

FORCE® CURRENT

Gebruikershandleiding

© 2025 Garmin Ltd. of haar dochtermaatschappijen

Alle rechten voorbehouden. Volgens copyrightwetgeving mag deze handleiding niet in zijn geheel of gedeeltelijk worden gekopieerd zonder schriftelijke toestemming van Garmin. Garmin behoudt zich het recht voor om haar producten te wijzigen of verbeteren en om wijzigingen aan te brengen in de inhoud van deze handleiding zonder de verplichting te dragen personen of organisaties over dergelijke wijzigingen of verbeteringen te informeren. Ga naar www.garmin.com voor de nieuwste updates en aanvullende informatie over het gebruik van dit product.

Garmin®, het Garmin logo, ActiveCaptain® en Force® zijn handelsmerken van Garmin Ltd. of haar dochtermaatschappijen, geregistreerd in de Verenigde Staten en andere landen. Deze handelsmerken mogen niet worden gebruikt zonder uitdrukkelijke toestemming van Garmin.

Wi-Fi® is een geregistreerd handelsmerk van Wi-Fi Alliance Corporation.

Inhoudsopgave

Belangrijke informatie..... 1

Aan de slag..... 2

De motor op de steun monteren.....	3
De diepte van de elektrische motor aanpassen.....	4
De speling van de propeller controleren.....	4
Aansluiten op de voeding.....	5
De motor opbergen.....	6
De motor activeren.....	6
De motor uit de steun verwijderen.....	7
Bediening.....	8
Statusindicator.....	9
De schroef vervangen.....	11

Afstandsbediening..... 12

Scherf van de afstandsbediening.....	14
In het menu navigeren.....	15
De schroef in- en uitschakelen.....	16
De snelheid van de trolling motor aanpassen.....	16
De schroef bedienen wanneer deze gedeeltelijk in gebruik is.....	17
De trollingmotor handmatig besturen.....	17
Bediening met gebaren.....	17
Bediening met gebaren gebruiken om te sturen.....	17
Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen... ..	18
Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen.....	18
Batterijen in de afstandsbediening plaatsen.....	18
Een draagkoord bevestigen.....	18
De afstandsbediening kalibreren.....	19
De afstandsbediening koppelen.....	19
Een extra afstandsbediening koppelen.....	19

Stuurautomaat..... 20

Het kompas van de trollingmotor kalibreren.....	20
Een GPS-sigitaal verkrijgen.....	21

De reactie van de stuurautomaat aanpassen.....	21
Uw snelheid behouden.....	21
Uw positie vasthouden.....	21
Uw voorliggende koers aanhouden.....	22
De werking van Heading Hold bewerken.....	22
Navigeren.....	22
Navigatie onderbreken en hervatten.....	23
Stoppen met navigeren.....	23

Stuwkracht achteruit..... 23

Schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus.....	23
--	----

Waypoints..... 23

Een waypoint maken.....	23
Naar een waypoint navigeren.....	24
Waypointgegevens bekijken.....	24
Een waypointnaam bewerken.....	24
Een waypoint verwijderen.....	24

Routes..... 24

Een route navigeren.....	25
Routedetails weergeven.....	25
Een routenaam bewerken.....	25
Een route verwijderen.....	25

Sporen..... 25

De actieve track opslaan.....	26
De actieve track wissen.....	26
Naar het begin van de actieve track navigeren.....	26
Navigeren met een opgeslagen spoor.....	26
Details opgeslagen track weergeven... ..	26
De naam van een opgeslagen track bewerken.....	26
Een opgeslagen spoor verwijderen.....	27

Instellingen..... 27

Trolling motorinstellingen.....	27
Instellingen voor draadloos netwerk.....	28
Instellingen voor batterijbeheer.....	28

Instellingen van de afstandsbediening	28	Informatie over motorstuwkracht en stroomverbruik	46
Schermmverlichtingsinstellingen	28	Specificaties van de	48
Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden.....	29	MOB-tag	49
Verbinding maken met een kaartplotter	29	Power Steer Voetpedalen.....	49
Verbinden met een Garmin watch... 	30	Afmetingen	50
Software-updates	30	Netwerkkinterfaces en -services.....	51
Software bijwerken met de ActiveCaptain app	31		
MOB-tag	32		
De band of karabijnhaaklus bevestigen	33		
De MOB Tag in- en uitschakelen	33		
Een MOB Tag koppelen met de Force Current trolling motor	33		
MOB Tag negeren	34		
De batterij van de MOB Tag vervangen	35		
Power Steer voetpedalen.....	35		
De pedalen aan de rails bevestigen	36		
Sturen met de voetpedalen	37		
De stuurreactie omkeren	38		
Gebruik van de voetpedaalhendels	38		
De functie van de voetpedaalhendels wijzigen	38		
De voetpedalen koppelen	38		
Batterijen in de voetpedalen plaatsen	39		
Statuslampje	39		
Onderhoudsbehoeften en -schema	40		
Het trektouw vervangen	41		
De touwgriep aanbrengen	42		
Controle van de opofferingsanodes	43		
Specificaties	44		
Elektrische motor	44		
Afmetingen	45		

Belangrijke informatie

WAARSCHUWING

Lees de gids *Belangrijke veiligheids- en productinformatie* in de verpakking voor productwaarschuwingen en andere belangrijke informatie.

U moet de trolling motor uit de kajak verwijderen voordat u de kajak vervoert. Het vervoeren van de kajak met de trolling motor op de steun kan leiden tot een ongeval met ernstig persoonlijk letsel en materiële schade.

Laat de motor niet draaien wanneer de schroef uit het water is. Contact met de draaiende schroef kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

Gebruik de motor niet in gebieden waar u of andere mensen in het water in contact kunnen komen met de draaiende schroef, wat kan leiden tot ernstig letsel.

Wees voorzichtig met het bedienen van de elektrische motor in de buurt van gevaren op het water, zoals bomen, rotsen onder water, dokken, palen en andere boten.

Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef, de schroefaandrijfmotor, elektrische aansluitingen of elektronische behuizingen gaat werken, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

Neem altijd een peddel in uw kajak mee om te voorkomen dat u in geval van een onverwachte motorstoring of een ander probleem dat het gebruik van de trolling motor verhindert, bewegingsloos op het water achterblijft.

Wanneer u de trolling motor gebruikt om uw kajak achteruit te bewegen, kan de kajak onverwachte stuwbewegingen maken, omdat de romp de motorstuwkracht verstoort. U moet alert blijven op uw omgeving en uw omgeving in de gaten houden wanneer u de motor gebruikt om uw kajak achteruit te bewegen, om mogelijk persoonlijk letsel of schade aan het product door een ongeval te voorkomen.

VOORZICHTIG

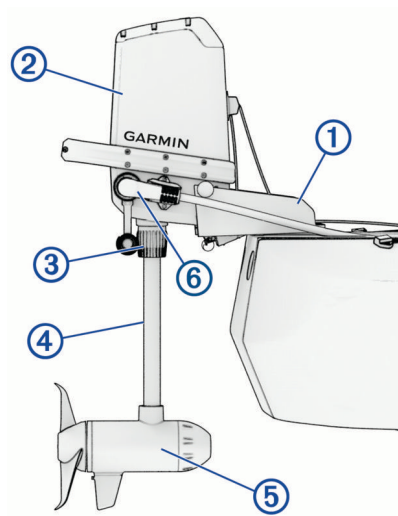
Gebruik bij het vervoeren van de trolling motor altijd de hendel aan de achterkant van de behuizing van de stuurinrichting en let op de schroefmotor en de schroef om persoonlijk letsel of schade aan eigendommen te voorkomen.

Zorg ervoor dat de motor in de ingeklapte stand staat voordat u de kajak in- of uitstapt. Onverwachte bewegingen van de kajak tijdens het in- of uitstappen kan leiden tot persoonlijk letsel of schade aan eigendommen.

LET OP

Gebruik de Force Current trolling motor met zeer efficiënte schroef alleen in open water. Als u de schroef met hoog rendement in ondiep water gebruikt, bestaat er een verhoogd risico op beschadiging van de schroef als de motor botst met een obstakel onder water.

Aan de slag



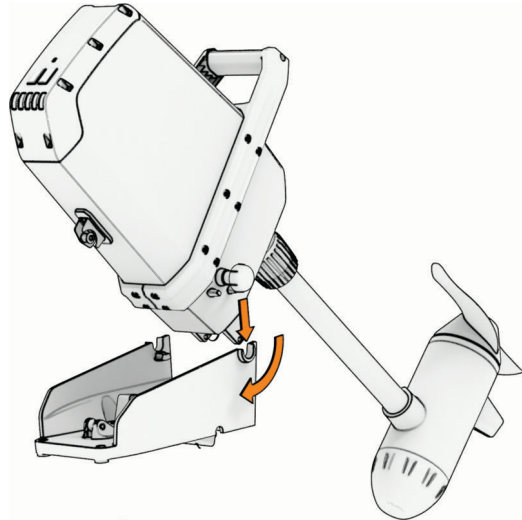
①	Steun
②	Stuurinrichting
③	Ring voor diepteanpassing
④	As
⑤	Schroefmotor
⑥	Aansluiting voor voedingskabel

De motor op de steun monteren

⚠ VOORZICHTIG

Gebruik bij het vervoeren van de trolling motor altijd de hendel aan de achterkant van de behuizing van de stuurinrichting en let op de schroefmotor en de schroef om persoonlijk letsel of schade aan eigendommen te voorkomen.

- 1 Draai wanneer nodig de draaiknoppen aan beide kanten van de trolling motor los.
- 2 Laat de motor onder een hoek van ongeveer 45 graden op de steun zakken, waarbij de draaiknoppen op de motor moeten worden afgestemd op de draaibeugels op de steun.



- 3 Laat de motor naar beneden draaien tot een verticale stand.
- 4 Draai de knoppen aan weerszijden van de motor vast tot ze stoppen.
- 5 Start de trekkabel gedeeltelijk in het oog aan de voorzijde van de motorstuurinrichting en trek het bovenste deel van de kabel omhoog totdat het in het oog glijdt.



De diepte van de elektrische motor aanpassen

⚠ WAARSCHUWING

Voordat u de motordiepte instelt, moet u ervoor zorgen dat er voldoende speling is voor de schroef tijdens het draaien van de as van de motor ([De speling van de propeller controleren, pagina 4](#)).

- 1 Draai de ring aan de onderkant van de behuizing van de stuurinrichting los.



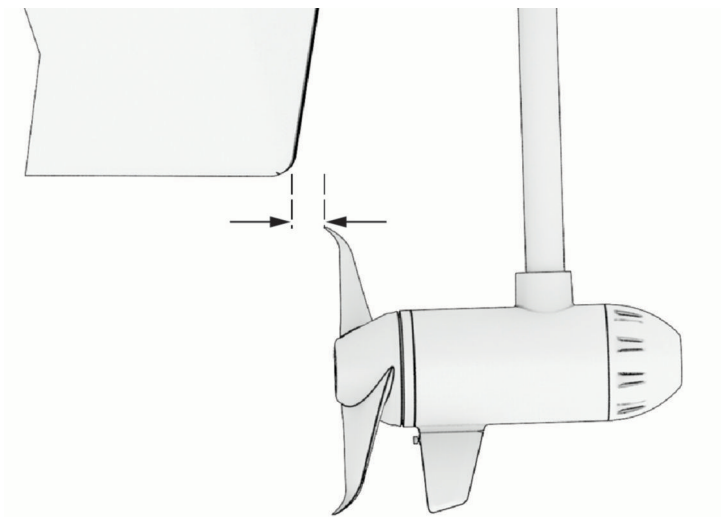
- 2 Pas de diepte van de elektrische motor omhoog of omlaag aan.
- 3 Nadat u de motor op de gewenste diepte hebt ingesteld, draait u de ring aan de onderkant van de behuizing van het stuursysteem vast.

De speling van de propeller controleren

⚠ WAARSCHUWING

Voordat u de trolling motor inschakelt, moet u ervoor zorgen dat er voldoende speling is tussen de schroef en de romp bij het volledig draaien van de motoras. Als de motor wordt geïnstalleerd met onvoldoende ruimte tussen de schroef en de romp, kan dit leiden tot persoonlijk letsel en materiële schade als de schroef tijdens het gebruik in contact komt met de romp.

- 1 Draai de aandrijfmotor met de hand om de as 360 graden te draaien en de speling te controleren.



- 2 Pas indien nodig de diepte van de motor aan om ervoor te zorgen dat er voldoende ruimte is tussen de schroef en de romp ([De diepte van de elektrische motor aanpassen, pagina 4](#)).

Aansluiten op de voeding

⚠ WAARSCHUWING

Om mogelijk ernstig persoonlijk letsel of schade aan eigendommen te voorkomen, moet de stroomonderbreker in de uit-stand staan voordat u de stroomkabels van de trolling motor aansluit.

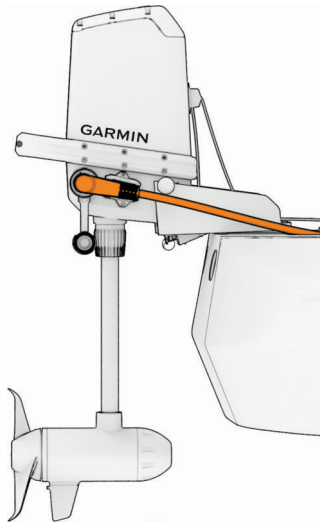
U moet de positieve (+) draad van de voedingskabel aansluiten via een stroomonderbreker of een zekering van 40 A (continu). Het aansluiten van deze draad op de voeding zonder stroomonderbreker of zekering kan zorgen voor kortsluiting in de draad, wat kan leiden tot oververhitting en brand.

LET OP

U moet de Force Current trolling motor aansluiten op een batterij van 12 of 24 V DC. Het aansluiten van de motor op andere spanningen kan leiden tot slechte prestaties of beschadiging van het product.

- 1 Sluit de voedingskabel van de trolling motor aan op de batterij en leid de rode (+) draad door een stroomonderbreker die geschikt is voor 40 A (continu).
- 2 Draai de beschermkap op de voedingsconnector van de trolling motor een kwartslag linksom om de voedingsconnector bloot te leggen.
- 3 Steek de stekker van de voedingskabel in de aansluiting, met de kabel ongeveer parallel aan de kajak, en duw de kabel volledig in de aansluiting.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de borgkraag op de voedingskabelstekker in de ontgrendelde stand staat voordat u deze aansluit op de motor.

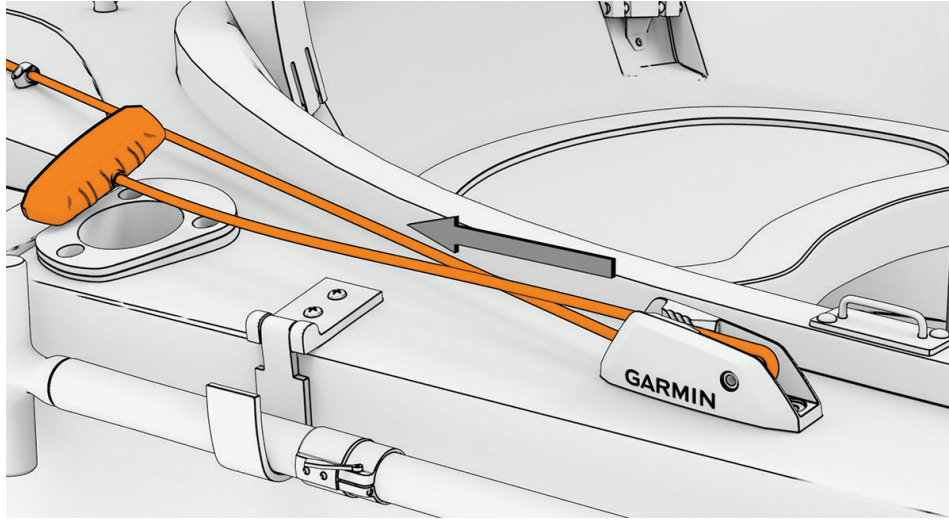


De trekontlasting van de voedingskabel rust tegen de houder op de motorbehuizing.

- 4 Draai de borgring op de voedingskabelstekker een kwartslag rechtsom om deze op zijn plaats te vergrendelen.

De motor opbergen

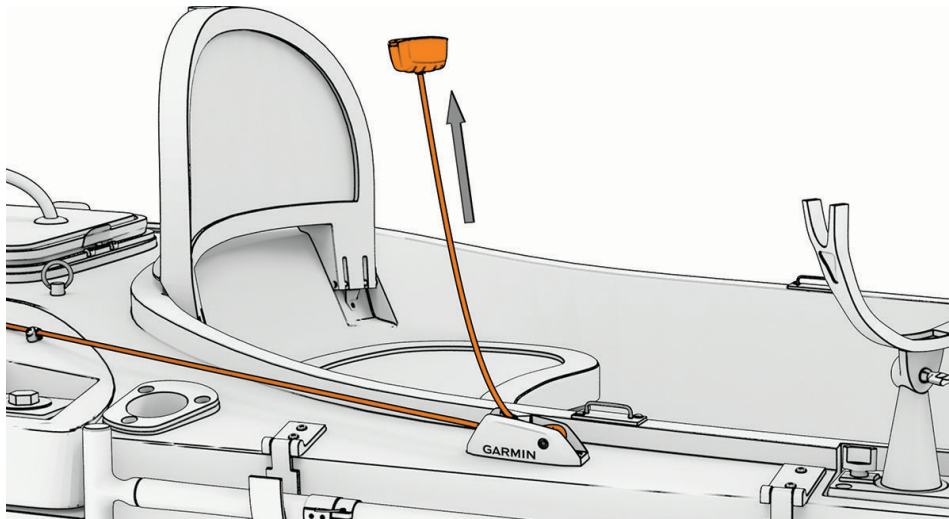
- 1 Trek de hendel van het touw naar de motor toe en til de aandrijfmotor uit het water.
- 2 Laat het touw zakken zodat het in de klem vast komt te zitten en laat de spanning voorzichtig los.



Het touw zit vast onder spanning in de klem en houdt de motor in de opgeborgen positie.

De motor activeren

- 1 Trek de hendel omhoog en naar achteren om het touw los te maken van de klem.



- 2 Haal voorzichtig de spanning van het touw om de aandrijfmotor in het water te laten zakken tot deze stopt. De vergrendeling van de steun grijpt aan op de borgpen, waardoor de motor in de uitgeklapte stand wordt gehouden.

De motor uit de steun verwijderen

U moet de stroomonderbreker uitschakelen en de stroomkabel loskoppelen van de motor voordat u de motor uit de steun verwijderd.

U moet de motor in de uitgeklapte stand te zetten ([De motor activeren, pagina 6](#)) of het touw los te maken van de klem en de motor te ondersteunen met behulp van de handgreep aan de achterkant van de behuizing van het stuursysteem, voordat u de motor uit de steun verwijderd.

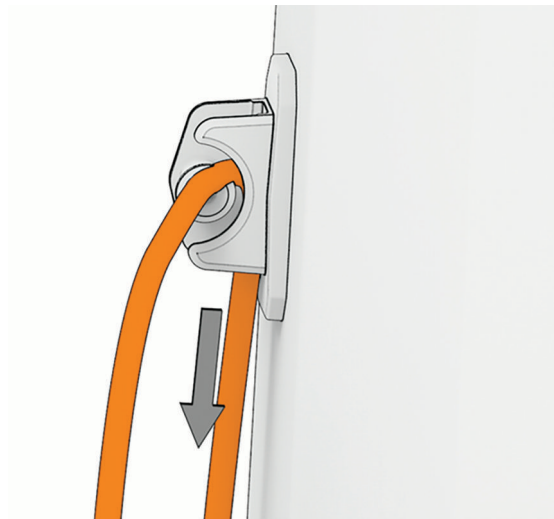
WAARSCHUWING

U moet de trolling motor uit de kajak verwijderen voordat u de kajak vervoert. Het vervoeren van de kajak met de trolling motor op de steun kan leiden tot een ongeval met ernstig persoonlijk letsel en materiële schade.

VOORZICHTIG

Gebruik bij het vervoeren van de trolling motor altijd de hendel aan de achterkant van de behuizing van de stuurinrichting en let op de schroefmotor en de schroef om persoonlijk letsel of schade aan eigendommen te voorkomen.

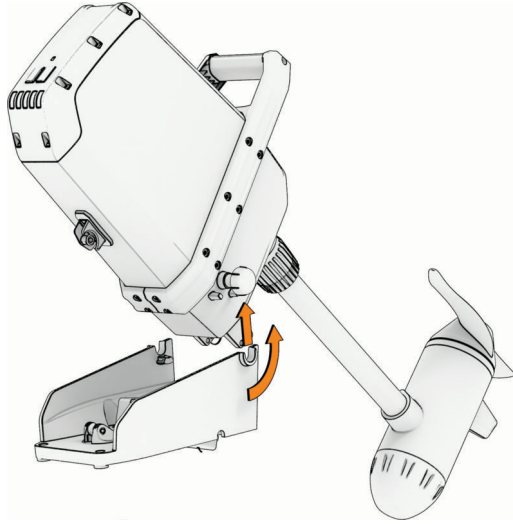
- 1 Trek de bovenkant van het touw gedeeltelijk uit de open kant van het oogje aan de voorkant van het stuursysteem van de motor en trek het onderste deel van het touw naar beneden totdat het uit het oogje glijdt.



- 2 Draai de knoppen aan beide zijden van de motor los totdat ze niet verder kunnen.

- 3 Kantel de motor met behulp van de handgreep aan de achterkant van de motor tot een hoek van ongeveer 45 graden.

Als de motor in de uitgeklapte stand staat, moet u het touw omhoog trekken om de steunvergrendeling los te maken voordat u de motor kunt kantelen.



- 4 Til de motor met beide handen van de steun.

Bediening

U kunt elke functie van de trolling motor bedienen met de meegeleverde afstandsbediening ([Afstandsbediening, pagina 12](#)).

Naast de afstandsbediening kunt u bepaalde functies van de Force Current trolling motor bedienen met een van de volgende toestellen:

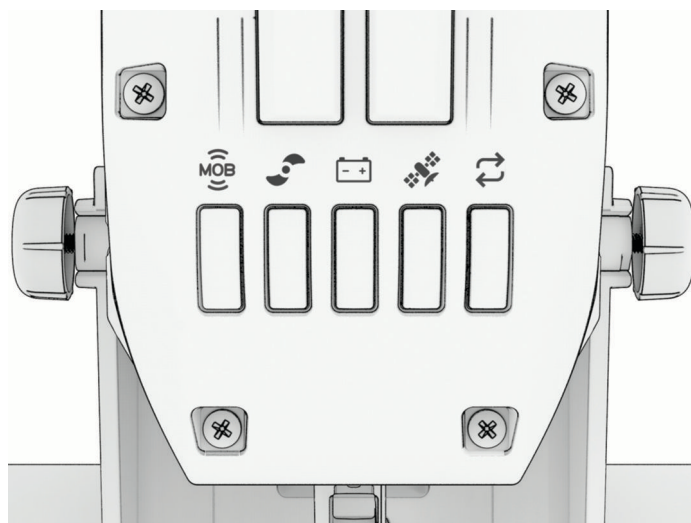
- de Power Steer voetpedalen, meegeleverd bij sommige modellen ([Power Steer voetpedalen, pagina 35](#)).
- een mobiel toestel met de ActiveCaptain® app ([Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 29](#)).
- een compatibele Garmin® kaartplotter ([Verbinding maken met een kaartplotter, pagina 29](#)).¹
- een compatibele Garmin watch ([Verbinden met een Garmin watch, pagina 30](#)).

Raadpleeg de *Owner's Manual* van het specifieke toestel voor meer informatie over het bedienen van de trolling motor met behulp van een watch of kaartplotter.

¹ Sommige ECHOMAP™ Ultra en ECHOMAP UHD kaartplotters die geen software-updates meer ontvangen, ondersteunen sommige functies van de Force Current trolling motor niet. U moet de afstandsbediening van de trolling motor gebruiken voor de eerste installatie.

Statusindicator

De statuslampjes op het bovenpaneel van de troling motor geven de status van de motor aan.



	Man-over-boord (MOB) Tag (MOB-tag, pagina 32): • Constant groen: MOB Tag is aangesloten. • Knippert rood: verbinding met MOB Tag is verbroken. De schroef is uitgeschakeld. OPMERKING: Nadat de verbinding met de MOB Tag is hersteld, moet u op de  knop op de MOB Tag drukken of de melding op de afstandsbediening of op een aangesloten kaartplotter negeren voordat u de schroef kunt inschakelen. • Constant rood: MOB Tag is niet aangesloten. De schroef is uitgeschakeld. • Knippert geel: MOB Tag is niet aangesloten is en MOB Tag Override Mode is aan. De schroef is niet uitgeschakeld (MOB Tag negeren, pagina 34).
	Status schroef en stuurautomaat: • Constant groen: de schroef is ingeschakeld. • Knipperend groen: de stuurautomaatmodus is ingeschakeld. • Uit: de schroef is uitgeschakeld.
	Batterijstatus: • Constant groen: het batterijniveau is in orde. • Constant geel: het batterijniveau is gemiddeld. • Constant rood: het batterijniveau is laag. • Knipperend rood: het batterijniveau kritiek laag. OPMERKING: De batterijniveau-indicator is standaard geoptimaliseerd voor lithium-ijzerfosfaatbatterijen (Instellingen voor batterijbeheer, pagina 28).
	GPS-status: • Constant groen: de motor heeft een goed GPS-signaal. • Constant geel: de motor heeft een zwak GPS-signaal. • Constant rood: de motor heeft geen GPS-signaal.
	Status: • Constant groen: er zijn geen fouten. • Constant blauw: de motor bevindt zich in de koppelmodus. • Constant rood: er is een fout opgetreden². • Knipperend rood: een kritieke fout is opgetreden.
Alles	Afwisselend groen knipperend: de motor, afstandsbediening of voetpedalen installeren een software-update.

² Nadat u de fout hebt opgelost, moet u mogelijk de motor uit- en weer inschakelen om het rode error-indicatielampje te wissen.

De schroef vervangen

⚠ WAARSCHUWING

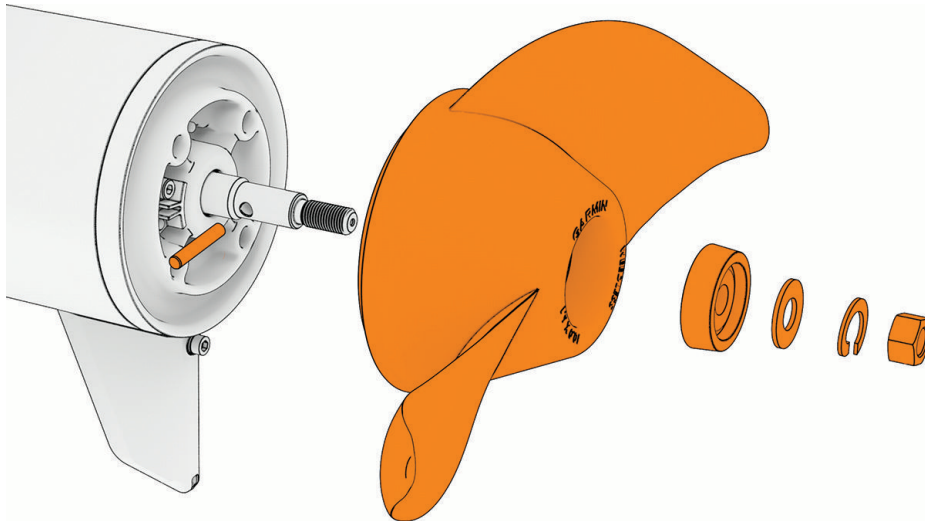
Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef gaat werken of er onderhoud aan plaagt, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

LET OP

Gebruik de Force Current trolling motor met zeer efficiënte schroef alleen in open water. Als u de schroef met hoog rendement in ondiep water gebruikt, bestaat er een verhoogd risico op beschadiging van de schroef als de motor botst met een obstakel onder water.

De Force Current trolling motor bevat een zeer efficiënte schroef en een schroef zonder algen. Volg deze stappen bij het vervangen van schroeven.

- 1 Verwijder met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$ in.) de moer waarmee de schroef is bevestigd.



- 2 Verwijder de schroef en leg de sluitring, platte onderlegging en opofferingsanode opzij.
- 3 Zorg ervoor dat de pen in de as van de schroefmotor op zijn plaats zit en vervang deze indien nodig.
- 4 Installeer de nieuwe schroef.
- 5 Plaats de anode, platte onderlegging, sluitring en moer terug op de as van de schroef.
- 6 Draai de borgmoer met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$ in.) vast tot aan 16,27 N-m (12 lbf-ft) om de schroef te bevestigen.

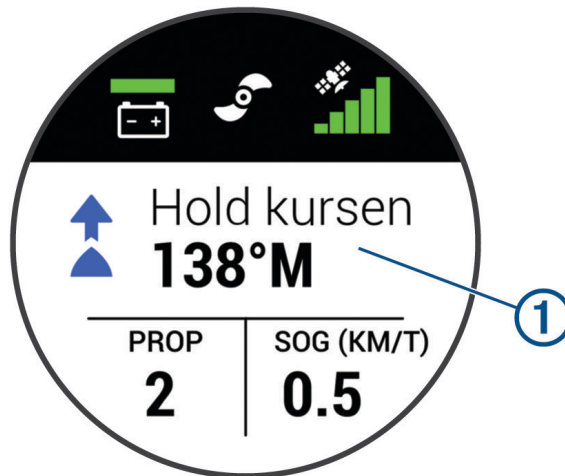
Afstandsbediening



Knop	Beschrijving
	Houd ingedrukt om de afstandsbediening in en uit te schakelen.
	Druk hierop om cruise control in te schakelen en in te stellen op de huidige snelheid over de grond (SOG) (Uw snelheid behouden, pagina 21). Druk opnieuw hierop om cruise control uit te schakelen en terug te keren naar de handmatige snelheidsregeling.
	Druk hier twee keer op om de schroef in te schakelen en op volle snelheid in te stellen. Druk hier nogmaals op om terug te keren naar de vorige snelheid en de stand van de schroef.
	Druk hierop voor handmatige bediening (De trollingmotor handmatig besturen, pagina 17). Houd ingedrukt om te sturen met gebaren (Bediening met gebaren gebruiken om te sturen, pagina 17).
	Druk hier een keer op om de propeller in of uit te schakelen (De schroef in- en uitschakelen, pagina 16). Druk twee keer om een stuurautomaatfunctie uit te schakelen (indien ingeschakeld), de propeller te stoppen en tussen stuwkracht vooruit en achteruit te schakelen (Stuwkracht achteruit, pagina 23).
	Druk hierop om door het menu te navigeren (In het menu navigeren, pagina 15). Druk in een menu op  om een menu-item te selecteren en druk op  om terug te keren zonder op te slaan. Wanneer virtueel anker is ingeschakeld, drukt u hierop om de virtueel-ankerpositie vooruit, achteruit, naar links of naar rechts te bewegen in stappen van 1,5 m (5 ft.). Wanneer vaste voorliggende koers of handbediening is ingeschakeld, drukt u op de knoppen  en  om de koers in stappen van één graad te wijzigen of houdt u deze ingedrukt om de koers in stappen van vijf graden te wijzigen. Druk op de knoppen  en  om de snelheid stapsgewijs te wijzigen, of houd de pijltjestoets ingedrukt om de snelheid continu te wijzigen. Wanneer uw snelheid is ingesteld op nul, drukt u op  om naar achteruit te schakelen (Stuwkracht achteruit, pagina 23).
	Druk hierop om de vaste voorliggende koers in te schakelen. Bij de vaste voorliggende koers wordt gebruik gemaakt van de trolling motor om uw huidige koers aan te houden (Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 22). Druk hierop om de vaste voorliggende koers uit te schakelen, de schroef te stoppen en de handmatige bediening te hervatten. Houd ingedrukt om de vaste voorliggende koers in te stellen door de afstandsbediening te richten (Bediening met gebaren, pagina 17).
	Druk hierop om virtueel anker in te schakelen. De ankervergrendeling gebruikt de trolling motor om uw positie vast te houden (Uw positie vasthouden, pagina 21). Druk hier nogmaals op om ankervergrendeling uit te schakelen en terug te keren naar de vorige stuurmodus. Houd deze ingedrukt om de virtueel-ankerpositie te verplaatsen door de afstandsbediening te richten (Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen, pagina 18).
	Druk in om het menu te openen. Druk in om het menu te sluiten.
	Druk in om een waypoint te markeren.

Knop	Beschrijving
1 t/m 4	Druk in om de snelkoppeling voor de Garmin kaartplotter te openen die is toegewezen op de knop. ³

Schermb van de afstandsbediening



³ Er is een verbinding met een compatibele Garmin kaartplotter nodig. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor instructies.

	Geeft de operationele status van de elektrische motor aan. Als handmatige besturing is ingeschakeld, ziet u Manual en als vaste voorliggende koers is ingeschakeld, ziet u Heading Hold en het ingestelde punt voor de vaste voorliggende koers in graden.
	Geeft de accustatus van de elektrische motor aan. Groen: De accuspanning van de motor is goed. Geel: De accuspanning van de motor is gemiddeld. Rood: De accuspanning van de motor is zwak. Knipperend rood: De accuspanning van de motor is kritiek zwak. OPMERKING: De batterijniveau-indicator is standaard geoptimaliseerd voor lithium-ijzerfosfaatbatterijen (<i>Instellingen voor batterijbeheer, pagina 28</i>). TIP: U kunt het uiterlijk van de accustatus van de trolling motor wijzigen, zodat deze een numeriek voltage weergeeft in plaats van een pictogram (<i>Trolling motorinstellingen, pagina 27</i>). U kunt het batterijniveau van de afstandsbediening zien door te drukken op .
	Geeft de status van de schroef aan. Wit en roterend: De schroef levert een voorwaartse stuwkracht. Rood en roterend: De schroef levert een achterwaartse stuwkracht.⁴ Roteert niet: De schroef is ingeschakeld met de snelheid ingesteld op nul. Niet afgebeeld: De schroef is uitgeschakeld.
	Toont de GPS-signaalsterkte van de elektrische motor.
PROP	Toont het toerental van de schroef (<i>De snelheid van de trolling motor aanpassen, pagina 16</i>). Wanneer de schroef actief een achterwaartse stuwkracht levert, wordt het snelheidsniveau rood weergegeven.⁴ OPMERKING: De snelheid van de schroef wordt niet weergegeven wanneer de motor cruisecontrol gebruikt.
SOG	Toont de gemeten snelheid over de grond (SOG).

In het menu navigeren

Met de menu- en pijlknoppen kunt u door het menu op de afstandsbediening navigeren.

- Druk op  om het menu te openen.
- Druk op  en  om tussen verschillende menu-items te schakelen.
- Druk op  om een menu-item te selecteren.
- Druk op  om terug te gaan naar een vorig menu-item.
- Als u het menu wilt afsluiten, drukt u op , of drukt u herhaaldelijk op  tot het hoofdscherm wordt weergegeven.

⁴ Bij stuwkracht achteruit produceert de motor meer geluid, minder stuwkracht en is hij minder efficiënt dan bij stuwkracht vooruit.

De schroef in- en uitschakelen

WAARSCHUWING

Gebruik de motor niet in gebieden waar u of andere mensen in het water in contact kunnen komen met de draaiende schroef, wat kan leiden tot ernstig letsel.

Laat de motor niet draaien wanneer de schroef uit het water is. Contact met de draaiende schroef kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

- 1 Activeer indien nodig de elektrische motor ([De motor activeren, pagina 6](#)).

OPMERKING: De schroef kan niet worden ingeschakeld wanneer de trolling motor ingeklapt is.

- 2 Druk op de afstandsbediening op  om de schroef in te schakelen.
- 3 Druk nogmaals op  om de schroef uit te schakelen.

De snelheid van de trolling motor aanpassen

Druk op de afstandsbediening op  of  om de snelheid te verhogen of te verlagen.

In de handmatige modus wordt het toerental van de schroef, weergegeven in het PROP veld op het scherm van de afstandsbediening, dienovereenkomstig verhoogd of verlaagd.

In de cruisecontrol-modus wordt de huidige doelsnelheid weergegeven op het afstandsscherm van de trolling motor en deze wordt dienovereenkomstig verhoogd of verlaagd.

OPMERKING: In de handmatige modus wordt de schroef niet automatisch ingeschakeld als u de snelheid verhoogt of verlaagt met de afstandsbediening. U moet op de  knop op de afstandsbediening drukken om de schroef in te schakelen.

Schakelen naar volledige snelheid

- 1 Druk op de afstandsbediening tweemaal op de knop .

De schroefsnelheid van de trollingmotor neemt snel toe tot de maximale snelheid.

- 2 Druk op de knop  om terug te keren naar de vorige schroefsnelheid.

TIP: Als de snelheid maximaal is, kunt u op de afstandsbediening op  drukken om de schroefsnelheid langzaam te verlagen.

De schroef bedienen wanneer deze gedeeltelijk in gebruik is

WAARSCHUWING

Laat de motor niet draaien wanneer de schroef uit het water is. Contact met de draaiende schroef kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

U behoort de schroef van de trolling motor enkel bedienen terwijl de motor gedeeltelijk is geactiveerd in bepaalde omstandigheden, bijvoorbeeld tijdens het varen over wier of over obstakels onder water. Anders kan u of iemand anders in contact komen met de draaiende schroef, wat ernstig letsel kan veroorzaken.

VOORZICHTIG

Voordat u de motor gedeeltelijk uit het water tilt, moet u op  op de afstandsbediening drukken om te controleren of de motor in de handmatige modus staat. Als u de motor uit het water tilt terwijl deze in de stuurautomaatmodus draait, kan dit onverwachte bewegingen van de motor of kajak veroorzaken, wat kan leiden tot persoonlijk letsel of materiële schade.

LET OP

Gebruik de Force Current trolling motor met zeer efficiënte schroef alleen in open water. Als u de schroef met hoog rendement in ondiep water gebruikt, bestaat er een verhoogd risico op beschadiging van de schroef als de motor botst met een obstakel onder water.

- 1 Met de trolling motor in de uitgeklapte stand trekt u langzaam aan de hendel van het touw om de motor omhoog te brengen totdat deze in positie is om over wier of obstakel te varen.
Als u de motor te ver uit het water tilt, wordt de schroef automatisch uitgeschakeld.
- 2 Schakel de schroef in en stel de schroefsnellheid in zoals nodig is om de boot voorbij de obstructie te bewegen.
- 3 Wanneer u het obstakel bent gepasseerd, verlaagt u langzaam de motor terug naar de uitgeklapte stand.

De trollingmotor handmatig besturen

In de handmatige modus kunt u de richting en snelheid van de trollingmotor naar wens aanpassen.

OPMERKING: De trollingmotor staat standaard in de handmatige modus wanneer u deze inschakelt.

- 1 Druk indien nodig op .
- 2 Druk op  en  om te sturen.

TIP: U kunt ook gebarenbediening gebruiken om te sturen (*Bediening met gebaren gebruiken om te sturen, pagina 17*).

Bediening met gebaren

U kunt de afstandsbediening richten of verplaatsen om te communiceren met de trollingmotor. U moet eerst het kompas in de trollingmotor (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20*) en het kompas in de afstandsbediening (*De afstandsbediening kalibreren, pagina 19*) kalibreren voordat u gebruik kunt maken van de bediening met gebaren.

Bediening met gebaren gebruiken om te sturen

U kunt de motor sturen door met de afstandsbediening te wijzen.

- 1 Schakel indien nodig de schroef in (*De schroef in- en uitschakelen, pagina 16*).
- 2 Houd  ingedrukt.
- 3 Wijs met de afstandsbediening naar links of rechts terwijl u  vasthoudt om naar bakboord of stuurboord te sturen.
- 4 Laat  los om het sturen te stoppen.

Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen

U kunt de afstandsbediening verplaatsen om de vaste voorliggende koers aan te passen (*Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 22*).

- 1 Schakel indien nodig de schroef in (*De schroef in- en uitschakelen, pagina 16*).
- 2 Houd  ingedrukt.
- 3 Richt de afstandsbediening naar waar u de voorliggende koers wilt wijzigen.
- 4 Laat  los om de voorliggende koersrichting in te stellen.

Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen

Verplaats de afstandsbediening om uw positie aan te passen wanneer u de functie ankervergrendeling gebruikt (*Uw positie vasthouden, pagina 21*).

- 1 Houd  ingedrukt.
- 2 Richt de afstandsbediening in de richting waarin u zich wilt verplaatsen.
Uw positie wordt 1,5 m (5 ft.) in de aangewezen richting verplaatst.
- 3 Laat  los.
- 4 Herhaal dit totdat u zich op de gewenste positie bevindt.

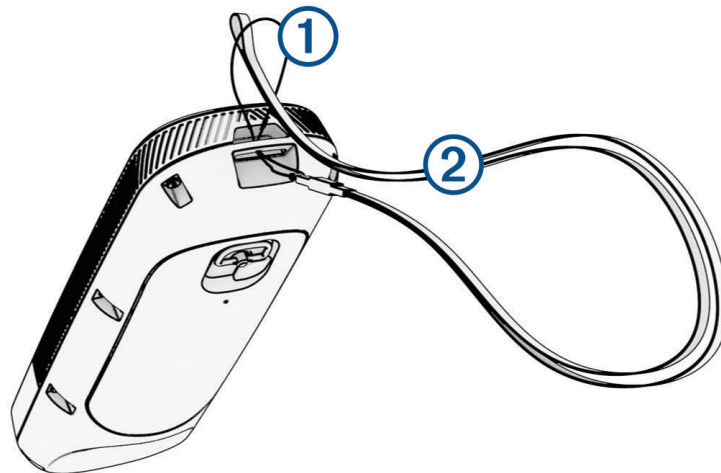
Batterijen in de afstandsbediening plaatsen

De afstandsbediening werkt met twee AA-batterijen (niet meegeleverd). Gebruik lithiumbatterijen voor de beste resultaten.

- 1 Draai de D-ring tegen de klok in en trek deze omhoog om de klep te verwijderen.
- 2 Plaats twee AA-batterijen met de contacten in de juiste richting.
- 3 Plaats de batterijklep terug en draai de D-ring met de klok mee.

Een draagkoord bevestigen

- 1 Vanaf de achterzijde van de afstandsbediening haalt u de lus van het draagkoord  door de sleuf.



- 2 Steek het andere uiteinde van het draagkoord  door de lus en trek deze strak.
- 3 Plaats indien nodig het draagkoord rond uw hals of pols zodat het tijdens gebruik vastzit.

De afstandsbediening kalibreren

LET OP

Kalibreer het elektronische kompas buiten. Zorg dat u zich niet in de buurt bevindt van objecten die invloed uitoefenen op magnetische velden, zoals voertuigen, gebouwen of elektriciteitskabels.

U moet het kompas in de afstandsbediening kalibreren voordat u de motor met gebaren kunt bedienen. Als bediening met gebaren niet goed werkt na de kalibratie, kunt u dit proces zo vaak herhalen als nodig is.

- 1 Selecteer  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Selecteer **Start** en volg de aanwijzingen op het scherm.

De afstandsbediening koppelen

De afstandsbediening is in de fabriek gekoppeld aan de trolling motor. Volg deze stappen als u de koppeling opnieuw moet maken.

- 1 Schakel de trolling motor in.
- 2 Druk drie keer op  op de trollingsmotor om de koppelingsmodus te activeren.
De  statuslampje op de trolling motor licht blauw op terwijl er wordt gezocht naar een verbinding.
- 3 Zorg dat de afstandsbediening zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van de trolling motor bevindt.
- 4 Schakel de afstandsbediening in.
- 5 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na enkele seconden wordt Pairing Complete getoond op de afstandsbediening.

Een extra afstandsbediening koppelen

U kunt maximaal twee afstandsbedieningen tegelijkertijd op uw trolling motor aansluiten.

Als u een tweede afstandsbediening wilt koppelen, moet u deze stappen uitvoeren met de eerste aangesloten afstandsbediening.

- 1 Schakel de trolling motor in.
- 2 Selecteer op een afstandsbediening die al gekoppeld is aan de motor  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Zorg dat de extra afstandsbediening zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van het scherm op de trolling motor bevindt.
- 4 Schakel de extra afstandsbediening in.
- 5 Selecteer op de extra afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Device Found wordt op de eerste afstandsbediening weergegeven. Na enkele seconden verschijnt Pairing Complete op de tweede afstandsbediening.

Stuurautomaat

WAARSCHUWING

U bent verantwoordelijk voor de veilige en voorzichtige besturing van uw vaartuig. De stuurautomaatfuncties op de elektrische motor zijn hulpmiddelen om uw boot beter te kunnen bedienen. Dit ontheft u echter niet van uw verantwoordelijkheid om de boot veilig te besturen. Voorkom gevaarlijke navigatie en zorg ervoor dat de motorbediening nooit onbemand is.

Voordat u een stuurautomaat activeert, moet u controleren of de motor volledig is uitgeklappt en of de vergrendeling van de steun is ingeschakeld. Het activeren van een stuurautomaat voordat de motor in de uitgeklapte stand is vergrendeld, kan leiden tot onverwachte bewegingen van de kajak, wat weer kan leiden tot ernstig persoonlijk letsel of schade aan eigendommen.

Oefen de bediening van de stuurautomaat op kalm en open water dat vrij is van gevaren.

VOORZICHTIG

Wees bij gebruik van de stuurautomaatfuncties voorbereid op plotseling stoppen, accelereren en wenden.

De Force Current trolling motor ondersteunt stuurautomaatfuncties zoals het volgen van een vooraf geplande route, het aanhouden van uw koers en het vasthouden van uw positie.

U moet het kompas van de trolling motor kalibreren voordat u de stuurautomaatfuncties kunt gebruiken (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20*). U moet een GPS-signaal hebben om een stuurautomaatmodus te activeren (*Een GPS-signaal verkrijgen, pagina 21*).

U kunt elke stuurautomaatmodus activeren en bedienen met de meegeleverde afstandsbediening (*Afstandsbediening, pagina 12*). U kunt bepaalde stuurautomaatfuncties bedienen met andere compatibele toestellen (*Bediening, pagina 8*).

TIP: In sommige situaties kunnen de stuurautomaatmodi meer turbulentie veroorzaken dan verwacht. U kunt de instellingen voor de stuurautomaatversterking wijzigen om de gevoeligheid van de stuurautomaat aan te passen aan verschillende omstandigheden (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 21*).

De Force Current ondersteunt de volgende stuurautomaatfuncties:

Cruise control: De motor regelt automatisch het toerental van de schroef om een doelsnelheid te handhaven (*Uw snelheid behouden, pagina 21*).

Ankervergrendeling: De motor stuurt automatisch de schroef en laat deze draaien om uw positie te behouden (*Uw positie vasthouden, pagina 21*).

Vaste voorliggende koers: De motor stuurt automatisch om uw boot in dezelfde koers te houden (*Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 22*).

Route volgen: De motor kan de schroef automatisch sturen en laten draaien om naar een waypoint of langs een koers of track te navigeren (*Navigeren, pagina 22*).

Het kompas van de trollingmotor kalibreren

Voordat u het kompas van de trolling motor kalibreert, moet u naar een open gebied met kalm water gaan, met voldoende ruimte om de kajak in een cirkel te manoeuvreren.

LET OP

Het kalibreren van het kompas van de trolling motor in ruw water en wind kan de prestaties van de stuurautomaat negatief beïnvloeden.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor in de uitgeklapte stand staat (*De motor activeren, pagina 6*).
- 2 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Volg de instructies op het scherm om het kompas te kalibreren wanneer u hierom wordt gevraagd.

LET OP

Tijdens het kalibreren van het kompas moet u de trolling motor gebruiken om de kajak op lage snelheid te sturen. Het gebruik van een peddel om de kajak te sturen om het kompas te kalibreren, kan overmatige bewegingen veroorzaken, wat kan leiden tot slechte prestaties van de stuurautomaat.

Indien de stuurautomaat niet naar behoren functioneert, dient u het kalibratieproces te herhalen.

Een GPS-sigitaal verkrijgen

- 1 Verplaats de boot naar een gebied met onbelemmerd uitzicht op de lucht.
- 2 Wacht 30 tot 60 seconden terwijl de trolling motor satellieten zoekt.
Wanneer de motor een positie heeft verkregen met behulp van GPS, brandt het LED-indicatielampje  continu groen.

De reactie van de stuurautomaat aanpassen

U kunt de instellingen voor de stuurautomaatversterking wijzigen om de gevoeligheid van de stuurautomaat aan te passen aan verschillende omstandigheden.

- 1 Selecteer  > **Settings** > **Trolling Motor** op de afstandsbediening.
- 2 Selecteer een optie:
 - Als u de versterking voor de modus Ankervergrendeling wilt aanpassen, selecteert u **Anchor Gain**.
 - Om de stuurautomaatversterking voor navigatiemodi aan te passen, waaronder Heading Hold en Cruise Control, selecteert u **Navigation Gain**.
- 3 Selecteer  of  om de versterkingswaarde te verhogen of te verlagen:
 - Verhoog de versterkingswaarde om de stuurautomaat beter te laten reageren. De motor is nauwkeuriger in het besturen van uw boot, maar kan meer turbulentie veroorzaken. Voor grotere of zwaardere boten zijn doorgaans hogere versterkingswaarden nodig.
 - Verlaag de versterkingswaarde om de stuurautomaat minder snel te laten reageren. De motor zorgt voor minder turbulentie, maar kan minder nauwkeurig zijn bij het besturen van uw boot.
- 4 Selecteer  om uw selectie te bevestigen.

Uw snelheid behouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren ([Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20](#)).

De functie cruisecontrol is een stuurautomaatfunctie die een specifieke snelheid over de grond instelt en handhaaft, waarbij de snelheid automatisch wordt aangepast aan veranderingen in stroming en wind.

TIP: U kunt cruisecontrol gebruiken naast andere stuurautomaatmodi ([Stuurautomaat, pagina 20](#)).

Druk op de afstandsbediening op .

De cruisecontrol is ingeschakeld voor de huidige snelheid.

Druk op  om cruisecontrol en de schroef uit te schakelen.

Uw positie vasthouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren ([Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20](#)).

De ankervergrendelingsfunctie maakt gebruik van GPS om uw positie te behouden met behulp van de trolling motor.

Druk op .

OPMERKING: U kunt de positie van de ankervergrendeling aanpassen door op een pijlknop op de afstandsbediening te drukken, of met behulp van de bediening met gebaren ([Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen, pagina 18](#)).

Als u de ankervergrendeling wilt uitschakelen, drukt u nogmaals op .

Uw voorliggende koers aanhouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren ([Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20](#)).

U kunt Heading Hold activeren om uw boot in dezelfde kompasrichting te laten bewegen. De motor kan uw koers automatisch aanpassen om te compenseren voor drift die wordt veroorzaakt door factoren zoals wind en stromingen.

1 Stuur de boot in de gewenste richting.

2 Druk op .

OPMERKING: U kunt de richting aanpassen door te drukken op  en , of door bediening met gebaren te gebruiken ([Bediening met gebaren, pagina 17](#)).

TIP: Tijdens het gebruik van deze stuurautomaatmodus, kunt u ook uw snelheid behouden door middel van cruisecontrol ([Uw snelheid behouden, pagina 21](#)).

Als u Heading Hold wilt uitschakelen en wilt terugkeren naar handmatige modus, selecteert u  of .

De werking van Heading Hold bewerken

De functie Heading Hold is standaard ingesteld op de modus Go To die uw koers aanpast om drift te compenseren en uw boot in dezelfde richting te laten bewegen. Indien gewenst kunt u de functie Heading Hold configureren om de modus Vessel Align te gebruiken, om drift te negeren en de boeg van uw boot in dezelfde richting te houden.

1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Selecteer **Vessel Align**.

U kunt Go To selecteren om terug te keren naar de standaard Heading Hold instelling.

Navigeren

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren ([Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20](#)).

De trolling motor maakt gebruik van GPS om de boot naar een waypointlocatie te sturen of om langs een route of track te navigeren.

1 Selecteer op de afstandsbediening een van deze opties:

- Begin met navigeren naar een opgeslagen waypoint ([Naar een waypoint navigeren, pagina 24](#)).
- Begin met het navigeren langs een opgeslagen route ([Een route navigeren, pagina 25](#)).
- Begin met het volgen van de actieve track ([Naar het begin van de actieve track navigeren, pagina 26](#)).
- Begin met het navigeren langs een opgeslagen track ([Navigeren met een opgeslagen spoor, pagina 26](#)).

OPMERKING: U kunt de trolling motor ook gebruiken om Auto Guidance paden te volgen wanneer navigatie wordt gestart vanaf een aangesloten kaartplotter. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor meer informatie.

Navigating wordt weergegeven op het scherm van de afstandsbediening en de trolling motor stuurt de boot automatisch naar de bestemming.

2 Pas de snelheid indien nodig aan.

TIP: Tijdens het gebruik van deze stuurautomaatmodus, kunt u ook uw snelheid behouden door middel van cruisecontrol ([Uw snelheid behouden, pagina 21](#)).

Navigatie onderbreken en hervatten

- 1 Selecteer tijdens het navigeren een van deze opties op de afstandsbediening:
 - Selecteer  > **Standby** om de navigatie te onderbreken terwijl u met dezelfde snelheid en in dezelfde richting verder vaart.
 - Selecteer  als u de navigatie wilt onderbreken en de ankervergrendeling wilt inschakelenHet navigatiesysteem stopt en de trollingmotor keert terug naar de handmatige modus of behoudt uw positie met ankervergrendeling.
- 2 Selecteer  > **Follow Route** of druk op  om de navigatie te hervatten.
- 3 Schakel indien nodig de schroef in.

Stoppen met navigeren

Selecteer  > **Stop Nav.**

Het navigatiesysteem stopt en de trollingmotor keert terug naar de handmatige modus.

Stuwkracht achteruit

In de handmatige modus kunt u de schroef in omgekeerde richting laten draaien. In sommige situaties kan het handig zijn om de schroef gedurende korte tijd in omgekeerde richting te laten draaien, zoals bij het verlaten van een krappe ruimte waar de motor minder kan sturen.

Omdat de propeller op de trolling motor voornamelijk is ontworpen voor voorwaartse stuwkracht, is die minder efficiënt bij stuwkracht achteruit, wat resulteert in meer geluid van de motor, vooral bij hogere schroefsnellheden, en meer turbulentie in het water.

LET OP

Wees voorzichtig met stuwkracht achteruit om cavitatie en overmatige slijtage van de schroef en de aandrijfmotor te minimaliseren.

Schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus

- 1 Druk tweemaal op .
Het  pictogram op het scherm van de afstandsbediening wordt rood wanneer de schroef in de achteruitstand staat. Als de motor draait in een stuurautomaatmodus, schakelt deze automatisch over naar de handmatige modus. Als de schroef draait, stopt deze automatisch.
- 2 Druk nogmaals op  om de schroef in te schakelen.
OPMERKING: Bij het schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus wordt de schroefsnellheid automatisch ingesteld op de laatste snelheid die u in dezelfde stuwkrachtmodus hebt gebruikt.

Waypoints

Met waypoints markeert u locaties, zodat u er later naar kunt terugkeren. Op de trolling motor kunnen maximaal 5000 waypoints worden opgeslagen.

Wanneer de trolling motor is aangesloten op een kaartplotter, worden de waypoints die zijn opgeslagen op de trolling motor en op de kaartplotter automatisch gesynchroniseerd.

OPMERKING: Omdat de systemen zijn gesynchroniseerd, worden de waypoints op de kaartplotter ook verwijderd wanneer u waypoints verwijdert, standaardinstellingen herstelt of gebruikersgegevens wist met de afstandsbediening van de trolling motor. Als u een waypoint van de kaartplotter verwijdert, wordt dit waypoint ook automatisch bij de trolling motor verwijderd.

Een waypoint maken

U kunt uw huidige locatie als waypoint opslaan.

- 1 Ga indien nodig naar een locatie die u als waypoint wilt opslaan.
- 2 Druk op de afstandsbediening op .

Naar een waypoint navigeren

- 1 Selecteer  > **Waypoints** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Navigate To**.
- 4 Schakel de schroef in (*De schroef in- en uitschakelen*, pagina 16).
De trollingmotor navigeert naar de waypointlocatie (*Navigeren*, pagina 22).

Waypointgegevens bekijken

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Waypoints**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Review**.

Een waypointnaam bewerken

- 1 Selecteer  > **Waypoints** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Edit**.
- 4 Voer een nieuwe naam voor het waypoint in.

Een waypoint verwijderen

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Waypoints**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Delete**.

Routes

Een route bestaat uit een serie locaties op weg naar uw eindbestemming.

Wanneer u de trollingmotor aansluit op een kaartplotter, worden de routes die zijn opgeslagen op de kaartplotter gesynchroniseerd met de routes die zijn opgeslagen op de trollingmotor. Als u routes op het ene toestel verwijdert of bewerkt, worden de routes die op het andere toestel zijn opgeslagen automatisch gewijzigd. Alleen op de kaartplotter kunt u routes maken.

U kunt maximaal 100 routes opslaan.

Een route navigeren

- 1 Selecteer op de afstandsbediening,  > **Routes**.

Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.

- 2 Selecteer een route.

- 3 Selecteer **Navigate To**.

- 4 Selecteer een optie:

- Selecteer **Forward** om de route te navigeren vanaf het beginpunt dat is gebruikt bij het maken van de route.
- Selecteer **Backward** om de route te navigeren vanaf het bestemmingspunt van de route dat is gebruikt bij het maken van de route.
- Als u van uw huidige locatie naar het begin van de route wilt navigeren en vervolgens langs de route wilt navigeren, selecteert u **From Start**.

- 5 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 16](#)).

De elektrische motor navigeert langs de route in de gekozen richting ([Navigeren, pagina 22](#)).

Wanneer u het einde van de route nadert, schakelt de elektrische motor standaard over op de ankervergrendeling en houdt deze de positie aan het einde van de route vast. Dit gedrag kan worden gewijzigd in de instellingen ([Trolling motorinstellingen, pagina 27](#)).

Routedetails weergeven

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.

Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.

- 2 Selecteer een route.

- 3 Selecteer **Review**.

Een routenaam bewerken

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.

Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.

- 2 Selecteer een route.

- 3 Selecteer **Edit**.

- 4 Voer een nieuwe naam voor de route in.

Een route verwijderen

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.

Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.

- 2 Selecteer een route.

- 3 Selecteer **Delete**.

Sporen

Een spoor (track) is een registratie van de door uw boot afgelegde weg. Het spoor dat momenteel wordt geregistreerd is het actieve spoor. Dit kan worden opgeslagen. U kunt maximaal vijftig tracks opslaan.

Wanneer u de trollingmotor op een kaartplotter aansluit, worden de actieve track en de opgeslagen tracks op de kaartplotter gesynchroniseerd met de actieve tracks en de opgeslagen tracks op de trollingmotor. Door actieve en opgeslagen tracks op het ene toestel toe te voegen, te verwijderen of te bewerken, worden de actieve en opgeslagen tracks op het andere toestel automatisch gewijzigd.

De actieve track opslaan

De track die momenteel wordt geregistreerd, wordt de actieve track genoemd. U kunt de actieve track opslaan en later langs deze route navigeren.

U kunt maximaal 50 tracks opslaan op de trollingmotor.

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Save Active Track**.
De actieve track wordt opgeslagen met de huidige datum als de naam van de track.
- 2 Wijzig de naam van de opgeslagen track (optioneel).

De actieve track wissen

Selecteer  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Het spoorgeheugen wordt gewist, maar het huidige spoor wordt wel opgeslagen.

Naar het begin van de actieve track navigeren

De track die momenteel wordt geregistreerd, wordt de actieve track genoemd. U kunt vanaf uw huidige positie langs de route die u hebt afgelegd terug navigeren naar het vertrekpunt van de actieve track.

- 1 Selecteer  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 16](#)).
De trollingmotor navigeert langs de route die u hebt afgelegd terug naar het vertrekpunt van de actieve track ([Navigeren, pagina 22](#)).

Navigeren met een opgeslagen spoor

- 1 Selecteer  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Navigate To**.
- 4 Selecteer een optie:
 - Selecteer **Forward** om vanaf het begin van de opgeslagen track naar het einde van de track te navigeren.
 - Selecteer **Backward** om vanaf het einde van de opgeslagen track naar het begin van de track te navigeren.
- 5 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 16](#)).
De trollingmotor vaart langs de opgeslagen track in de gekozen richting ([Navigeren, pagina 22](#)).

Details opgeslagen track weergeven

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Review**.

De naam van een opgeslagen track bewerken

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Edit**.
- 4 Voer een nieuwe naam in voor de opgeslagen track.

Een opgeslagen spoor verwijderen

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Delete**.

Instellingen

Trolling motorinstellingen

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Hiermee stelt u de voorkeuren voor het draadloze netwerk in voor de trolling motor (*Instellingen voor draadloos netwerk, pagina 28*).

Calibrate: Kalibreert het kompas van de trolling motor (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 20*) en stelt de boegcorrectie van de trolling motor in.

Steering Mode: Bepaalt hoe de Power Steer boot wordt gestuurd met de voetpedalen (*De stuurreactie omkeren, pagina 38*).

MOB Tag Override Mode: Schakel de schroef in zodat deze kan draaien, zelfs wanneer de verbinding tussen de motor en de MOB-tag is verbroken (*MOB Tag negeren, pagina 34*).

Programmable Keys: Hiermee wordt de functie van de hendels op de Power Steer voetpedalen opnieuw gedefinieerd (*De functie van de voetpedaalhendels wijzigen, pagina 38*).

Units: Hiermee wijzigt u de maateenheden.

Battery Management: Definieert instellingen met betrekking tot de batterij van de trolling motor (*Instellingen voor batterijbeheer, pagina 28*).

Beeper: Hiermee schakelt u de pieptonen voor stuurautomaatmeldingen in of uit.

Auto Power On: Schakelt de trolling motor in wanneer u het systeem van stroom voorziet.

Heading Hold: Hiermee stelt u het gedrag in van de functie vaste voorliggende koers (*De werking van Heading Hold bewerken, pagina 22*).

Nav. Arrival: Hiermee stelt u het gedrag van de trolling motor in wanneer u het einde van een route bereikt. Met de instelling Anchor Lock houdt de trolling motor de positie vast met de functie virtueel anker, wanneer de boot het einde van de route bereikt. Met de instelling Manual wordt de schroef uitgeschakeld wanneer de boot het einde van de route bereikt.

VOORZICHTIG

Als u Manual gebruikt voor de instelling Nav. Arrival, moet u klaar zijn om de besturing van de boot over te nemen.

Anchor Gain: Hiermee stelt u het niveau van de stuurautomaatrespons in de ankervergrendelingsmodus in (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 21*).

Navigation Gain: Hiermee stelt u het niveau van de stuurautomaatrespons in wanneer u zich in een andere stuurautomaatmodus bevindt (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 21*).

Clear User Data: Hiermee verwijdert u alle opgeslagen waypoints, routes, tracks en uw actieve track.

OPMERKING: Als u een kaartplotter hebt aangesloten, worden zowel de gebruikersgegevens van de trolling motor als die van aangesloten kaartplotter gewist wanneer u deze optie selecteert.

Restore Defaults: Hiermee herstelt u de instellingen van de trolling motor naar de fabrieksinstellingen.

OPMERKING: Bij het herstellen van de standaardinstellingen worden de gebruikersgegevens op de trolling motor of op een aangesloten kaartplotter niet gewist.

Clear Diagnostics: Verwijdert door het systeem gegenereerde gegevens die zijn opgeslagen op de trolling motor voor het oplossen van problemen.

Instellingen voor draadloos netwerk

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

OPMERKING: De actieve modus Wi-Fi® wordt boven in het scherm weergegeven.

Mode: Hiermee stelt u de modus Wi-Fi in. U kunt Wi-Fi technologie uitschakelen, verbinding maken met het netwerk van een kaartplotter of een draadloos toegangspunt maken om de ActiveCaptain app te gebruiken ([Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 29](#)).

Setup > Name: Hiermee stelt u de naam in van het draadloze toegangspunt op de trollingmotor (alleenActiveCaptain modus).

Setup > Password: Hiermee stelt u het wachtwoord in voor het draadloze toegangspunt op de trollingmotor (ActiveCaptain modus).

Instellingen voor batterijbeheer

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Stelt de weergaven van de batterij-indicator van de trolling motor in als een pictogram of een numerieke waarde.

Battery Setup: Stelt het type batterij in dat is aangesloten op de trolling motor, wat helpt bij het berekenen van de weergegeven batterijstatus.

Instellingen van de afstandsbediening

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Hiermee kunt u de instellingen voor schermverlichting aanpassen. ([Schermverlichtingsinstellingen, pagina 28](#))

Beeper: Hiermee stelt u de pieptoon in voor het indrukken van knoppen en alarmen.

Auto Power Off: Hiermee stelt u in na hoeveel tijd de afstandsbediening automatisch wordt uitgeschakeld.

Calibrate: Kalibreert de afstandsbediening voor de bediening met gebaren ([De afstandsbediening kalibreren, pagina 19](#)).

Pairing: Koppelt de afstandsbediening aan de trollingmotor ([De afstandsbediening koppelen, pagina 19](#)).

Language: Stelt de taal van de tekst op het scherm in.

Restore Defaults: Hiermee herstelt u de fabrieksinstellingen van de afstandsbediening. Hiermee worden de standaard configuratie-instellingen op de afstandsbediening hersteld, maar worden opgeslagen gebruikersgegevens niet verwijderd.

Schermverlichtingsinstellingen

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Hiermee stelt u in dat de schermverlichting wordt ingeschakeld wanneer u op een knop drukt.

Alarms: Hiermee stelt u in dat de schermverlichting wordt ingeschakeld wanneer er een alarm klinkt op de afstandsbediening.

Timeout: Hiermee kunt u de tijdsduur instellen voordat de schermverlichting wordt uitgeschakeld.

Brightness: Hiermee stelt u de helderheid van de schermverlichting in.

Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden

U kunt een mobiel toestel met de trolling motor verbinden via de ActiveCaptain app. De app biedt een snelle en eenvoudige manier om met uw trolling motor te communiceren en de toestelsoftware bij te werken.

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Voer een naam en een wachtwoord in voor dit netwerk.
- 3 U kunt de ActiveCaptain app via de App Store op uw mobiele toestel installeren en openen.
- 4 Breng het mobiele toestel in de buurt van de elektrische motor.
- 5 Ga naar de instellingen van uw mobiele toestel, open de pagina met Wi-Fi verbindingen en breng een verbinding met de trollingmotor tot stand aan de hand van de naam die en het wachtwoord dat u hebt ingevoerd in de vorige stap.

Verbinding maken met een kaartplotter

Op uw compatibele Garmin kaartplotter moet de nieuwste softwareversie zijn geïnstalleerd voordat u de trollingmotor kunt verbinden.

OPMERKING: U kunt de lijst met compatibele Garmin toestellen bekijken op garmin.com/force_current/compatible/ om te controleren of uw kaartplotter de trolling motor ondersteunt.

U kunt de trolling motor draadloos verbinden met een compatibele Garmin kaartplotter. Nadat u verbinding hebt gemaakt met een compatibele kaartplotter, kunt u de trollingmotor bedienen vanaf de kaartplotter.

- 1 Schakel de kaartplotter en de trollingmotor in.
- 2 Controleer of de kaartplotter een draadloos netwerk host.
OPMERKING: Als u meerdere kaartplotters hebt geïnstalleerd, is slechts één kaartplotter de host van het draadloze netwerk. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor meer informatie.
- 3 Selecteer op de kaartplotter **Instellingen** > **Communicatie** > **Draadloze toestellen** > **Garmin trollingmotor** > **Start**.
- 4 Druk drie keer op  op het display van de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
Het LED-indicatielampje  op de trolling motor licht blauw op als er connectie met de kaartplotter wordt gezocht en wordt groen als de connectie is gemaakt.
Er verschijnt een bevestigingsbericht op de kaartplotter wanneer de verbinding tot stand is gebracht.
- 5 Nadat de kaartplotter en de trollingmotor zijn verbonden, schakelt u de trollingmotorbalk op de kaartplotter in om de motor te bedienen.
Bekijk de nieuwste versie van de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor volledige bedieningsinstructies.

Verbinden met een Garmin watch

U kunt de trolling motor draadloos verbinden met een compatibele Garmin watch en de trolling motor bedienen met behulp van de Trolling Motor app op de watch.

OPMERKING: U kunt de lijst met compatibele Garmin toestellen bekijken op garmin.com/force_current/compatible/ om te controleren of uw watch de trolling motor ondersteunt.

De eerste keer dat u de trolling motor aansluit op uw watch, moet u de watch en de motor koppelen. Nadat ze zijn gekoppeld, maakt de watch automatisch verbinding met de motor wanneer de motor wordt ingeschakeld en zich binnen het bereik bevindt.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor is ingeschakeld en dat er een afstandsbediening op is aangesloten.
 - 2 Breng uw compatibele Garmin watch binnen 3 m (10 ft.) van de trolling motor.
 - 3 Houd **MENU** ingedrukt op de watch.
 - 4 Selecteer **Sensors en accessoires > Voeg nieuw toe > Trolling Motor**.
 - 5 Druk drie keer op  op het display van de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
 op het scherm van de elektrische motor is blauw als er verbinding met de kaartplotter wordt gezocht en wordt groen als de verbinding is gemaakt.
 - 6 Bevestig de koppelingscode die wordt weergegeven op de watch en op de aangesloten afstandsbediening.
- U kunt op **START** drukken en **Trolling Motor** selecteren in de lijst met activiteiten en apps om de bedieningselementen van de trolling motor te openen.

Software-updates

Ga naar garmin.com/support/software/marine/ voor informatie over de nieuwste software-updates voor uw Garmin maritieme toestellen.

Software bijwerken met de ActiveCaptain app

U kunt naar garmin.com/videos/trolling_motor_update/ gaan en een video bekijken over het bijwerken van de software.

LET OP

Bij software-updates dient de app mogelijk grote bestanden te downloaden. Gebruikelijke datalimieten of -kosten van uw internetprovider kunnen van toepassing zijn. Neem contact op met uw internetprovider voor meer informatie over datalimieten of -kosten.

De installatie duurt enkele minuten.

OPMERKING: Om de software van de trolling motor bij te werken, moet u uw mobiele toestel met de ActiveCaptain app direct verbinden met een speciaal Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

1 Stel indien nodig de trolling motor in voor gebruik met de ActiveCaptain app (*Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 29*).

2 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

Als u verbinding maakt met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor, krijgt de app de informatie die nodig is om de juiste updatebestanden te downloaden.

3 Open de ActiveCaptain app.

4 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

5 Verbind het mobiele toestel met internet.

6 Selecteer in de ActiveCaptain app, **Mijn watersporttoestellen > Download**.

OPMERKING: De optie om een update te downloaden wordt alleen weergegeven als er een software-update beschikbaar is voor uw toestel.

De ActiveCaptain app downloadt de update naar het mobiele toestel.

7 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

De update wordt overgebracht naar de trolling motor. Dit kan tot 30 minuten duren. De indicatielampjes voor het motortoerental knipperen op het scherm van de trolling motor om aan te geven dat de software wordt bijgewerkt.

OPMERKING: Als nadat de overdracht is voltooid, de lampjes op het scherm van de trolling motor niet beginnen te knipperen, moet u de trolling motor uitschakelen en weer inschakelen om de update uit te voeren.

8 Controleer of de afstandsbediening is ingeschakeld en aangesloten.

Als de update van de elektrische-motorsoftware is voltooid en er een update voor de afstandsbediening beschikbaar is, knipperen de snelheidsindicatielampjes en begint het aftellen op de afstandsbediening. Aan het einde van het aftellen geeft de afstandsbediening  weer terwijl het updateproces wordt voltooid. Dit kan tot 5 minuten duren.

9 Zorg ervoor dat het voetpedaal is ingeschakeld en aangesloten.

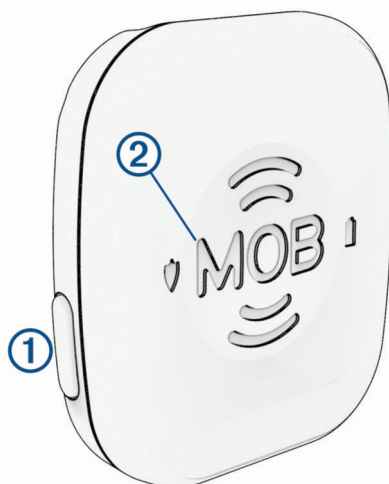
Als de update van de elektrische-motorsoftware is voltooid en er een update voor het voetpedaal beschikbaar is, gaat het indicatielampje op het voetpedaal paars branden terwijl het updateproces wordt voltooid. Wanneer het indicatielampje uitgaat, is de update voltooid.

MOB-tag

De Man-over-boord Tag (MOB) is een bijgeleverd accessoire dat is bedoeld om uw veiligheid te waarborgen wanneer u de kajak verlaat. Wanneer de MOB Tag wordt ingeschakeld en gekoppeld aan de trolling motor, stopt de schroef automatisch wanneer de MOB Tag ondergedompeld wordt.

⚠ WAARSCHUWING

U moet de MOB Tag op uw lichaam dragen en ervoor zorgen dat deze is ingeschakeld en gekoppeld aan de trolling motor om de automatische motoruitschakeling van de MOB naar behoren te laten werken. Als de MOB Tag niet is ingeschakeld, gekoppeld en op uw lichaam is bevestigd, of als de MOB Tag niet is ondergedompeld, zal de trolling motor de schroef niet automatisch onderbreken. Als u de kajak verlaat terwijl de schroef draait, kan dit leiden tot ernstig of dodelijk letsel.

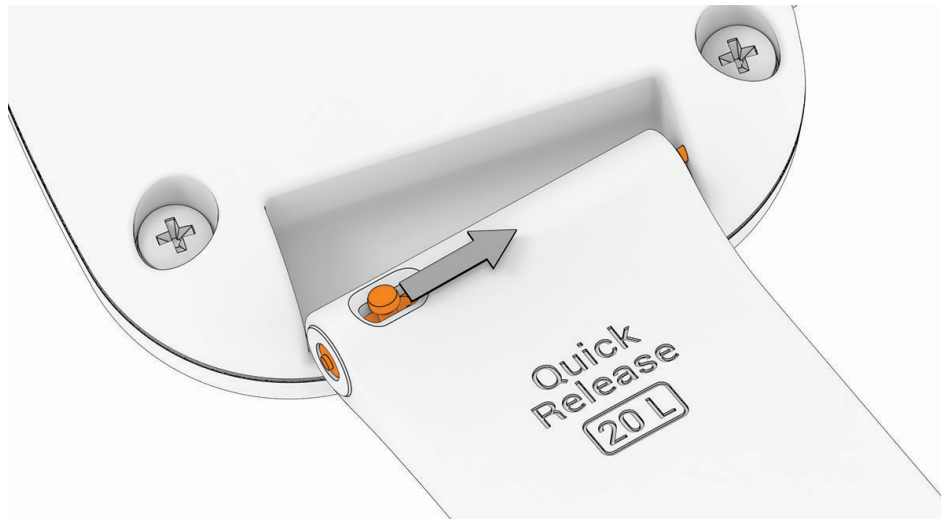


①	Aan-uit- en interfaceknop: • Druk op de knop om de status en het batterijniveau van de tag te controleren. • Houd ingedrukt om de tag in of uit te schakelen.
	MOB-knop: • Houd ingedrukt om de schroef te stoppen. • Nadat u bent teruggekeerd naar de kajak, drukt u op de MOB-knop om de MOB-status te wissen en de normale werking van de motor te hervatten.
②	⚠ WAARSCHUWING Zorg ervoor dat het gebied rond de trolling motor vrij is voordat u de normale werking van de motor hervat. Als u de normale werking hervat terwijl anderen zich in de buurt van de trolling motor bevinden, kan dit leiden tot ernstig of dodelijk letsel. TIP: U kunt de MOB-status ook wissen door op MOB OVERRIDE op de trolling motor te drukken of door het statusbericht op de afstandsbediening of op een aangesloten kaartplotter te verwijderen.
	Wanneer u op de aan-uitknop drukt, geeft de LED-kleur de verbindingstatus van de tag aan: • Groen: verbonden. • Rood: niet verbonden.
	Wanneer u op de aan-uitknop drukt, geeft de LED-kleur de batterijstatus van de tag aan: • Groen: het batterijniveau is hoog. • Oranje: het batterijniveau is gemiddeld. • Rood: het batterijniveau is laag.

De band of karabijnhaaklus bevestigen

De MOB Tag wordt geleverd met een karabijnhaaklus, een polsband en een drijvende sleutelhanger. U kunt de karabijnhaaklus gebruiken om de MOB Tag aan uw kleding te bevestigen of u kunt de MOB Tag aan de polsband bevestigen om deze om uw pols te dragen. U kunt de drijvende sleutelhanger ook aan de karabijnhaak of aan de polsband bevestigen om te voorkomen dat de MOB Tag zinkt als deze per ongeluk in het water terechtkomt. Volg deze stappen om de polsband of de karabijnhaaklus aan de MOB Tag te bevestigen.

- 1 Steek het ene uiteinde van de veerpen op de band of karabijnhaaklus in een van de gaatjes op de MOB Tag.
- 2 Schuif de snelontgrendelingspin om het andere uiteinde van de veerpen terug te trekken.



- 3 Lijn de veerpen uit met het andere gaatje in de MOB Tag en laat de pin los.

De MOB Tag in- en uitschakelen

Als u de trolling motor niet gebruikt, kunt u de MOB Tag uitschakelen om de batterijduur te verlengen.

LET OP

U moet een MOB Tag inschakelen voordat deze kan communiceren met de trolling motor.

- Als de MOB Tag is uitgeschakeld, houdt u de aan-uitknop aan de zijkant van de tag ten minste twee seconden ingedrukt.
Het ♥ en ■ knipperen twee keer groen om aan te geven dat de MOB Tag nu is ingeschakeld.
- Als de MOB Tag is ingeschakeld, houdt u de aan-uitknop aan de zijkant van de tag ten minste 4 seconden ingedrukt.
Het ♥ en ■ knipperen twee keer rood om aan te geven dat de MOB Tag nu is uitgeschakeld.

Een MOB Tag koppelen met de Force Current trolling motor

De MOB Tag die bij de Force Current trolling motor wordt geleverd, is in de fabriek gekoppeld aan de trolling motor. Volg de stappen om een nieuwe MOB Tag aan de trolling motor te koppelen.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor is ingeschakeld.
 - 2 Houd de aan/uit-knop aan de zijkant van de MOB Tag ingedrukt om deze in te schakelen.
Het ♥ pictogram op de MOB Tag knippert rood.
 - 3 Druk op de trolling motor drie keer op ⏻.
Het ↻ LED-indicatielampje knippert blauw terwijl de motor naar een verbinding zoekt.
 - 4 Zorg ervoor dat de MOB Tag zich binnen 1 m (3 ft.) van de trolling motor bevindt.
 - 5 Druk drie keer snel op de aan/uit-knop op de MOB Tag.
Het ♥ pictogram op de MOB Tag knippert blauw wanneer er naar een verbinding wordt gezocht.
- Wanneer de verbinding tot stand is gebracht, brandt het MOB statuslampje op de trolling motor continu groen.

MOB Tag negeren

Als de trolling motor zijn verbinding met de MOB Tag verliest, maar u de kajak nog niet hebt verlaten, kunt u de MOB-functie negeren om de normale werking tijdelijk te hervatten.

WAARSCHUWING

Zorg ervoor dat het gebied rond de trolling motor vrij is voordat u de normale werking van de motor hervat. Als u de normale werking hervat terwijl anderen zich in de buurt van de trolling motor bevinden, kan dit leiden tot ernstig of dodelijk letsel.

Nadat de motor zijn verbinding met de MOB Tag heeft verbroken en de schroef is gestopt, selecteert u een optie:

- Selecteer op de afstandsbediening van de trolling motor  > **Settings > Trolling Motor > MOB Tag Override Mode.**
- Houd de MOB OVERRIDE knop boven op de trolling motorbehuizing vijf seconden ingedrukt.

De trolling motor laat een lange pieptoon horen wanneer u MOB Tag Override Mode in- of uitschakelt. De trolling motor piept regelmatig en het  statuslampje knippert geel wanneer de MOB Tag Override Mode is ingeschakeld.

Als u de MOB Tag opnieuw activeert en de verbinding met de trolling motor wordt hersteld, schakelt de trolling motor de MOB Tag Override Mode automatisch uit. Om de normale werking te hervatten, moet u op de MOB-knop op de MOB Tag drukken of het MOB-bericht op de afstandsbediening of een gekoppelde kaartplotter uitschakelen.

De batterij van de MOB Tag vervangen

⚠ WAARSCHUWING

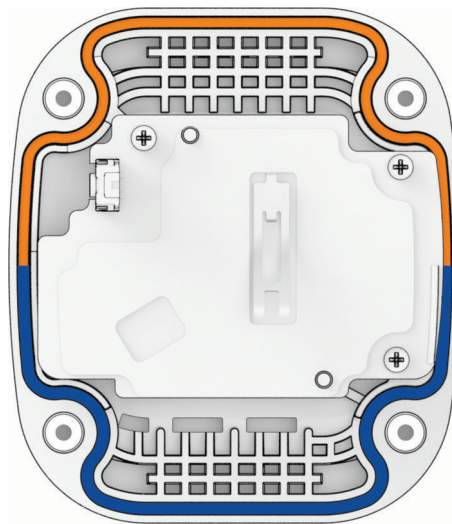
Lees de gids *Belangrijke veiligheids- en productinformatie* in de verpakking voor productwaarschuwingen en andere belangrijke informatie.

LET OP

De MOB-tag gebruikt een CR2032 3V-knoopcelbatterij. Als vervanging dient u een nieuwe CR2032 3V-knoopcelbatterij te plaatsen. Het gebruik van een ander type batterij wordt niet ondersteund.

Schaf alleen een vervangende batterij aan bij een hoogwaardige fabrikant en een betrouwbare leverancier. Het gebruik van een batterij van lage kwaliteit kan leiden tot slechte prestaties van het product en een kortere levensduur van de batterij, met name bij lage temperaturen. Gebruik geen oplaadbare batterijen. Oplaadbare batterijen hebben mogelijk een hogere spanningsspecificatie en kunnen permanente schade aan het toestel veroorzaken.

- 1 Draai met een kruiskopschroevendraaier nr. 1 de vier geborgde schroeven los om de achterklep te verwijderen.



- 2 Til het witte lipje voorzichtig op om de batterij los te maken van de achterklep.
- 3 Plaats de nieuwe batterij in het achterpaneel met de pluszijde (+) naar beneden.
- 4 Zorg ervoor dat de rubberen pakking in het voorste deksel van de MOB Tag niet is gebroken en volledig in de groef zit.
De pakking past in een specifieke richting in de groef.

LET OP

Als de pakking niet correct en volledig in de groef zit, vormt deze geen afdichting, wat leidt tot het defect raken van de MOB Tag wanneer deze aan water wordt blootgesteld. Neem contact op met de Garmin productondersteuning voor informatie over de aankoop van een vervangende pakking.

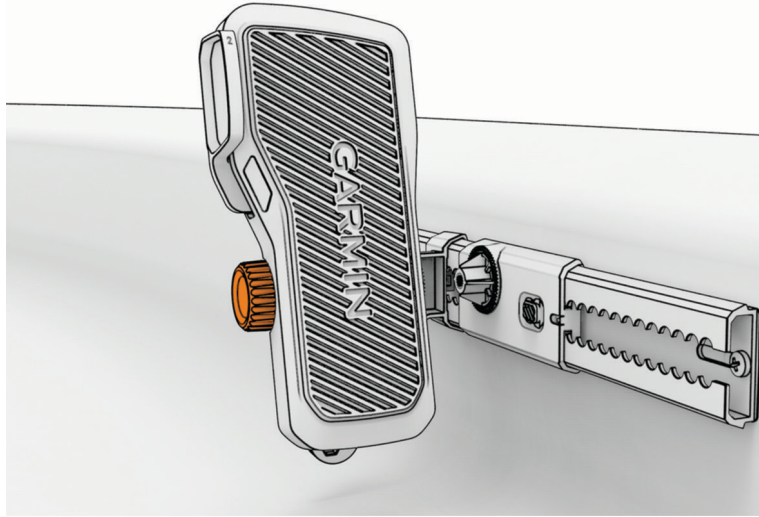
Nadat u de batterij hebt vervangen, kan het zijn dat u de MOB Tag opnieuw moet koppelen ([Een MOB Tag koppelen met de Force Current trolling motor, pagina 33](#)).

Power Steer voetpedalen

De Power Steer voetpedalen zijn een optioneel accessoire dat bij sommige modellen wordt meegeleverd.

De pedalen aan de rails bevestigen

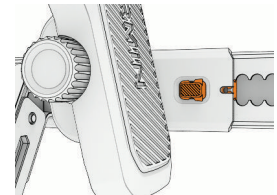
- 1 Breng de schroef aan de buitenkant van het pedaal op één lijn met de draadaansluiting in de pedaaldrager op de rail en draai de knop aan de andere kant van het pedaal rechtsom om het pedaal aan de pedaaldrager te bevestigen.



- 2 Kantel het pedaal heen en weer om het bewegingsbereik te controleren en pas indien nodig de hoek van het pedaal aan.
- 3 Druk indien nodig op de knop op de pedaaldrager en schuif deze langs de rail om het pedaal op een comfortabele afstand te plaatsen.

LET OP

Verplaats de pedaaldragers niet helemaal naar een van beide uiteinden van de pedaalrail. Als de pedaaldrager een van de bevestigingsschroeven van de pedaalrail overlapt, kan het moeilijk worden om deze te verplaatsen.



- 4 Herhaal de stappen voor het andere pedaal.

TIP: U kunt de markeringen controleren waar de pedalen met de pedaaldrager zijn verbonden om ervoor te zorgen dat beide pedalen onder dezelfde hoek worden geïnstalleerd.

LET OP

U moet de pedalen van de pedaaldrager verwijderen voordat u de kajak vervoert. De pedalen kunnen tijdens het transport losraken, wat kan leiden tot materiële schade.

Sturen met de voetpedalen

⚠ WAARSCHUWING

Oefen de bediening van de voetpedalen op kalm en open water dat vrij is van gevaren. Begin met kleine bewegingen tot u gewend bent aan de pedaalrespons.

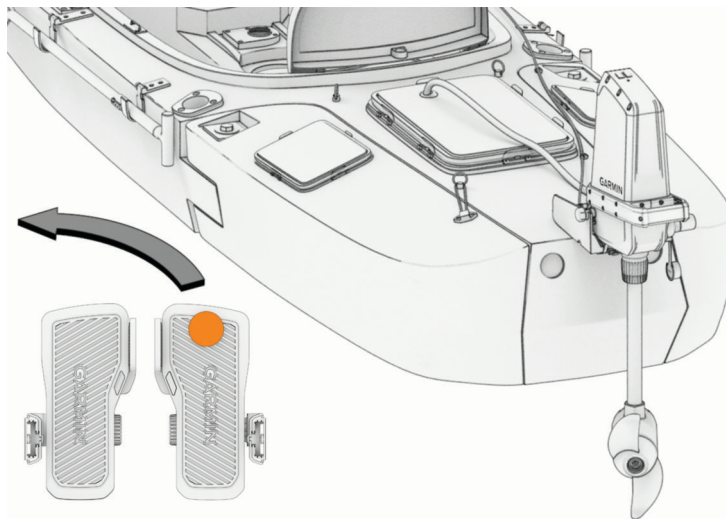
U kunt elk pedaal naar voren of naar achteren kantelen vanuit een neutrale stand. Als u de pedalen in een van beide richtingen verder kantelt, draait de schroef sneller. De gecombineerde stand van beide pedalen bepaalt de hoek van de aandrijfmotor.

- Om vooruit te rijden, kantelt u beide pedalen naar voren.
- Om achteruit te rijden, kantelt u beide pedalen naar achteren.

⚠ WAARSCHUWING

Wanneer u de trolling motor gebruikt om uw kajak achteruit te bewegen, kan de kajak onverwachte stuurbewegingen maken, omdat de romp de motorstuwkracht verstoort. U moet alert blijven op uw omgeving en uw omgeving in de gaten houden wanneer u de motor gebruikt om uw kajak achteruit te bewegen, om mogelijk persoonlijk letsel of schade aan het product door een ongeval te voorkomen.

- Om naar links te draaien, kantelt u het rechterpedaal naar voren terwijl u het linkerpedaal in de neutrale stand houdt.



De neus van de aandrijfmotor draait naar rechts, waardoor de kajak naar links draait.

- Om naar rechts te draaien, kantelt u het linker pedaal naar voren terwijl u het rechter pedaal in de neutrale stand houdt.

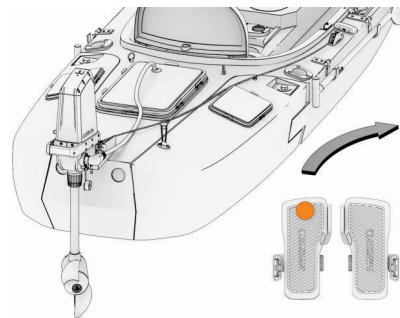
De neus van de aandrijfmotor draait naar links, waardoor de kajak naar rechts draait.

- Om uw kajak in een scherpere hoek te draaien, kantelt u het ene pedaal naar voren terwijl u het andere pedaal naar achteren kantelt.

De neus van de aandrijfmotor draait tot 90 graden, afhankelijk van de relatieve hoek van elk pedaal.

OPMERKING: Bij stuurhoeken van meer dan 45 graden wordt de snelheid van de aandrijving automatisch beperkt om turbulentie te verminderen.

U kunt de reactie van het rechter- en linkerpedaal omdraaien om in plaats daarvan het sturen met een kabelgestuurd roer na te bootsen ([De stuurreactie omkeren, pagina 38](#)).



De stuurreactie omkeren

De Power Steer voetpedalen simuleren standaard differentiële besturing, zoals die van een zero-turn-maaier. U kunt de reactie van het rechter- en linkerpedaal omkeren om besturing te simuleren met een kabelgestuurd roer.

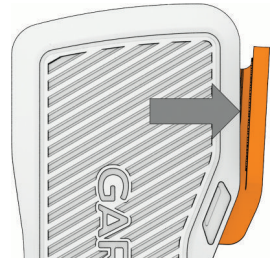
- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.
- 2 Selecteer **Rudder**.

U kunt Zero-Turn selecteren om terug te keren naar de standaard stuurmodus.

Gebruik van de voetpedaalhendels

U kunt de hendels op elk voetpedaal gebruiken om de stuurautomaatmodi te activeren.

- Om **Heading Hold** in of uit te schakelen, duwt u op de hendel op het linkerpedaal.
- Om **Anchor Lock** in of uit te schakelen, drukt u op de hendel op het rechterpedaal.



De functie van de voetpedaalhendels wijzigen

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.
- 2 Selecteer een optie:
 - Selecteer **Right Pedal** om de hendel op het rechterpedaal te configureren.
 - Selecteer **Left Pedal** om de hendel op het linkerpedaal te configureren.
- 3 Selecteer een optie:
 - Selecteer **None** om de voetpedaalhendel uit te schakelen.
 - Selecteer **Anchor Lock** om ankervergrendeling in of uit te schakelen wanneer u de pedaalhendel indrukt.
 - Om Heading Hold aan of uit te zetten wanneer u de pedaalhendel indrukt, selecteert u **Heading Hold**.
 - Wanneer u een waypoint op uw huidige locatie wilt markeren, selecteert u **Mark Waypoint**.

De voetpedalen koppelen

Als de voetpedalen zijn meegeleverd met de trolling motor, zijn ze gekoppeld met de trolling motor in de fabriek. Volg deze stappen om een nieuwe set voetpedalen te koppelen.

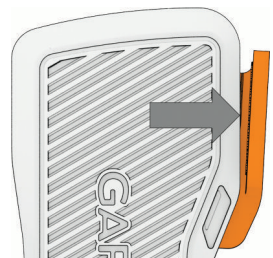
U moet elk pedaal afzonderlijk koppelen.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor is ingeschakeld.
- 2 Druk drie keer op  op de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
Het  LED-indicatielampje knippert blauw terwijl er naar een verbinding wordt gezocht.
- 3 Zorg dat een voetpedaal zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van de trolling motor bevindt.
- 4 Druk drie keer op de hendel op het voetpedaal.

Het LED-indicatielampje op het voetpedaal knippert blauw als er connectie wordt gezocht en constant groen als de connectie is gemaakt.

- 5 Herhaal stap 2 tot en met 4 om het andere voetpedaal te koppelen.

TIP: Ter controle knippert bij het indrukken van de pedaalhendel het LED-indicatielampje groen om aan te geven dat het pedaal is gekoppeld aan de motor of rood om aan te geven dat het niet is gekoppeld.



Batterijen in de voetpedalen plaatsen

Elk voetpedaal werkt op twee AA-batterijen (niet meegeleverd). Gebruik lithiumbatterijen voor de beste resultaten.

TIP: U kunt de pedaalhendel twee keer indrukken om het niveau te testen. Het LED-indicatielampje op het pedaal wordt constant groen, geel of rood om het algemene batterijniveau aan te geven.

- 1 Draai de D-ring op het voetpedaal tegen de klok in en trek deze omhoog om de klep te verwijderen.
- 2 Plaats twee AA-batterijen met de contacten in de juiste richting.
- 3 Plaats de batterijklep terug en draai de D-ring met de klok mee.
- 4 Herhaal deze stappen voor het andere pedaal.

Statuslampje

De LED op elk Power Steer voetpedaal gaat branden om de status van het pedaal aan te geven.

Groen	Het voetpedaal is verbonden met de trolling motor en er is een hendelopdracht geactiveerd.
Blauw	Het voetpedaal staat in de koppelmodus.
Wit	Het voetpedaal is aangesloten en is in de neutrale stand gezet.
Paars	Het voetpedaal is een software-update aan het installeren.
	LET OP U mag de voeding naar het voetpedaal niet uitschakelen tijdens het bijwerken van de software, anders kan het pedaal beschadigd raken.
Rood	De voetpedaalhendel is geactiveerd, maar het pedaal is niet verbonden met de trolling motor.

Onderhoudsbehoeften en -schema

LET OP

Na gebruik van de motor in zout water of brak water, dient u de hele motor met schoon water af te spoelen en een siliconenspray op waterbasis aan te brengen met een zachte doek. U moet voorkomen dat er waterstralen op de motor terechtkomen. Anders dringt er mogelijk water binnen, waardoor productschade kan ontstaan.

Om uw garantie te behouden, moet u routinematig onderhoudstaken uitvoeren om de motor voor te bereiden op het seizoen.

Voor de Force Current trolling motor:

- Controleer het uiteinde van het trekkoord onder de steunvergrendeling en bind indien nodig een nieuwe stopknoop vast.
- Controleer de beweging van de steunvergrendeling. Als hij niet soepel terugspringt, reinigt en smeert u de steunvergrendeling.
- Controleer het uiteinde van het trekkoord in de trekhendel en bind indien nodig een nieuwe stopknoop vast.
- Controleer de katrollen in de motorsteun en in de kraag en zorg ervoor dat ze vrij kunnen draaien. Reinig of vervang eventueel beschadigde onderdelen.
- Controleer de trekhendel en vervang deze als er barsten of andere tekenen van slijtage zijn.
- Controleer de gehele lengte van het trekkoord op rafels of andere tekenen van slijtage. Vervang het indien nodig.
- Controleer de pad-ogen en de kraag. Draai de bevestigingsschroeven indien nodig vast. Vervang de pad-ogen en de kraag als deze barsten of andere tekenen van slijtage vertonen.
- Controleer de schroeven waarmee de steun aan de kajak is bevestigd. Draai ze vast of vervang ze indien nodig.
- Controleer het montageoppervlak rond de steun. Als er tekenen van slijtage zijn, overweeg dan het montageoppervlak te verstevigen en de steun opnieuw te monteren.
- Controleer de motorsteun en vervang deze als ze barsten of andere tekenen van beschadiging vertonen.
- Controleer de draaiknoppen van de motor en vervang deze als ze barsten of andere tekenen van beschadiging vertonen.
- Controleer de volledige lengte van de voedingskabel op slijtage en vervang deze indien nodig.
- Controleer de stekker van de voedingskabel op corrosie of verbogen aansluitingen. Reinig of vervang de kabel indien nodig.
- Controleer het klepje van de voedingsconnector op de motor om er zeker van te zijn dat het goed past om de voedingsconnector te beschermen. Vervang het klepje van de connector indien nodig.
- Controleer de anodes op de schroefmotor en vervang ze indien nodig ([Controle van de opofferingsanodes, pagina 43](#)).
- Controleer de schroef om er zeker van te zijn dat de schroefmoer is aangedraaid tot 16,27 N-m (12 lbf-ft.).
- Controleer de schroef op slijtage. Vervang deze indien nodig ([De schroef vervangen, pagina 11](#)).

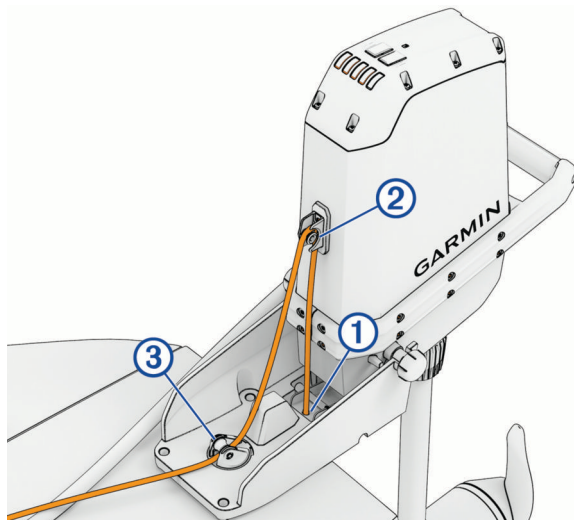
Voor de Power Steer voetpedalen:

- Controleer de schroeven waarmee de pedaalrails aan de kajak zijn bevestigd. Draai ze indien nodig aan.
- Controleer de batterijhouder in de voetpedalen om er zeker van te zijn dat de batterijen niet zijn beschadigd. Reinig de contactpunten van de batterijen indien nodig.

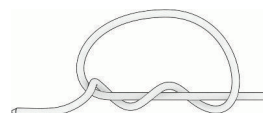
U kunt de meest voorkomende vervangingsonderdelen en accessoires bestellen op garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Zie voor onderhoudsinstructies en informatie over vervangingsonderdelen de [onderhoudshandleiding](https://garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor) op garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Het trektouw vervangen

- 1 Snijd het versleten of beschadigde touw door en verwijder het van de motor en van de touwhendel.
- 2 Voer een uiteinde van het nieuwe touw door de metalen ontgrendelingshendel in de steun ①.



- 3 Bind het uiteinde van het nieuwe touw onder de steun vast in een stopperknoop om te voorkomen dat het touw door de ontgrendelingshendel naar buiten wordt getrokken.
- 4 Voer het touw omhoog door het oog aan de voorkant van de motor ②.
- 5 Leid het touw omlaag en voer het door de zwenkpoelie op de steun ③.
- 6 Leid het touw door de steunogen en de klem.
- 7 Monteer de hendel van het touw aan het nieuwe touw ([De touwgreep aanbrengen, pagina 42](#)).

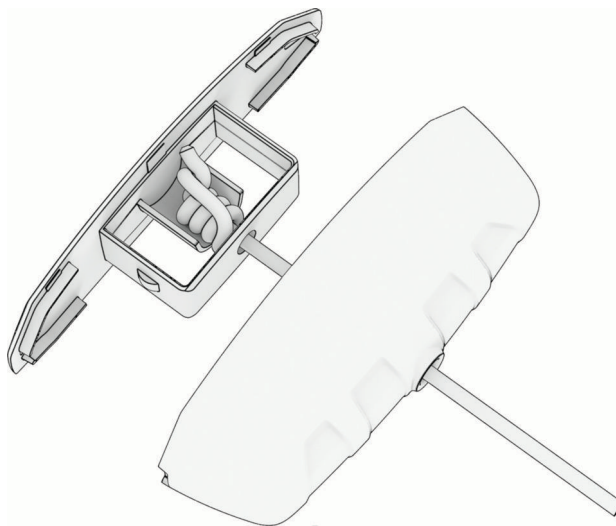


De touwgreep aanbrengen

- 1 Voer het uiteinde van het touw door de twee stukken van de trekhendel.
- 2 Knip het touw zodanig af dat er voldoende speling is om ervoor te zorgen dat u er gemakkelijk bij kunt vanuit uw positie in de kajak.

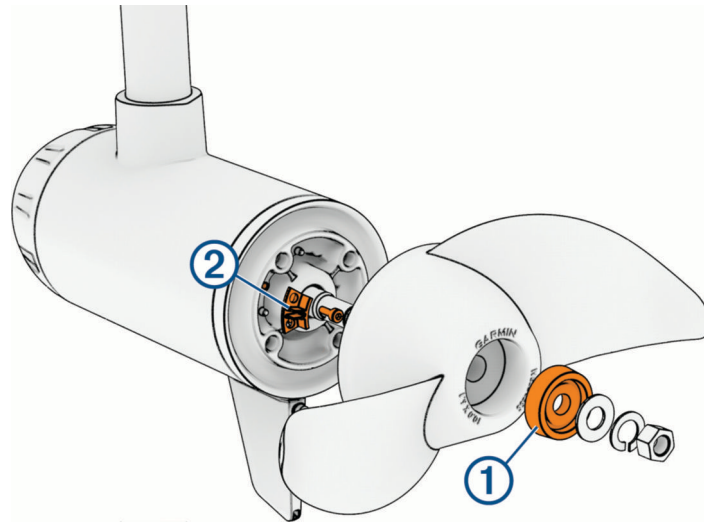
TIP: Wij raden u aan het touw tot ongeveer 20 cm (8 inch) van de kikker af te knippen, zodat de handgreep dicht bij de kikker blijft wanneer de motor in de uitgeklapte stand staat.

- 3 Bind een stopperknoop om het touw in de trekhendel vast te binden.
- 4 Knip indien nodig het uiteinde van het touw af en smelt het uiteinde dicht om rafelen te voorkomen.
- 5 Klik de twee delen van de trekhendel aan elkaar.



Controle van de opofferingsanodes

- 1 Draai de moer aan het einde van de schroef los met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$).
- 2 Verwijder de schroef en leg de moer, de sluitring en de platte onderlegging opzij.
- 3 Verwijder en controleer de anode van de schroef ①.



- 4 Verwijder met een inbussleutel van 3 mm de aandrijfanode en controleer deze ②.
- 5 Selecteer een optie:
 - Als een of beide anodes de helft van de oorspronkelijke grootte of groter is, reinigt u deze met een staalborstel of schuurpapier.

LET OP

Verwijder de anode van de motor voordat u deze met een staalborstel of schuurpapier reinigt. Als u de anode reinigt terwijl deze op de motor is geïnstalleerd, kan dit de motor beschadigen, corrosie versnellen en de levensduur van de motor verkorten.

- Als de anode kleiner is dan de helft van de originele grootte, verwijdt u deze en koopt u een nieuwe.

U kunt een set vervangende anodes kopen op garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

LET OP

Bij het opnieuw monteren van de schroef op de aandrijfmotor moet u de schroefmoer vastdraaien met 16,27 N·m (12 lbf·ft.) om deze goed te bevestigen.

Specificaties

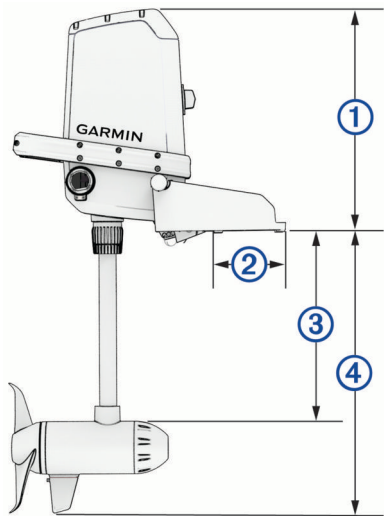
Elektrische motor

Gewicht	Alleen motor: 10,1 kg (22,2 lbs) Met steun en kabel: 12,6 kg (27,8 lbs)
Bedrijfstemperatuur	Van -5° tot 40 °C (van 23° tot 104 °F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Waterbestendigheid	Stuursysteembehuizing: IEC 60529 IPX7 ⁵ Behuizing van de schroefmotor: IEC 60529 IPX8 ⁶
Kompasveilige afstand	91 cm (3 ft.)
Lengte stroomkabel	165 cm (5 ft. 5 inch)
Ingangsspanning	Van 10 tot 32 V gelijkstroom
Ingangsstroom sterkte	40 A continu
Stroomonderbreker (niet meegeleverd)	32 V DC of hoger, geschikt voor 40 A continu OPMERKING: U kunt het systeem beschermen door een zwaardere stroomonderbreker te gebruiken, niet hoger dan 60 A, als u werkt bij hoge temperaturen of als het stroomcircuit wordt gedeeld met andere toestellen. U moet controleren of de bekabeling van uw boot voldoet aan de maritieme bedradingsnormen met behulp van een zwaardere stroomonderbreker voordat u deze vervangt.
Maximaal energieverbruik	512 W bij 12,8 Vdc 1024 W bij 25,6 Vdc
Draadloze frequentie en zendvermogen	2,4 GHz bij 19,0 dBm maximaal

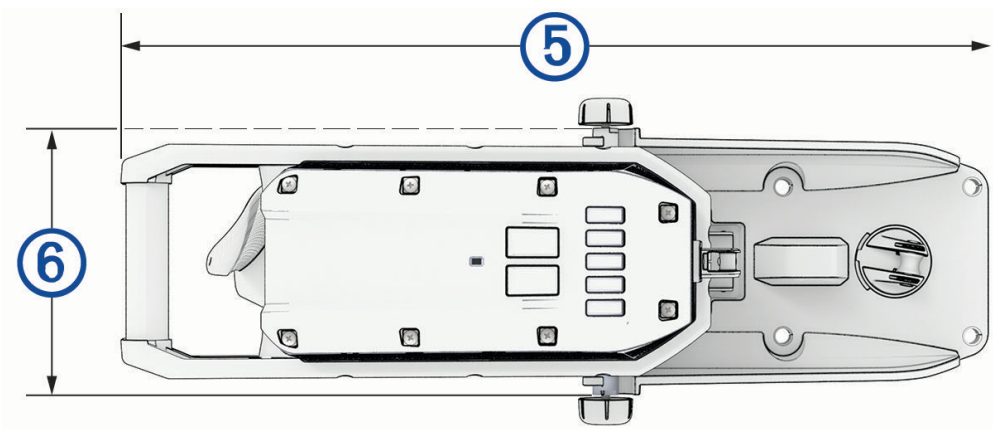
⁵ Bestand tegen incidentele blootstelling aan water tot 1 meter diepte gedurende maximaal 30 minuten.

⁶ Is bestand tegen constante onderdompeling in water tot 3 meter diep.

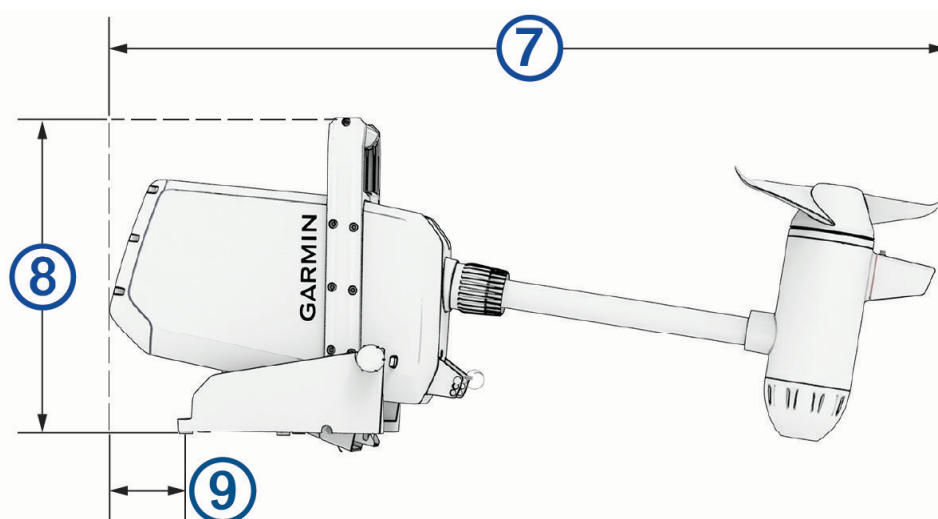
Afmetingen



①	431 mm (17 inch)
②	29 mm (1 1/8 inch)
③	290 mm (11 3/8 inch) min. 422 mm (16 5/8 inch) max.
④	470 mm (18 1/2 inch) min. 602 mm (23 3/4 inch) max.



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



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

Informatie over motorstuwkracht en stroomverbruik

U kunt deze tabellen raadplegen om verbanden tussen het gasregelingsniveau, het uitgangsvermogen en het stroomverbruik van de motor te begrijpen. Deze waarden zijn verzameld op basis van de ISO13342-testopstelling. De Garmin schroef met hoge efficiëntie werd getest in relatief kalm water, waarbij de motor diep genoeg werd geplaatst om ventilatie te voorkomen, met toleranties van ± 22 N (5 lbf) en ± 5 A. De spanning is gemeten aan de aansluitingen van de voedingskabel van de trolling motor.

Instelling voor toerental schroef	12,8 V gelijkstroom voedingsbron			25,6 V gelijkstroom voedingsbron		
	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (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

Instelling voor toerental schroef	12,8 V gelijkstroom voedingsbron			25,6 V gelijkstroom voedingsbron		
	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1
-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

OPMERKING: Negatieve toerentalwaarden duiden op een achteruitdraaiende schroef (*Stuwkracht achteruit*, pagina 23).

Specificaties van de

Afmetingen (B×H×D)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in.)
Gewicht	109 g (3,8 oz.) zonder batterijen
Materiaal	Met glas gevuld nylon
Schermtipe	In zonlicht afleesbaar, transflectief memory-in-pixel (MIP)
Schermresolutie	R240 x 240 pixels
Schermgrootte (diameter)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in.)
Bedrijfstemperatuur	Van -15° tot 55°C (van 5° tot 131°F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Batterijtype	2 AA (niet inbegrepen)
Levensduur van batterij	240 uur, bij normaal gebruik
Radiofrequentie	2,4 GHz bij 10,0 dBm nominaal
Waterbestendigheid	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompasveilige afstand	15 cm (6 in.)

⁷ Bestand tegen incidentele blootstelling aan water tot 1 meter diepte gedurende maximaal 30 minuten.

MOB-tag

Gewicht	21,635 g (zwart model) 21,222 g (wit model)
Batterijsoort	CR2032 lithiumknoopcel
Bedrijfstemperatuur	Van -15° tot 60 °C (van 5° tot 140 °F)
Kompasveilige afstand	5 cm (1,97 in.)
Waterbestendigheid	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
Draadloze frequentie en zendvermogen	2,4 GHz bij 8 dBm nominaal

Power Steer Voetpedalen

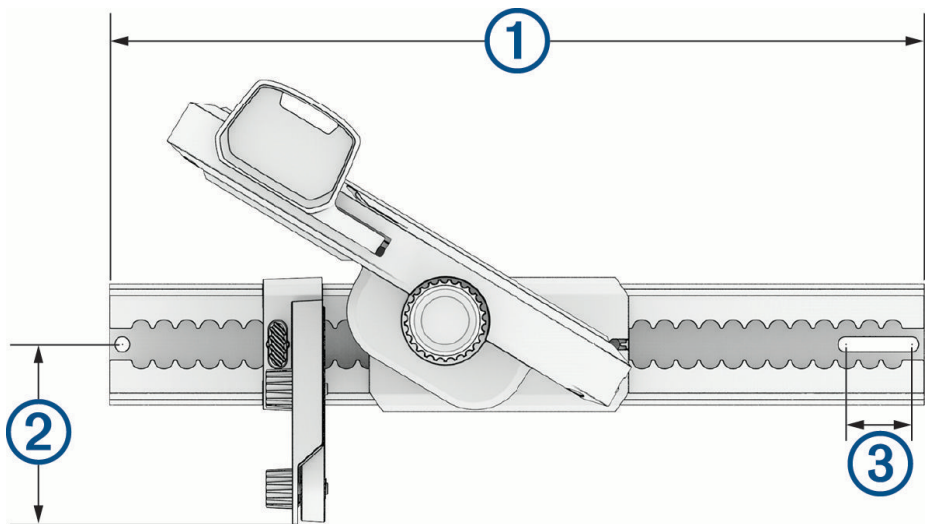
De Power Steer voetpedalen worden alleen bij sommige modellen meegeleverd.

Gewicht (compleet systeem, inclusief rails)	3,08 kg (6,8 lbs)
Bedrijfstemperatuur	Van -5° tot 40 °C (van 23° tot 104 °F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Waterbestendigheid	IEC 60529 IPX7 ⁹
Kompasveilige afstand	61 cm (24 inch)
Stroomvoorziening	2 AA-batterijen per pedaal
Draadloze frequentie en zendvermogen	2,4 GHz bij 9,1 dBm maximaal

⁸ Bestand tegen incidentele blootstelling aan water tot een diepte van 50 meter gedurende maximaal 30 minuten. Ga voor meer informatie naar garmin.com/waterrating

⁹ Bestand tegen incidentele blootstelling aan water tot 1 meter diepte gedurende maximaal 30 minuten.

Afmetingen



①	394 mm (15 1/2 inch)
②	87 mm (3 7/16 inch) minimaal (korte stabilisatorarm) 196 mm (7 11/16 inch) maximaal (lange stabilisatorarm)
③	32 mm (1 1/4 inch)



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

Netwerkkinterfaces en -services

Als de apparatuur is gekoppeld via Wi-Fi, kunnen deze netwerkkinterfaces en -services worden gebruikt. Deze interfaces en services zijn standaard ingeschakeld, kunnen niet worden uitgeschakeld en zijn vereist voor een goede werking van de apparatuur.

- Garmin eigen services
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

OPMERKING: Wanneer u de apparatuur verbindt met het netwerk, worden persoonlijke gegevens gesynchroniseerd met de nieuw toegevoegde apparatuur.

