니다.

MOB 태그를 복구하여 트롤링 모터와의 연결이 복원되면 트롤링 모터가 자동으로 MOB Tag Override Mode를 끕니다. 정상 작동을 재개하려면 MOB 태그의 MOB 버튼을 누르거나 리모컨 또는 연결된 차트 플로터에서 MOB 메시지를 해제해야 합니다.

## MOB 태그 배터리 교체

### △ 경고

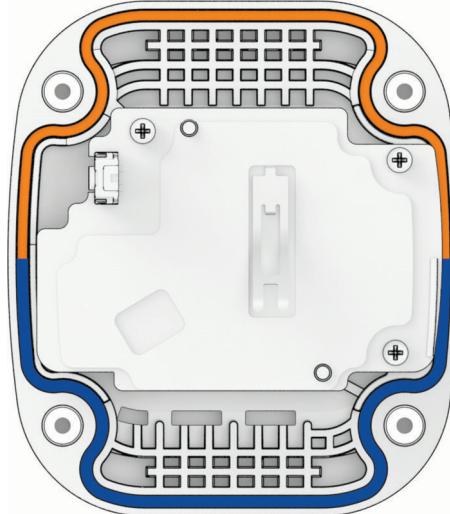
제품 경고 및 기타 주요 정보를 보려면 제품 상자에 있는 주요 안전 및 제품 정보 가이드를 참조하십시오.

### 주의

MOB 태그는 CR2032 3V 코인 셀 배터리를 사용합니다. 새 CR2032 3V 코인 셀 배터리를 교체용으로 설치해야 합니다. 다른 유형의 배터리는 지원되지 않습니다.

교체용 배터리는 고품질 제조업체 및 공신력 있는 공급업체에서만 구매해야 합니다. 저품질 배터리를 사용하면 특히 저온에서 제품 성능이 저하되고 배터리 수명이 줄어들 수 있습니다. 충전식 배터리를 사용하지 마십시오. 충전식 배터리는 전압 사양이 높을 수 있으며 장치를 영구적으로 손상시킬 수 있습니다.

1 #1 십자드라이버를 사용해 4개의 고정 나사를 풀고 후면 커버를 분리합니다.



2 흰색 탭을 가볍게 들어 올려 후면 덮개에서 배터리를 분리합니다.

3 양극(+)이 아래로 향하도록 새 배터리를 후면 커버에 넣습니다.

4 MOB 태그의 전면 커버에 있는 고무 개스킷이 파손되지 않고 홈에 완전히 끼워지는지 확인합니다.  
개스킷은 특정 방향으로 홈에 맞춰야 합니다.

### 주의

개스킷이 홈에 제대로 완전히 장착되어 않으면 밀폐가 되지 않아 MOB 태그가 물에 노출될 때 고장이 발생할 수 있습니다. 교체용 개스킷 구매에 대한 자세한 내용은 Garmin 제품 지원 팀에 문의하십시오.

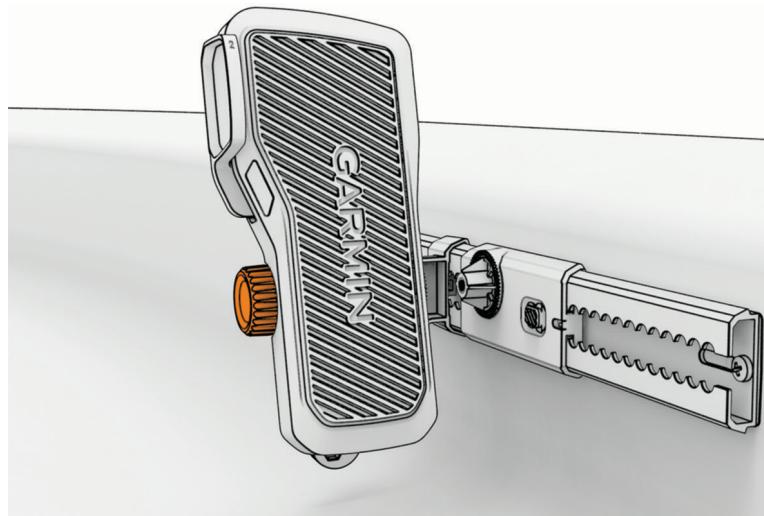
배터리를 교체한 후 MOB 태그를 다시 페어링해야 할 수 있습니다 (MOB 태그와 Force Current 트롤링 모터 페어링, 28페이지).

## Power Steer 페달

Power Steer 페달은 일부 모델에 포함된 옵션 액세서리입니다.

### 레일에 페달 장착

- 페달 바깥쪽의 나사를 레일의 페달 캐리지에 있는 나사 구멍에 맞추고 페달 반대편의 노브를 시계 방향으로 돌려 페달을 페달 캐리지에 부착합니다.



- 페달을 앞뒤로 기울여 움직임 범위를 확인하고 필요한 경우 페달의 각도를 조정합니다.
- 필요한 경우 페달 캐리지의 버튼을 누르고 레일을 따라 밀어 페달을 편안한 거리만큼 조정합니다.

#### 주의

페달 캐리지를 페달 레일의 끝으로 끝까지 이동하지는 마십시오. 페달 캐리지가 페달 레일 장착 나사 중 하나와 겹치면 이동이 어려워질 수 있습니다.



- 다른 페달에도 이 단계를 반복합니다.

**팁:** 페달이 페달 캐리지에 연결된 자리를 확인하여 두 페달이 같은 각도로 설치되었는지 확인할 수 있습니다.

#### 주의

카약을 운반하기 전에 페달 캐리지에서 페달을 제거해야 합니다. 운반 중 페달이 느슨해져 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

## 페달을 사용하여 조향

### ⚠ 경고

고요하고 위험 요소가 없는 바다에서 페달을 조정하는 방법을 배우십시오. 페달 반응에 익숙해질 때까지 작은 동작부터 시작하십시오.

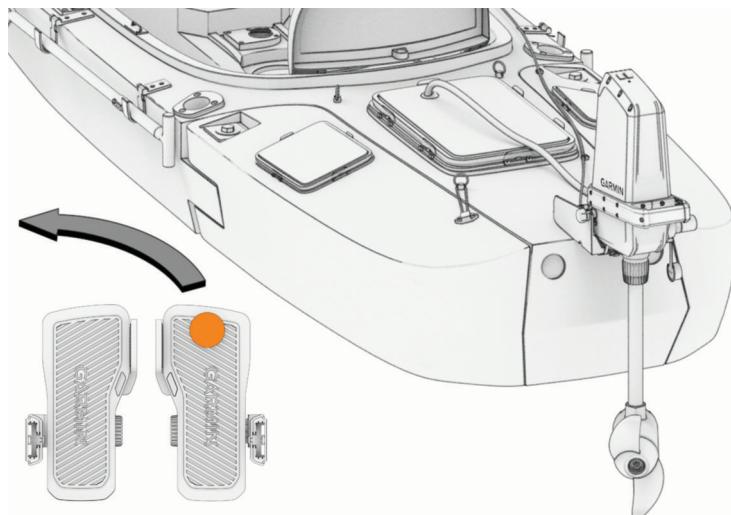
각 페달을 중립 위치에서 앞으로 또는 뒤로 기울일 수 있습니다. 페달을 어느 한 방향으로 더 기울이면 프로펠러가 더 빠르게 회전합니다. 두 페달의 결합 위치는 프로펠러 구동 모터의 각도를 결정합니다.

- 앞으로 이동하려면 두 페달을 앞으로 기울입니다.
- 뒤로 이동하려면 두 페달을 뒤로 기울입니다.

### ⚠ 경고

트롤링 모터로 카약을 후진시킬 때 선체가 모터 추력을 간섭해 예상치 못한 방향 전환이 발생할 수 있습니다. 트롤링 모터로 카약을 후진할 때는 충돌로 인한 부상이나 장비 손상을 방지하기 위해 항상 주변을 주의 깊게 살펴야 합니다.

- 좌회전하려면 왼쪽 페달이 중립 위치에 있는 상태에서 오른쪽 페달을 앞으로 기울입니다.



프로펠러 구동 모터의 앞부분이 오른쪽으로 회전하여 카약을 왼쪽으로 회전합니다.

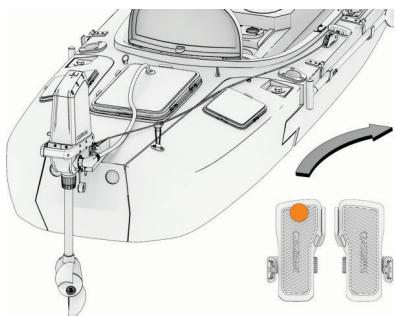
- 우회전하려면 오른쪽 페달이 중립 위치에 있는 상태에서 왼쪽 페달을 앞으로 기울입니다.

프로펠러 구동 모터의 앞부분이 왼쪽으로 회전하여 카약을 오른쪽으로 회전합니다.

- 카약을 더 날카로운 각도로 회전시키려면 한쪽 페달을 앞으로 기울이면서 다른 쪽 페달을 뒤로 기울입니다.

프로펠러 드라이브 모터의 앞부분은 각 페달의 상대 각도에 따라 최대 90도 까지 회전합니다.

**참고:** 조향 각도가 45도를 초과하면 프로펠러 구동 속도가 자동으로 제한되어 난류를 줄입니다.



왼쪽 및 오른쪽 페달 응답을 반전하여 케이블 제어식 키로 조향을 에뮬레이트할 수 있습니다 ([조향 응답 반전, 31페이지](#)).

## 조향 응답 반전

기본적으로 Power Steer 페달은 제로턴 잔디깎이와 같은 차동 조향을 에뮬레이트합니다. 왼쪽 및 오른쪽 페달 응답을 반전하여 케이블 제어식 키로 조향을 에뮬레이트할 수 있습니다.

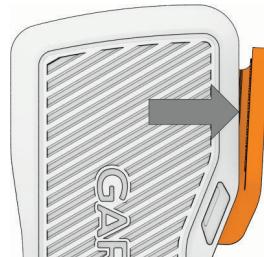
- 리모컨에서 > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**를 선택합니다.
- Rudder**를 선택합니다.

Zero-Turn을 선택하여 기본 조향 모드로 되돌릴 수 있습니다.

## 페달 레버 사용

각 페달의 레버를 사용하여 자동조종장치 모드를 활성화할 수 있습니다.

- Heading Hold을 켜거나 고려면 왼쪽 페달의 레버를 누릅니다.
- Anchor Lock을 켜거나 고려면 오른쪽 페달의 레버를 누릅니다.



## 페달 레버 기능 변경

- 1 리모컨에서 > Settings > Trolling Motor > Programmable Keys를 선택합니다.
- 2 다음 옵션 중 하나를 선택합니다.
  - 오른쪽 페달에서 레버를 구성하려면 Right Pedal을 선택합니다.
  - 왼쪽 페달에서 레버를 구성하려면 Left Pedal을 선택합니다.
- 3 다음 옵션 중 하나를 선택합니다.
  - 페달 레버를 비활성화하려면 None을 선택합니다.
  - 페달 레버를 누를 때 앵커 잠금을 켜거나 고려면 Anchor Lock을 선택합니다.
  - 페달 레버를 누를 때 방향 고정을 켜거나 고려면 Heading Hold을 선택합니다.
  - 페달 레버를 누를 때 현재 위치에 웨이포인트를 표시하려면 Mark Waypoint를 선택합니다.

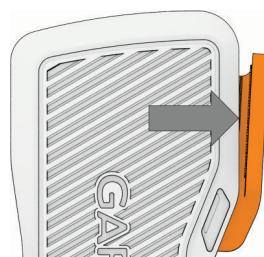
## 페달 페어링하기

페달이 트롤링 모터에 포함되어 있는 경우, 공장에서 트롤링 모터와 페어링이 완료된 후 출고됩니다. 새로운 페달 세트를 페어링하려면 다음 단계를 따르십시오.

각 페달은 개별적으로 페어링해야 합니다.

- 1 트롤링 모터가 켜져 있는지 확인합니다.
- 2 트롤링 모터에서 을 세 번 눌러 페어링 모드로 들어갑니다.  
연결을 검색하는 동안 LED 표시등이 파란색으로 깜박입니다.
- 3 페달을 트롤링 모터에서 1m(3피트) 이내로 가져옵니다.
- 4 페달의 레버를 세 번 누릅니다.  
연결을 검색하는 동안 페달의 LED 표시등이 파란색으로 깜박이고, 연결에 성공하면 초록색으로 점등됩니다.
- 5 2~4단계를 반복하여 다른 페달을 페어링합니다.

**팁:** 테스트로 페달 레버를 누르면 LED 표시등이 초록색으로 깜박이며 페달이 모터와 페어링되었음을 나타내거나, 빨간색으로 깜박이며 페어링되지 않았음을 나타냅니다.



## 페달에 배터리 설치하기

각 페달은 2개의 AA 배터리(별매)로 작동합니다. 최상의 성능을 위해 리튬 배터리 사용을 권장합니다.

**팁:** 페달 레버를 두 번 눌러 잔량을 테스트할 수 있습니다. 페달의 LED 표시등이 녹색, 노란색 또는 빨간색으로 켜져 있으면 일반적인 배터리 잔량을 나타냅니다.

- 1 페달에서 D-링을 반시계 방향으로 돌린 다음 위로 당겨 커버를 분리합니다.
- 2 극성을 유의하면서 AA 배터리 2개를 삽입합니다.
- 3 배터리 덮개를 다시 끼우고 D-링을 시계 방향으로 돌립니다.
- 4 다른 페달에도 동일한 단계를 반복합니다.

## 상태 LED

각 Power Steer 페달의 LED가 켜져 페달의 상태를 표시합니다.

녹색	페달이 트롤링 모터에 연결되고 레버 명령이 활성화되었습니다.
파란색	페달이 페어링 모드에 있습니다.
흰색	페달이 연결되었으며 중립 위치로 이동되었습니다.
보라색	페달에 소프트웨어 업데이트를 설치 중입니다. <b>주의</b> 소프트웨어를 업데이트할 때 페달의 전원을 차단하지 않아야 합니다. 전원을 차단하면 페달이 손상될 수 있습니다.
빨간색	페달 레버가 작동되었지만 페달이 트롤링 모터에 연결되어 있지 않았습니다.

## 유지관리 필요성 및 일정

### 주의

모터를 바닷물이나 기수(염분이 있는 물)에서 사용한 후에는 모터 전체를 깨끗한 물로 헹군 다음 부드러운 천을 사용하여 수용성 실리콘 스프레이를 도포해야 합니다. 물이 침투하여 제품이 손상될 수 있으므로 모터에 물줄기를 직접 분사하지 마십시오.

보증을 유지하려면 정기적인 유지관리 작업을 수행하여 시즌에 대비해 모터를 준비해야 합니다.

Force Current 트롤링 모터의 경우:

- 마운트 래치 아래에 있는 당김 로프의 끝을 확인하고 필요한 경우 새 스토퍼 매듭을 묶습니다.
- 장착 래치의 움직임을 확인합니다. 부드럽게 되돌아오지 않으면 마운트 래치를 세척하고 윤활합니다.
- 당김 핸들 안쪽의 당김 로프의 끝을 확인하고 필요한 경우 새 스토퍼 매듭을 묶습니다.
- 모터 마운트와 클릿의 로프 도르래를 점검하고 자유롭게 회전하는지 확인합니다. 손상된 부품은 필요한 경우 청소하거나 교체합니다.
- 당김 핸들을 점검하고 균열이나 기타 마모 흔적이 있는 경우 교체합니다.
- 당김 로프의 전체 길이를 점검해 올 풀림이나 기타 마모 흔적이 있는지 확인합니다. 필요한 경우 교체합니다.
- 패드 아이와 클릿을 확인합니다. 필요한 경우 장착 나사를 조입니다. 패드 아이와 클릿에 균열이나 기타 마모 흔적이 있으면 교체하십시오.
- 카약에 마운트를 고정하는 나사를 점검하십시오. 필요한 경우 조이거나 교체합니다.
- 마운트 주변의 장착 표면을 점검합니다. 마모의 흔적이 있는 경우 장착 표면 보강 및 마운트 재설치를 고려하십시오.
- 모터 마운트를 점검하고 균열이나 기타 손상 흔적이 있는 경우 교체합니다.
- 모터 피벗 손잡이를 점검하고 균열이나 기타 손상 흔적이 있는 경우 교체합니다.
- 전원 케이블의 전체 길이에 마모가 있는지 점검하고 필요한 경우 교체합니다.
- 전원 케이블 커넥터에 부식 또는 구부러진 소켓이 있는지 점검합니다. 필요한 경우 케이블을 청소하거나 교체합니다.
- 모터의 전원 커넥터 커버가 전원 커넥터를 보호할 수 있도록 제대로 맞물려 있는지 점검합니다. 필요한 경우 커넥터 커버를 교체합니다.
- 프로펠러 구동 모터의 양극을 점검하고 필요한 경우 교체합니다 ([희생 양극 확인, 36페이지](#)).
- 프로펠러를 점검하여 프로펠러 너트가 16.27N·m(12lbf·ft.)로 조여져 있는지 확인합니다.
- 프로펠러의 마모 여부를 점검합니다. 필요한 경우 교체합니다 ([프로펠러 변경, 10페이지](#)).

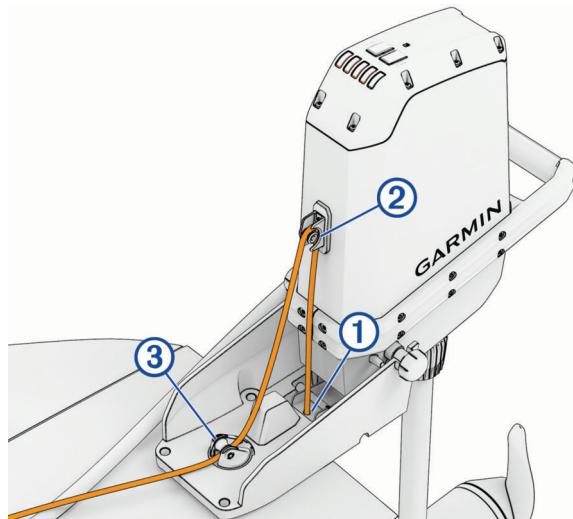
Power Steer 페달의 경우:

- 카약에 페달 레일을 고정하는 나사를 점검하십시오. 필요한 경우 조입니다.
- 페달의 배터리함을 점검하여 배터리가 파열되지 않았는지 확인합니다. 필요한 경우 배터리 접점을 청소합니다.

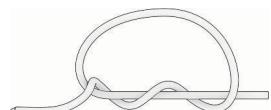
가장 일반적인 교체 부품 및 액세서리는 [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor)에서 주문할 수 있습니다. 서비스 지침과 기타 교체 부품에 대한 정보는 [garmin.com/manuals/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor)에서 현장 서비스 설명서를 참조하십시오.

## 당김 로프 교체

- 1 마모되거나 손상된 로프를 잘라 모터와 로프 핸들에서 제거합니다.
- 2 새 로프의 한쪽 끝을 마운트①의 금속 해제 래치에 통과시킵니다.

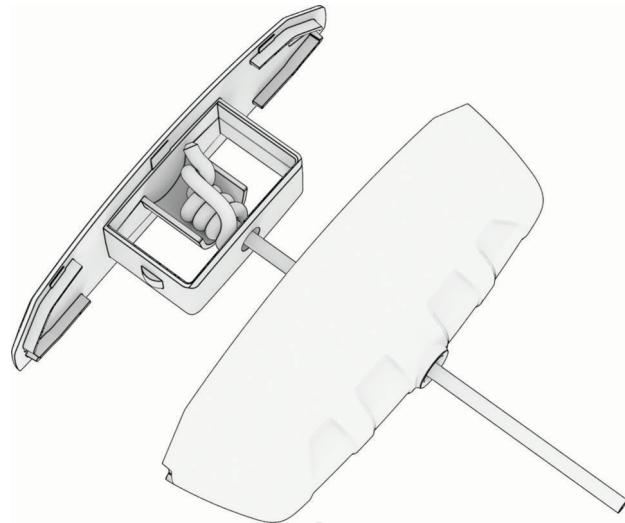


- 3 새 로프의 끝을 마운트 하단에 묶어 해제 래치에서 로프가 빠져나가지 않도록 스토퍼 매듭을 만듭니다.
- 4 로프를 위로 밀어 모터② 전면에 있는 작은 구멍이 통과시킵니다.
- 5 로프를 아래로 가져와 마운트③의 회전 도르래에 통과시킵니다.
- 6 로프를 패드 아이와 클릿을 통과시켜 배선합니다.
- 7 새 로프에 로프 핸들을 설치합니다 (로프 핸들 설치, 35페이지).



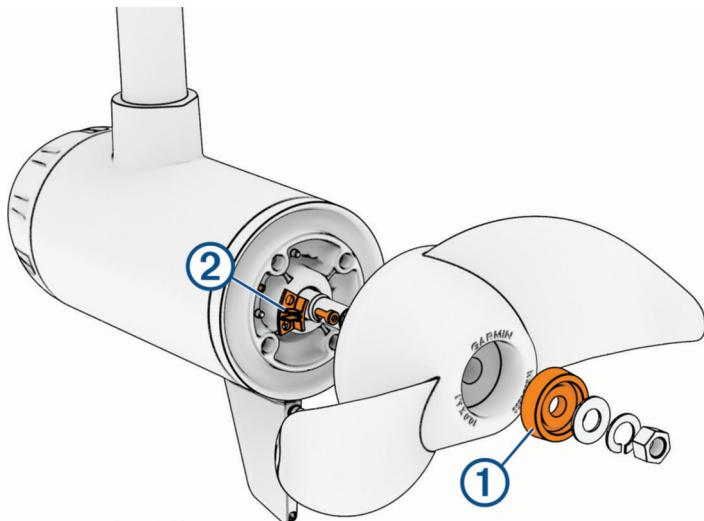
## 로프 핸들 설치

- 1 로프의 끝을 당김 핸들의 두 부분 사이로 통과시킵니다.
- 2 카약에 앉은 상태에서 손이 편하게 닿을 수 있도록 여유를 두고 로프를 잘라줍니다.  
**팁:** 모터가 전개된 상태일 때 당김 손잡이가 클릿 가까이에 있도록 클릿에서 약 20cm(8인치) 길이로 자를 것을 권장합니다.
- 3 로프를 당김 손잡이 내부에 고정하기 위해 스토퍼 매듭을 묶으십시오.
- 4 필요한 경우 로프 끝이 풀리지 않도록 잘라낸 끝을 가열해 마감하십시오.
- 5 당김 핸들의 두 부분이 맞물리도록 눌러 고정하십시오.



## 희생 양극 확인

- 1 15mm(9/16인치) 소켓을 사용하여 프로펠러 끝에 있는 너트를 풁니다.
- 2 프로펠러를 분리하고 너트, 잠금 와셔, 평와셔를 옆에 둡니다.
- 3 프로펠러 양극①을 분리하고 검사합니다.



- 4 3mm 육각 키를 사용하여 프로펠러 드라이브 양극②을 분리하고 검사합니다.
- 5 다음 옵션 중 하나를 선택합니다.
  - 양극 중 하나라도 원래 크기의 절반이거나 그보다 큰 경우 와이어 브러시 또는 사포로 양극을 청소합니다.

### 주의

와이어 브러시 또는 사포로 청소하기 전에 반드시 모터에서 양극을 분리해야 합니다. 양극이 모터에 설치된 상태로 양극을 청소하면 모터가 손상되고, 부식이 빨라지고, 모터의 수명이 단축될 수 있습니다.

- 양극이 원래 크기의 절반보다 작은 경우 양극을 폐기하고 교체품을 구입합니다.

교체용 양극 세트는 [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor)에서 구매할 수 있습니다.

### 주의

프로펠러를 프로펠러 구동 모터에 다시 설치할 때는 프로펠러 너트를 16.27N·m(12lbf·ft.)로 조여 고정합니다.

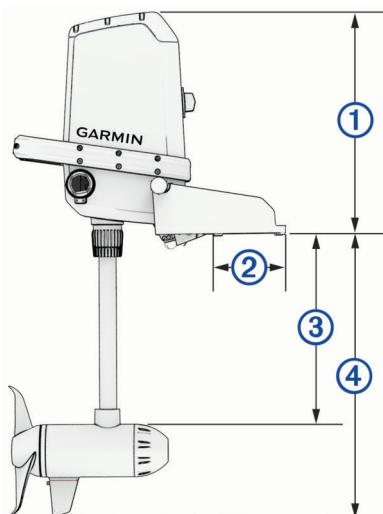
# 사양

## 트롤링 모터

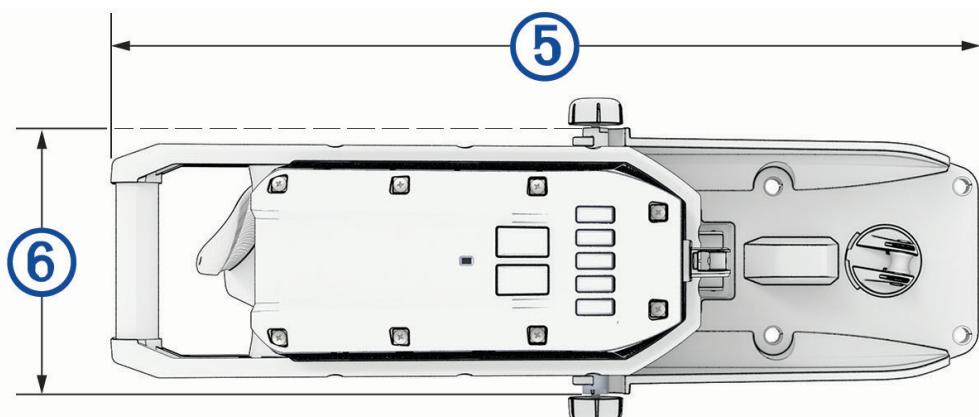
중량	모터만: 10.1kg(22.2lbs) 마운트 및 케이블 포함: 12.6kg(27.8lbs)
작동 온도	-5°~40°C(23°~104°F)
보관 온도	-40°~85°C(-40°~185°F)
방수 등급	조향 시스템 하우징: IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup> 프로펠러 구동 모터 하우징: IEC 60529 IPX8 <sup>6</sup>
나침반 안전 거리	91cm(3피트)
전원 케이블 길이	165cm(5피트, 5인치)
입력 전압	10~32Vdc
입력 암페어	40A 연속
차단기(미동봉)	32VDC 이상, 40A 연속형에 적합 <b>참고:</b> 고온에서 작동하거나 다른 장치들과 회로를 공유하는 경우, 60A를 초과하지 않는 대형 회로 차단기를 사용하여 시스템을 보호할 수 있습니다. 교체하기 전에 대형 차단기를 사용하여 보트 배선이 선박용 배선 표준을 충족하는지 확인해야 합니다.
최대 전력 소비	12.8Vdc에서 512W 25.6Vdc에서 1024W
무선 주파수 및 전송 전력	19.0dBm에서 최대 2.4GHz

<sup>5</sup> 최대 1m 깊이의 물에 최대 30분 동안 우발적인 노출을 견디م  
<sup>6</sup> 최대 3m 수심에서 지속적 침수를 견디م

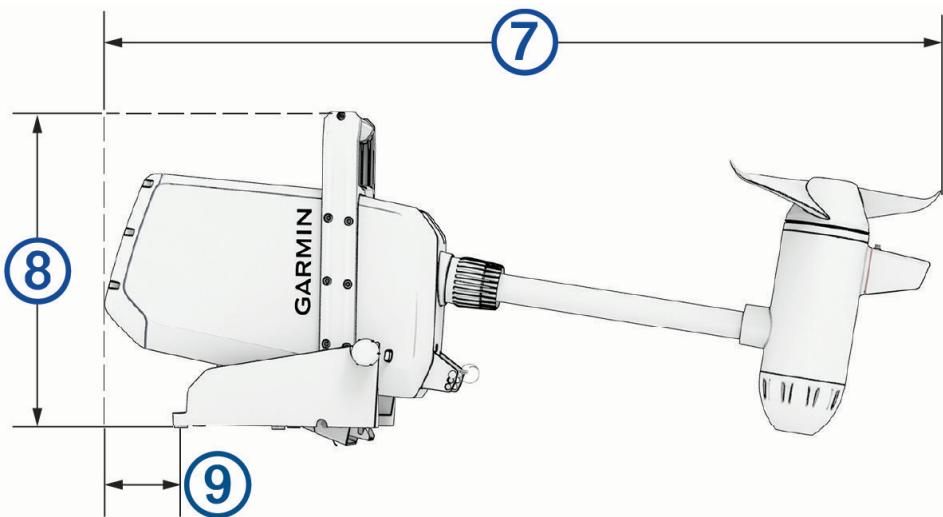
## 치수



①	431mm(17인치)
②	29mm( $1\frac{1}{8}$ 인치)
③	최소 290mm( $11\frac{3}{8}$ 인치) 최대 422mm( $16\frac{5}{8}$ 인치)
④	최소 470mm( $18\frac{1}{2}$ 인치) 최대 602mm( $23\frac{3}{4}$ 인치)



⑤	527mm( $20\frac{3}{4}$ 인치)
⑥	185mm( $7\frac{5}{16}$ 인치)



⑦	1005mm(39 <sup>5</sup> / <sub>8</sub> 인치)
⑧	385mm(15 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> 인치)
⑨	112mm(4 <sup>3</sup> / <sub>8</sub> 인치)

### 모터 스러스트 및 전류 인출 정보

이 표를 참조하여 스로틀 레벨, 출력 전력과, 모터의 전류 소비량 간의 관계를 파악할 수 있습니다. 이러한 값은 ISO13342 테스트 설정을 기반으로 Garmin 고효율 프로펠러를 사용하고 비교적 잔잔한 물에서 모터가 공기가 흡입되지 않을 만큼 충분히 깊게 전개된 상태에서 측정되었으며, 허용 오차는  $\pm 22\text{N}(5\text{lbf})$  및  $\pm 5\text{A}$ 입니다. 전압 수준은 트롤링 모터 전원 케이블 단자에서 측정되었습니다.

프로펠러 속도 설정	12.8Vdc 전원			25.6Vdc 전원		
	스러스트(lbs.)	스러스트(N)	전류(A)	스러스트(lbs.)	스러스트(N)	전류(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

프로펠러 속도 설정	12.8Vdc 전원			25.6Vdc 전원		
	스러스트(lbs.)	스러스트(N)	전류(A)	스러스트(lbs.)	스러스트(N)	전류(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

참고: 음수 값의 프로펠러 속도는 프로펠러가 역방향으로 작동하고 있음을 나타냅니다 (역방향 추력, 20페이지).

## 리모컨

크기(W x H x D)	152 x 52 x 32mm(6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 인치)
중량	109g(3.8온스) - 배터리 제외
재료	유리로 채워진 나일론
디스플레이 유형	태양광 아래에서도 선명하게 볼 수 있는 반투과형 메모리-인-픽셀(MIP)
디스플레이 해상도	R240 x 240픽셀
디스플레이 크기(직경)	30.2mm(1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> 인치)
작동 온도	-15°~55°C(5°~131°F)
보관 온도	-40°~85°C(-40°~185°F)
배터리 유형	AA 2개(미동봉)
배터리 수명	240시간, 일반 용도
라디오 주파수	2.4GHz @ 10.0dBm 정격
방수 등급	IEC 60529 IPX7 <sup>7</sup>
나침반-안전거리	15cm(6인치)

<sup>7</sup> 간헐적 침수를 최대 1m에서 최대 30분간 견딥니다.

## MOB Tag

중량	21.635g(블랙 모델) 21.222g(화이트 모델)
배터리 유형	CR2032 리튬 코인 셀
작동 온도	-15°~60°C(5°~140°F)
나침반-안전거리	5cm(1.97인치)
방수 등급	IEC 60529 IPX8(5 ATM) <sup>8</sup>
무선 주파수 및 전송 전력	2.4GHz @ +8dBm 정격

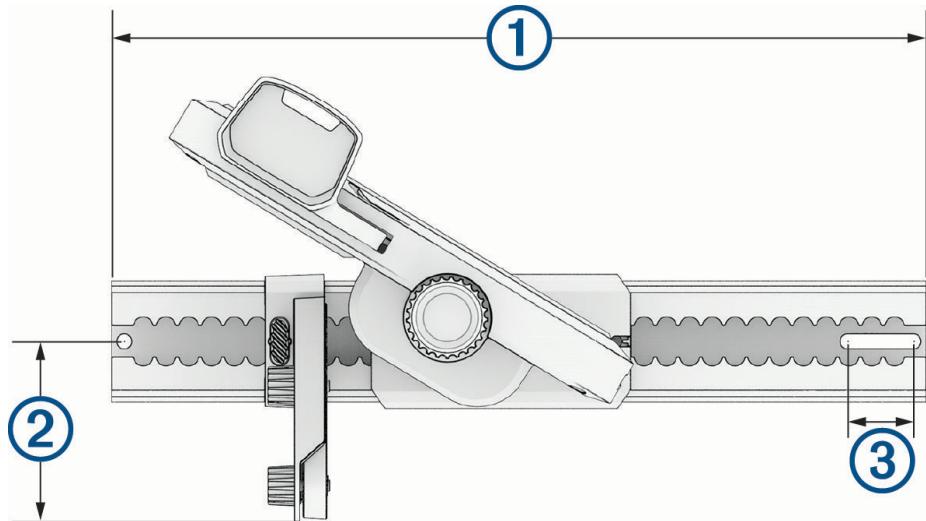
## Power Steer 페달

Power Steer 페달은 일부 모델에만 포함되어 있습니다.

전체 시스템 무게(레일 포함)	3.08kg(6.8lb.)
작동 온도	-5°~40°C(23°~104°F)
보관 온도	-40°~85°C(-40°~185°F)
방수 등급	IEC 60529 IPX7 <sup>9</sup>
나침반 안전 거리	61cm(24인치)
전원 공급	페달당 AA 배터리 2개
무선 주파수 및 전송 전력	9.1dBm에서 최대 2.4GHz

<sup>8</sup> 물에 최대 50m까지 최대 30분 동안 우발적으로 노출되어도 견딜 수 있습니다. 자세한 내용은 [garmin.com/waterrating](http://garmin.com/waterrating)을 참조하십시오.  
<sup>9</sup> 최대 1m 깊이의 물에 최대 30분 동안 우발적인 노출을 견디

## 치수



①	394mm(15 $\frac{1}{2}$ 인치)
②	최소 87mm(3 $\frac{7}{16}$ 인치)(짧은 스탑빌라이저 암) 최대 196mm(7 $\frac{11}{16}$ 인치)(긴 스탑빌라이저 암)
③	32mm(1 $\frac{1}{4}$ 인치)



④	141mm(5 9/16인치)
⑤	21mm(13/16인치)

## **네트워크 인터페이스 및 서비스**

이 장비는 Wi-Fi(를) 사용하여 연결된 경우 이러한 네트워크 인터페이스 및 서비스를 사용할 수 있습니다. 이러한 인터페이스 및 서비스는 기본적으로 활성화되어 있으며 비활성화할 수 없고, 장비의 정상 작동을 위해 반드시 필요합니다.

- Garmin 독점 서비스
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

**참고:** 장비를 네트워크에 연결하면 비공개 정보가 새로 추가된 장비와 동기화됩니다.



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