

FORCE® CURRENT

Podręcznik użytkownika

© 2025 Garmin Ltd. lub jej oddziały

Wszelkie prawa zastrzeżone. Zgodnie z prawami autorskimi, kopiowanie niniejszego podręcznika użytkownika w całości lub częściowo bez pisemnej zgody firmy Garmin jest zabronione. Firma Garmin zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian, ulepszeń do produktów lub ich zawartości niniejszego podręcznika użytkownika bez konieczności powiadamiania o tym jakiegokolwiek osoby lub organizacji. Odwiedź stronę internetową www.garmin.com, aby pobrać bieżące aktualizacje i informacje uzupełniające dotyczące użytkowania niniejszego produktu.

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain® oraz Force® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanych w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

Wi-Fi® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation.

Spis treści

Ważne informacje	1	Dostosowywanie reakcji autopilota	20
Pierwsze kroki	2	Utrzymywanie szybkości	20
Montaż silnika na uchwycie	3	Utrzymywanie pozycji	21
Regulowanie zanurzenia silnika		Utrzymywanie kursu	21
trollingowego	4	Zmienianie zachowania funkcji	
Sprawdzanie ilości miejsca wokół		Heading Hold	21
śruby	4	Nawigacja	22
Podłączanie zasilania	5	Wstrzymywanie i wznowianie	
Podnoszenie silnika	6	nawigacji	22
Opuszczanie silnika	6	Przerywanie podróży wyznaczoną	
Zdejmowanie silnika z uchwytu	7	trasą	22
Obsługa	8	Ciąg wsteczny	22
Wskaźnik stanu	9	Przełączanie pomiędzy trybem do	
Zmiana śruby	11	przodu i wstecznym	23
Pilot	12	Punkty trasy	23
Ekran pilota	14	Tworzenie punktu	23
Korzystanie z menu	15	Podróżowanie do punktu trasy	23
Włączanie i wyłączanie śruby	15	Wyświetlanie szczegółów punktów	
Regulowanie prędkości silnika		trasy	23
zaburtowego	15	Edytowanie nazwy punktu trasy	23
Obsługa śruby z częściowo		Usuwanie punktu	24
opuszczonym silnikiem	16	Trasy	24
Ręczne sterowanie silnikiem		Podróż wyznaczoną trasą	24
zaburtowym	16	Wyświetlanie szczegółów trasy	24
Sterowanie za pomocą gestów	16	Edytowanie nazwy trasy	24
Używanie gestów do sterowania	16	Usuwanie trasy	25
Regulowanie utrzymywania kursu za		Ślady	25
pomocą gestów	17	Zapisywanie aktywnego śladu	25
Regulowanie utrzymywanej pozycji za		Czyszczenie aktywnego śladu	25
pomocą gestów	17	Nawigacja do początku aktywnego	
Montaż baterii w pilocie zdalnego		śladu	25
sterowania	17	Podróżowanie zapisanym śladem	25
Przypięcie urządzenia do smyczy	17	Wyświetlanie szczegółów zapisanego	
Kalibrowanie pilota zdalnego		śladu	26
sterowania	18	Edytowanie nazwy zapisanego śladu ..	26
Parowanie pilota	18	Usuwanie zapisanego śladu	26
Parowanie dodatkowego pilota		Ustawienia	26
zdalnego sterowania	18	Ustawienia silnika zaburtowego	26
Autopilot	19	Ustawienia sieci bezprzewodowej ...	27
Kalibracja kompasu silnika		Ustawienia zarządzania	
zaburtowego	20	akumulatorem	27
Odbieranie sygnału GPS	20		

Ustawienia pilota zdalnego sterowania	27	Informacje o mocy silnika i poborze prądu	44
Ustawienia podświetlenia	28	Pilot zdalnego sterowania	46
Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain	28	Znacznik MOB	47
Łączenie z ploterem nawigacyjnym	28	Pedały Power Steer	47
Podłączanie do zegarka Garmin	29	Wymiary	48
Aktualizacje oprogramowania	29	Interfejsy i usługi sieciowe	49
Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain	30		
Znacznik MOB	31		
Przypinanie opaski lub karabińczyka ...	32		
Włączanie i wyłączanie znacznika MOB	32		
Parowanie znacznika MOB z silnikiem trollingowym Force Current	33		
Nadpisanie znacznika MOB	33		
Wymiana baterii znacznika MOB	34		
Pedały Power Steer	34		
Mocowanie pedałów do prowadnic	35		
Sterowanie za pomocą pedałów	36		
Odwrócenie reakcji układu kierowniczego	37		
Korzystanie z dźwigni pedałów	37		
Zmiana funkcji dźwigni pedałów	37		
Parowanie pedałów	37		
Montaż baterii w pedałach	38		
Dioda LED stanu	38		
Wymagania i częstotliwość konserwacji	39		
Wymiana liny odciągowej	40		
Montaż uchwytu liny	40		
Sprawdzanie anod protektorowych	41		
Dane techniczne	42		
Silnik trollingowy	42		
Wymiary	43		

Ważne informacje

OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

Przed transportem kajaka zdemontuj z niego silnik trollingowy. Transport kajaka z silnikiem trollingowym umieszczonym na uchwycie może prowadzić do wypadku, a w konsekwencji do poważnych obrażeń ciała i uszkodzenie mienia.

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową, ponieważ może to doprowadzić do poważnych obrażeń.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z silnika zaburtowego w pobliżu zagrożeń w wodzie, to jest w pobliżu drzew, skał, doków, pali i innych łodzi.

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

Zawsze zabieraj ze sobą wiosło na pokład kajaka, aby uniknąć ryzyka utknięcia na wodzie w przypadku niespodziewanej awarii zasilania lub innego problemu, który uniemożliwi korzystanie z silnika trollingowego.

Podczas używania silnika trollingowego do poruszania kajakiem do tyłu kajak może niespodziewanie zmienić kierunek z powodu zakłóceń ciągu silnika przez kadłub. Podczas korzystania z silnika do poruszania się do tyłu zachowaj czujność i zwracaj uwagę na otoczenie, aby uniknąć ewentualnych obrażeń ciała lub uszkodzenia produktu w wyniku przypadkowej kolizji.

PRZESTROGA

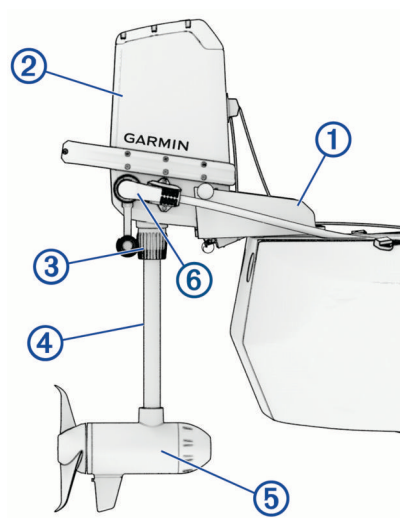
Podczas transportu silnika trollingowego należy zawsze korzystać z uchwytu z tyłu obudowy układu sterowania i uważać na silnik napędzający śrubę i śrubę napędową, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

Przed wejściem do kajaka lub jego opuszczeniem upewnij się, że silnik znajduje się w pozycji podniesionej. Przypadkowe uruchomienie napędu kajaka podczas wchodzenia do niego lub wychodzenia z niego może prowadzić do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

NOTYFIKACJA

Silnika trollingowego Force Current z wysokowydajną śrubą należy używać tylko na otwartych wodach. Podczas korzystania z wysokowydajnej śruby napędowej na płytkich wodach istnieje zwiększone ryzyko uszkodzenia śruby napędowej w przypadku zderzenia napędu z podwodną przeszkodą.

Pierwsze kroki



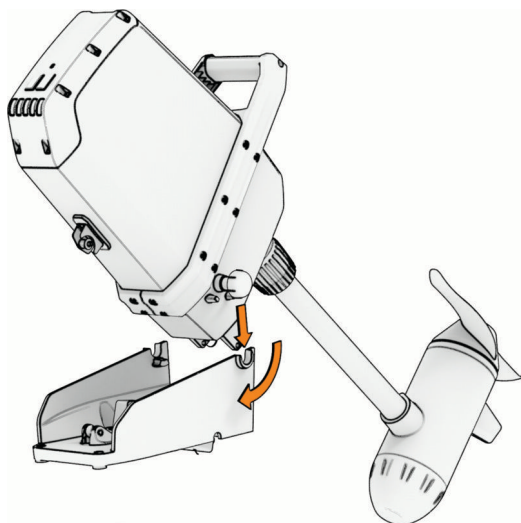
①	Montaż
②	Układ sterowania
③	Kołnierz do regulacji głębokości
④	Wał
⑤	Silnik napędzający śrubę
⑥	Złącze przewodu zasilającego

Montaż silnika na uchwycie

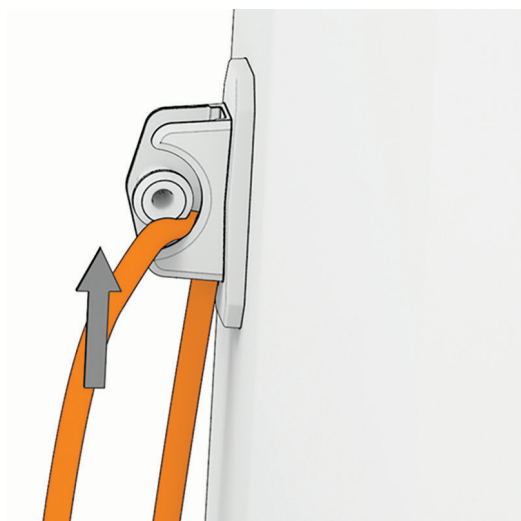
PRZESTROGA

Podczas transportu silnika trollingowego należy zawsze korzystać z uchwytu z tyłu obudowy układu sterowania i uważać na silnik napędzający śrubę i śrubę napędową, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

- 1 W razie potrzeby poluzuj pokrętła po obu stronach silnika trollingowego.
- 2 Opuść silnik na uchwyt pod kątem około 45 stopni, dopasowując pokrętła na silniku do wsporników na uchwycie.



- 3 Pozwól silnikowi przechylić się w dół do pozycji pionowej.
- 4 Dokręć do oporu pokrętła po obu stronach silnika.
- 5 Wprowadź linkę częściowo przez oczko z przodu układu sterowania silnikiem, a następnie pociągnij górną część linki do góry, aż wsunie się całkowicie w oczko.



Regulowanie zanurzenia silnika trollingowego

OSTRZEŻENIE

Przed ustawieniem głębokości silnika upewnij się, że jest wystarczający prześwit dla śruby podczas pełnego obrotu wału silnika (*Sprawdzanie ilości miejsca wokół śruby, strona 4*).

- 1 Poluzuj kołnierz przy podstawie obudowy układu sterowania.



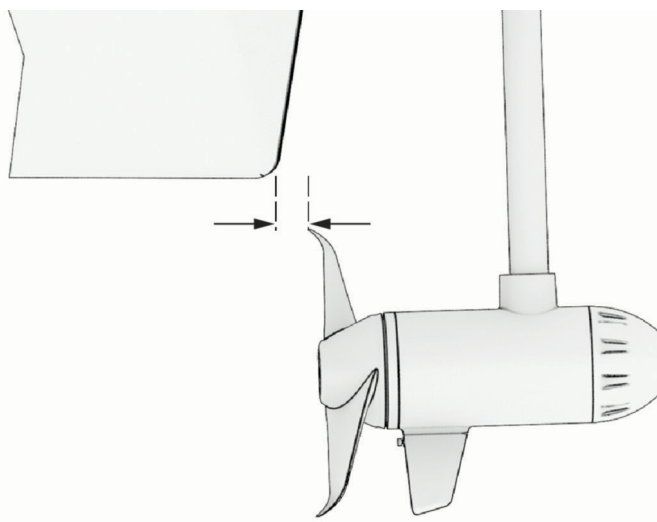
- 2 Zmniejsz lub zwiększ zanurzenie silnika trollingowego.
- 3 Po ustawieniu silnika na pożądaną głębokość dokręć kołnierz u podstawy obudowy układu sterowania.

Sprawdzanie ilości miejsca wokół śruby

OSTRZEŻENIE

Przed uruchomieniem silnika trollingowego upewnij się, że ilość miejsca na ruch śruby między nią a kadłubem przy pełnym obrocie wału silnika jest wystarczająca. Zamontowanie silnika z niewystarczającą przestrzenią między śrubą a kadłubem może spowodować obrażenia ciała i uszkodzenia mienia w przypadku, gdy śruba zetknie się z kadłubem podczas użytkowania.

- 1 Obróć silnik napędzający śrubę ręcznie, aby sprawdzić odległość podczas pełnego obrotu wału o 360 stopni.



- 2 W razie potrzeby wyreguluj głębokość silnika, tak aby zapewnić wystarczającą ilość miejsca między śrubą a kadłubem (*Regulowanie zanurzenia silnika trollingowego, strona 4*).

Podłączanie zasilania

OSTRZEŻENIE

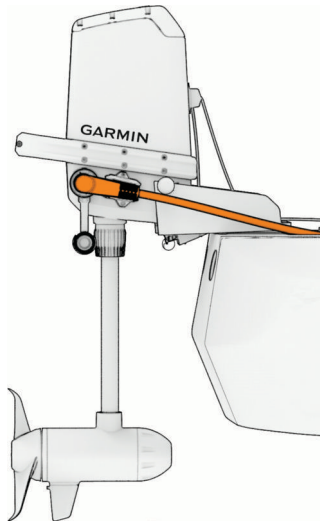
Przed podłączeniem przewodów zasilania silnika trollingowego wyłącznik musi być wyłączony, aby uniknąć ewentualnych, poważnych obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

Podłącz biegun dodatni (+) przewodu zasilającego za pomocą wyłącznika automatycznego lub bezpiecznika o wartości znamionowej 40 A (ciągłe obciążenie). Podłączenie tego przewodu do zasilania bez wyłącznika automatycznego lub bezpiecznika może spowodować zwarcie, co może doprowadzić do przegrzania i stworzyć ryzyko pożaru.

NOTYFIKACJA

Podłącz silnik trollingowy Force Current do akumulatora 12 lub 24 V DC. Podłączenie silnika do napięcia o innych wartościach może skutkować pogorszoną wydajnością lub uszkodzeniem produktu.

- 1 Podłącz przewód zasilający silnika trollingowego do akumulatora, prowadząc czerwony biegun (+) przez wyłącznik automatyczny o wartości znamionowej 40 A (ciągłe obciążenie).
- 2 Przekręć osłonę przeciwdeszczową na złączu zasilania silnika trollingowego o ćwierć obrotu w lewo (przeciwnie do ruchu wskazówek zegara), aby odsłonić złącze zasilania.
- 3 Włóż złącze przewodu zasilającego tak, aby przewód był ustawiony w przybliżeniu równolegle do kajaka, a następnie wciśnij je aż do całkowitego osadzenia.
UWAGA: Przed podłączeniem do silnika upewnij się, że pierścień blokujący na złączu przewodu zasilającego znajduje się w pozycji odblokowanej.

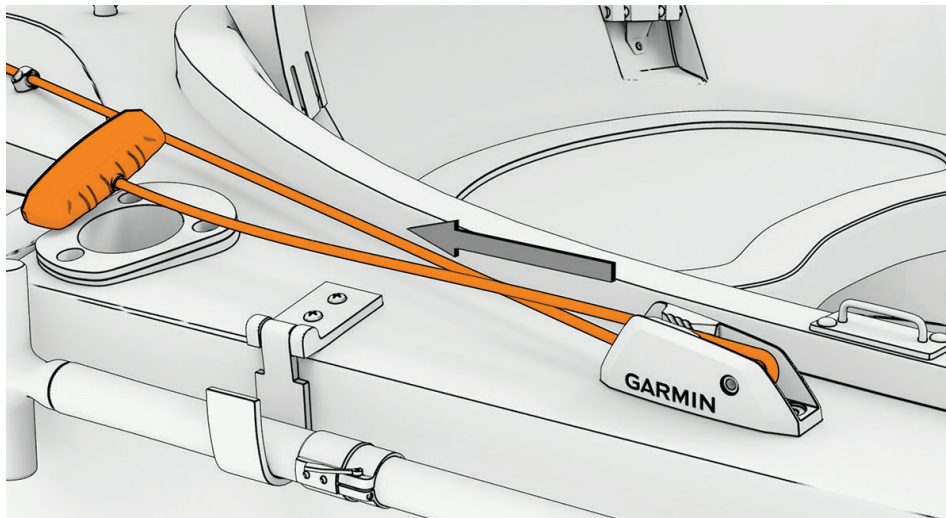


Uchwyt odciążający przewodu zasilającego powinien opierać się o wspornik na obudowie silnika.

- 4 Przekręć pierścień blokujący na złączu przewodu zasilającego o ćwierć obrotu w prawo (zgodnie z ruchem wskazówek zegara), aby go zablokować.

Podnoszenie silnika

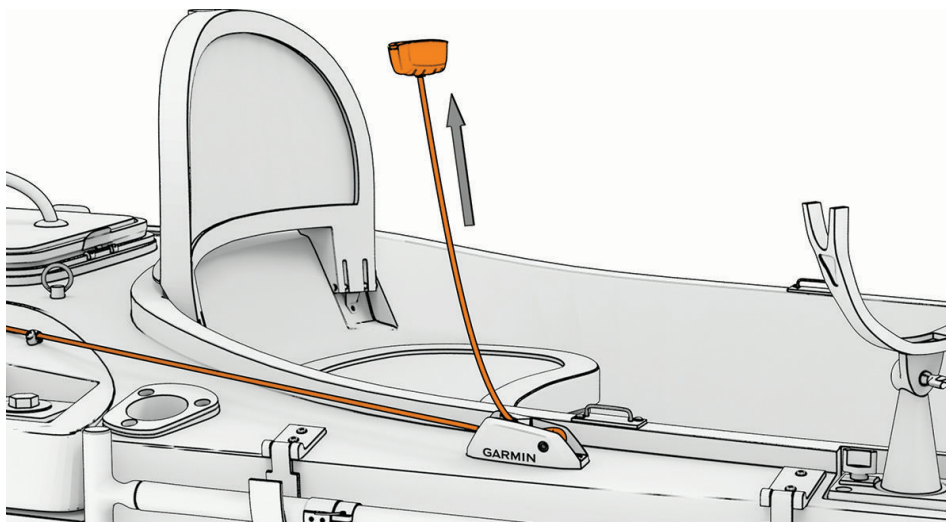
- 1 Przeciągnij uchwyt liny w kierunku silnika, podnosząc silnik napędzający śrubę z wody.
- 2 Opuść linę w taki sposób, aby zaczepiła się o blokadę, a następnie delikatnie zwolnij jej naprężenie.



Lina jest bezpiecznie naprężona na blokadzie, utrzymując silnik w pozycji podniesionej.

Opuszczanie silnika

- 1 Przeciągnij uchwyt do góry i do tyłu, aby zwolnić linę z blokady.



- 2 Delikatnie zwolnij naprężenie liny, aby opuścić silnik napędzający śrubę do wody, aż się zatrzyma. Zatrask mocujący zatrzaśnie trzpień mocujący, utrzymując silnik w pozycji opuszczonej.

Zdejmowanie silnika z uchwytu

Przed zdjęciem silnika z uchwytu musisz wyłączyć wyłącznik automatyczny i odłączyć przewód zasilający od silnika.

Musisz przenieść silnik w pozycję opuszczoną (*Opuszczanie silnika, strona 6*) lub zwolnić linę z blokady i podeprzeć silnik przy użyciu uchwytu z tyłu obudowy układu sterowania, zanim możliwe będzie zdjęcie silnika z uchwytu.

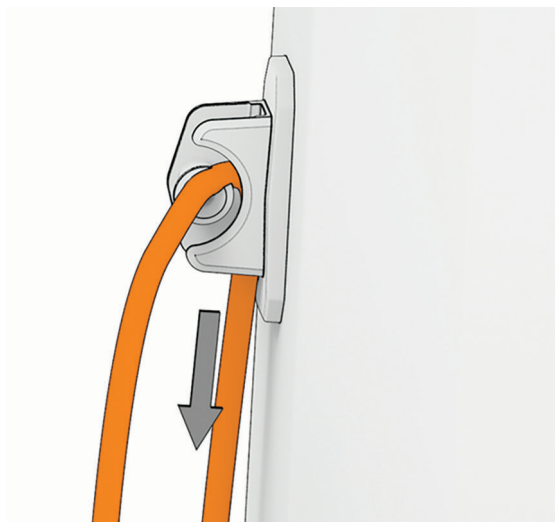
OSTRZEŻENIE

Przed transportem kajaka zdemontuj z niego silnik trollingowy. Transport kajaka z silnikiem trollingowym umieszczonym na uchwycie może prowadzić do wypadku, a w konsekwencji do poważnych obrażeń ciała i uszkodzenie mienia.

PRZESTROGA

Podczas transportu silnika trollingowego należy zawsze korzystać z uchwytu z tyłu obudowy układu sterowania i uważać na silnik napędzający śrubę i śrubę napędową, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

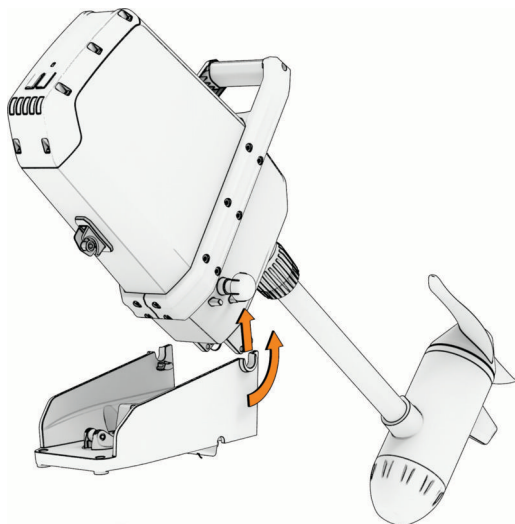
- 1 Wyciągnij górną część liny częściowo z otwartej strony oczka z przodu układu sterowania silnika i pociągnij dolną część liny w dół, aż wysunie się z oczka.



- 2 Odkręć pokrętła po obu stronach silnika, aż się zatrzymają.

- 3 Przechyl silnik do kąta około 45 stopni za pomocą uchwytu z tyłu silnika.

Jeśli silnik znajduje się w pozycji opuszczonej, przed przechyleniem silnika musisz pociągnąć linę w górę, tak aby zwolnić zatrzask uchwytu.



- 4 Podnieś silnik z uchwytu, używając obu rąk.

Obsługa

Za pomocą dołączonego pilota zdalnego sterowania możesz obsługiwać wszystkie funkcje silnika trollingowego (*Pilot, strona 12*).

Oprócz pilota zdalnego sterowania możesz sterować niektórymi funkcjami silnika trollingowego Force Current za pomocą dowolnego z poniższych urządzeń:

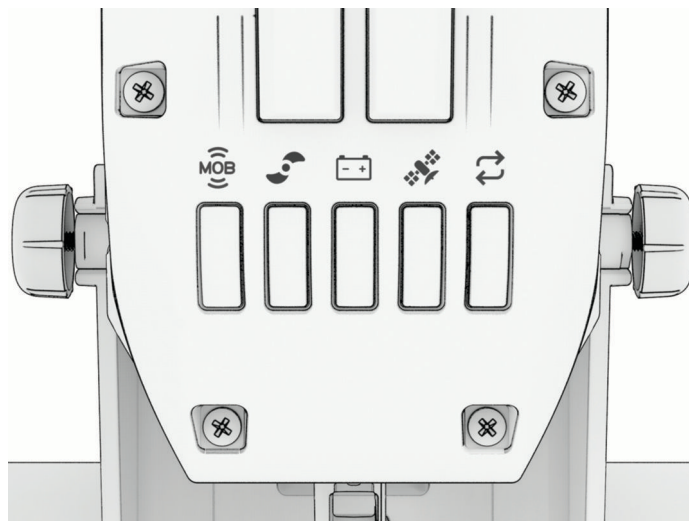
- pedałów Power Steer, dołączonych do niektórych modeli (*Pedały Power Steer, strona 34*);
- urządzenia mobilnego z zainstalowaną aplikacją ActiveCaptain® (*Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 28*);
- kompatybilnego plotera nawigacyjnego Garmin® (*Łączenie z ploterem nawigacyjnym, strona 28*);¹
- kompatybilnego zegarka Garmin (*Podłączanie do zegarka Garmin, strona 29*).

Szczegółowe informacje na temat sterowania silnikiem trollingowym za pomocą zegarka lub plotera nawigacyjnego można znaleźć w *podręczniku użytkownika* konkretnego urządzenia.

¹ Niektóre plotery nawigacyjne ECHOMAP™ Ultra oraz ECHOMAP UHD, które nie otrzymują już aktualizacji oprogramowania, nie obsługują poszczególnych funkcji silnika trollingowego Force Current. Do wstępnej konfiguracji należy użyć pilota silnika trollingowego.

Wskaźnik stanu

Dioda LED stanu na górnym panelu silnika trollingowego wskazuje stan silnika.



	Znacznik człowieka za burtą (MOB) (Znacznik MOB, strona 31): • Świeci na zielono w sposób ciągły: znacznik MOB jest połączony. • Miga na czerwono: utracono połączenie ze znacznikiem MOB. Śruba została wyłączona. UWAGA: Po przywróceniu połączenia ze znacznikiem MOB musisz nacisnąć przycisk  na znaczniku MOB lub odrzucić powiadomienie na pilocie zdalnego sterowania bądź połączonym ploterze nawigacyjnym, aby można było włączyć śrubę. • Świeci na czerwono w sposób ciągły: znacznik MOB nie jest połączony. Śruba została wyłączona. • Miga na żółto: znacznik MOB nie jest połączony, a MOB Tag Override Mode jest włączony. Śruba nie jest wyłączona (Nadpisanie znacznika MOB, strona 33).
	Stan śruby i autopilota: • Świeci na zielono w sposób ciągły: śruba jest włączona. • Miga na zielono: tryb autopilota jest włączony. • Dioda jest wyłączona: śruba jest wyłączona.
	Stan naładowania akumulatora: • Świeci na zielono w sposób ciągły: poziom naładowania akumulatora jest wystarczający. • Świeci na żółto w sposób ciągły: poziom naładowania akumulatora jest średni. • Świeci na czerwono w sposób ciągły: poziom naładowania akumulatora jest niski. • Miga na czerwono: poziom naładowania akumulatora jest bardzo niski. UWAGA: Domyślnie wskaźnik poziomu naładowania akumulatora jest zoptymalizowany pod kątem akumulatorów litowo-żelazowo-fosforanowych (Ustawienia zarządzania akumulatorem, strona 27).
	Stan sygnału GPS: • Świeci na zielono w sposób ciągły: silnik ma dobry sygnał GPS. • Świeci na żółto w sposób ciągły: silnik ma słaby sygnał GPS. • Świeci na czerwono w sposób ciągły: silnik nie ma sygnału GPS.
	Stan: • Świeci na zielono w sposób ciągły: brak błędów. • Świeci na niebiesko w sposób ciągły: silnik jest w trybie parowania. • Świeci na czerwono w sposób ciągły: wystąpił błąd.² • Miga na czerwono: wystąpił błąd krytyczny.
Wszystkie	Naprzemienne miga na zielono: silnik, pilot lub pedał instaluje aktualizację oprogramowania.

² Po usunięciu błędu może być konieczne wyłączenie i ponowne włączenie silnika, aby wyłączyć czerwoną diodę LED błędu.

Zmiana śruby

⚠ OSTRZEŻENIE

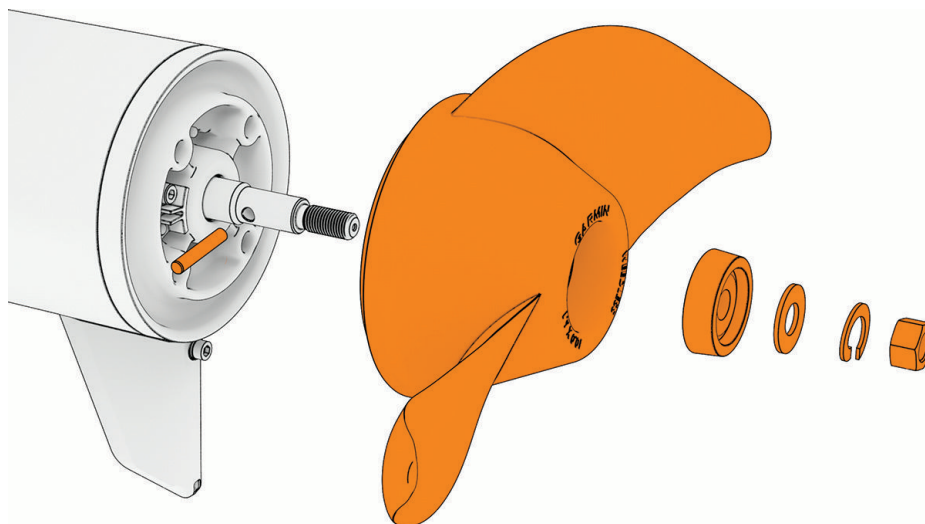
Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub serwisowania śruby należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

NOTYFIKACJA

Silnika trollingowego Force Current z wysokowydajną śrubą należy używać tylko na otwartych wodach. Podczas korzystania z wysokowydajnej śruby napędowej na płytkich wodach istnieje zwiększone ryzyko uszkodzenia śruby napędowej w przypadku zderzenia napędu z podwodną przeszkodą.

Do silnika trollingowego Force Current dołączono wysokowydajną śrubę oraz śrubę zapobiegającą wkręcaniu roślin podwodnych. Podczas zmiany śruby wykonuj następujące czynności.

- 1 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), odkręć nakrętkę mocującą śrubę.



- 2 Zdejmij śrubę i odłóż podkładki zabezpieczające, płaskie podkładki oraz anodę protektorową.
- 3 Upewnij się, że sworzeń w wale silnika śruby jest poprawnie umieszczony, a w razie potrzeby wymień go.
- 4 Zamontuj nową śrubę.
- 5 Umieść anodę, płaską podkładkę, podkładkę zabezpieczającą i nakrętkę w wale silnika napędzającego śrubę.
- 6 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), dokręć nakrętkę z momentem 16,27 Nm (12 lb ft), aby zamocować śrubę napędową.

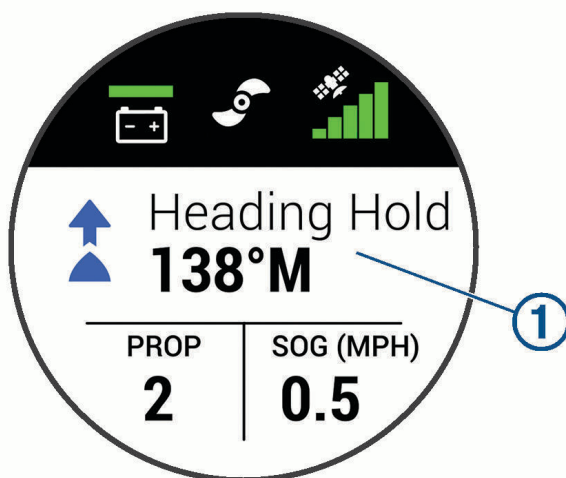
Pilot



Przycisk	Opis
	Przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć pilota zdalnego sterowania.
	Naciśnij, aby włączyć tempomat z bieżącą prędkością nad dnem (PND) (<i>Utrzymywanie szybkości, strona 20</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć tempomat i powrócić do ręcznego sterowania prędkością.
	Naciśnij dwukrotnie, aby włączyć śrubę i ustawić jej pełną prędkość. Naciśnij ponownie, aby powrócić do poprzedniej prędkości i stanu śruby.
	Naciśnij w celu ręcznego sterowania (<i>Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym, strona 16</i>). Przytrzymaj, aby sterować za pomocą gestów (<i>Używanie gestów do sterowania, strona 16</i>).
	Naciśnij jeden raz, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15</i>). Naciśnij dwa razy, aby wyłączyć funkcję autopilota (jeśli włączono), zatrzymać śrubę i przełączyć się między ciągiem do przodu i wstecznym (<i>Ciąg wsteczny, strona 22</i>).
	Naciśnij, aby poruszać się po menu (<i>Korzystanie z menu, strona 15</i>). W menu naciśnij  , aby wybrać pozycję menu, lub naciśnij  , aby wrócić do poprzedniego menu bez zapisywania. W przypadku blokady kotwicy naciśnij, aby przesunąć blokadę kotwicy do przodu, do tyłu, w lewo lub w prawo o 1,5 m (5 ft). W trybie utrzymywania kursu lub sterowania ręcznego naciskaj  i  , aby wykonać skręt w krokach co jeden stopień, lub przytrzymaj, aby wykonać skręt w krokach co pięć stopni. Naciskaj  i  , aby stopniowo zmieniać prędkość, lub przytrzymaj, aby zmieniać prędkość w sposób ciągły. Gdy prędkość jest ustawiona na zero, naciśnij  , aby przełączyć się na ciąg wsteczny (<i>Ciąg wsteczny, strona 22</i>).
	Naciśnij, aby włączyć utrzymywanie kursu. Funkcja utrzymywania kursu wykorzystuje silnik trollin-gowy do utrzymania bieżącego kursu (<i>Utrzymywanie kursu, strona 21</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić stero-wanie ręczne. Przytrzymaj, aby ustawić utrzymywanie kursu poprzez skierowanie pilota w odpowiednim kierunku (<i>Sterowanie za pomocą gestów, strona 16</i>).
	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymy-wania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 21</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania. Przytrzymaj, aby przesunąć pozycję blokady kotwicy poprzez wskazanie jej pilotem zdalnego stero-wania (<i>Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 17</i>).
	Naciśnij, aby otworzyć menu. Naciśnij, aby zamknąć menu.
	Przytrzymaj, aby oznaczyć punkt trasy.
1 do 4	Naciśnij, aby otworzyć skrót do plotera nawigacyjnego Garmin przypisanego do przycisku ³ .

³ Wymaga połączenia ze zgodnym ploterem nawigacyjnym Garmin. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.

Ekran pilota



①	Pokazuje stan pracy silnika trollingowego. Na przykład w trybie sterowania ręcznego wyświetlany jest symbol Manual, a gdy jest włączona funkcja utrzymywania kursu, wyświetla się Heading Hold i ustawiony kurs w stopniach.
	Pokazuje stan akumulatora silnika trollingowego. Zielony: poziom napięcia akumulatora silnika jest prawidłowy. Żółty: poziom napięcia akumulatora silnika jest średni. Czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest niski. Migający czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest krytycznie niski. UWAGA: Domyślnie wskaźnik poziomu naładowania akumulatora jest zoptymalizowany pod kątem akumulatorów litowo-żelazowo-fosforanowych (Ustawienia zarządzania akumulatorem, strona 27). PORADA: Możesz zmienić wygląd stanu akumulatora silnika trollingowego, tak aby przedstawiał napięcie wyrażone liczbowo zamiast ikony (Ustawienia silnika zaburtowego, strona 26). Poziom naładowania baterii pilota możesz sprawdzić, naciskając
	Wyświetla stan śruby. Biała i obracająca się: śruba wykonuje ciąg do przodu. Czerwona i obracająca się: śruba wykonuje ciąg wsteczny.⁴ Nie obracająca się: śruba jest włączona, a jej prędkość jest ustawiona na zero. Brak ikony: śruba jest wyłączona.
	Pokazuje moc sygnału GPS silnika zaburtowego.
PROP	Wyświetla poziom prędkości śruby (Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 15). Gdy śruba aktywnie wykonuje ciąg wsteczny, poziom prędkości jest wyświetlany na czerwono.⁴ UWAGA: Prędkość śruby nie jest wyświetlana, gdy silnik wykorzystuje tempomat.
SOG	Wyświetla zmierzoną prędkość nad dnem (PND).

⁴ Przy ciągu wstecznym silnik pracuje głośniejsze, wytwarza mniejszy ciąg i jest mniej wydajny niż podczas pracy z ciągiem do przodu.

Korzystanie z menu

Menu w pilocie zdalnego sterowania można obsługiwać za pomocą przycisków menu i przycisków strzałek.

- Naciśnij , aby otworzyć menu.
- Aby przechodzić między różnymi elementami menu, naciskaj  i .
- Aby wybrać pozycję menu, naciśnij .
- Aby wrócić do poprzedniej pozycji menu, naciśnij .
- Aby wyjść z menu, naciśnij  lub naciskaj , aż zostanie wyświetlony ekran główny.

Włączanie i wyłączanie śruby

OSTRZEŻENIE

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową, ponieważ może to doprowadzić do poważnych obrażeń.

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

- 1 W razie potrzeby opuść silnik trollingowy (*Opuszczanie silnika, strona 6*).

UWAGA: Nie można włączyć śruby, gdy silnik zaburtowy jest podniesiony.

- 2 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij , aby włączyć śrubę.
- 3 Ponownie naciśnij , aby wyłączyć śrubę.

Regulowanie prędkości silnika zaburtowego

Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij  lub , aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość.

W trybie ręcznym prędkość śruby wyświetlana w polu PROP na ekranie pilota zdalnego sterowania odpowiednio wzrasta lub maleje.

W trybie tempomatu bieżąca prędkość docelowa jest wyświetlana na ekranie pilota silnika trollingowego i odpowiednio wzrasta lub maleje.

UWAGA: W trybie ręcznym zwiększanie lub zmniejszanie prędkości za pomocą pilota zdalnego sterowania nie powoduje automatycznego włączenia śruby. Trzeba nacisnąć przycisk  na pilocie zdalnego sterowania, aby włączyć śrubę.

Przełączanie pełnej prędkości

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania dwukrotnie naciśnij .

Prędkość śruby silnika zaburtowego szybko wzrośnie do pełnej prędkości.

- 2 Naciśnij , aby przywrócić poprzednią prędkość śruby.

PORADA: Przy pełnej prędkości możesz nacisnąć  na pilocie zdalnego sterowania, aby powoli zmniejszać prędkość obrotową śruby.

Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem

OSTRZEŻENIE

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

Gdy silnik trollingowy znajduje się tylko częściowo w pozycji opuszczonej, śruba silnika może pracować tylko w określonych okolicznościach, takich jak przepływanie nad roślinami lub zanurzonymi przeszkodami. W przeciwnym razie może nastąpić kontakt osób z obracającą się śrubą, co może spowodować poważne obrażenia.

PRZESTROGA

Przed uniesieniem silnika częściowo z wody naciśnij przycisk  na pilocie zdalnego sterowania, aby upewnić się, że silnik pracuje w trybie ręcznym. Unoszenie silnika z wody podczas pracy w trybie autopilota może spowodować nieoczekiwany ruch silnika lub kajaka, co może spowodować obrażenia ciała lub uszkodzenie mienia.

NOTYFIKACJA

Silnika trollingowego Force Current z wysokowydajną śrubą należy używać tylko na otwartych wodach. Podczas korzystania z wysokowydajnej śruby napędowej na płytkich wodach istnieje zwiększone ryzyko uszkodzenia śruby napędowej w przypadku zderzenia napędu z podwodną przeszkodą.

- 1 Gdy silnik trollingowy znajduje się w pozycji opuszczonej, pociągnij powoli za uchwyt linki, aby unieść silnik, aż znajdzie się w położeniu umożliwiającym przepłynięcie nad roślinami lub przeszkodą.
Jeśli uniesiesz silnik zbyt wysoko nad wodę, śruba wyłączy się automatycznie.
- 2 W razie potrzeby włącz śrubę i ustaw jej prędkość, aby ominąć przeszkodę.
- 3 Gdy miniesz przeszkodę, powoli opuść silnik z powrotem w pozycję opuszczoną.

Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym

W trybie ręcznym można regulować kierunek i prędkość silnika zaburtowego zgodnie z potrzebami.

UWAGA: Po włączeniu silnika zaburtowego jest on ustawiany domyślnie w tryb ręczny.

- 1 W razie potrzeby naciśnij .
- 2 Naciskaj  i , aby sterować.

PORADA: Możesz również sterować za pomocą gestów ([Używanie gestów do sterowania, strona 16](#)).

Sterowanie za pomocą gestów

Skieruj lub przesun pilota w celu zdalnej interakcji z silnikiem zaburtowym. Przed użyciem sterowania gestami skalibruj kompas w silniku zaburtowym ([Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20](#)) oraz kompas w pilocie ([Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 18](#)).

Używanie gestów do sterowania

Silnikiem można sterować, kierując pilota zdalnego sterowania w odpowiednią stronę.

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę ([Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15](#)).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Przytrzymując , przesun pilota w lewo lub w prawo, aby zmienić kurs na lewą lub prawą burtę.
- 4 Zwolnij , aby zatrzymać sterowanie.

Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów

Za pomocą pilota zdalnego sterowania można ustawić czas utrzymywania kursu (*Utrzymywanie kursu, strona 21*).

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15*).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Skieruj pilota w stronę, w którą chcesz zmienić kurs.
- 4 Zwolnij  aby ustawić kurs.

Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów

Można przesunąć pilota zdalnego sterowania, aby dostosować pozycję łodzi podczas korzystania z funkcji blokady kotwicy (*Utrzymywanie pozycji, strona 21*).

- 1 Przytrzymaj .
- 2 Skieruj pilota zdalnego sterowania w kierunku, w którym chcesz przesunąć pozycję.
Położenie zmienia się o 1,5 m (5 stóp) we wskazywanym kierunku.
- 3 Zwolnij .
- 4 Powtarzaj tę procedurę, aż znajdziesz się w wybranej pozycji.

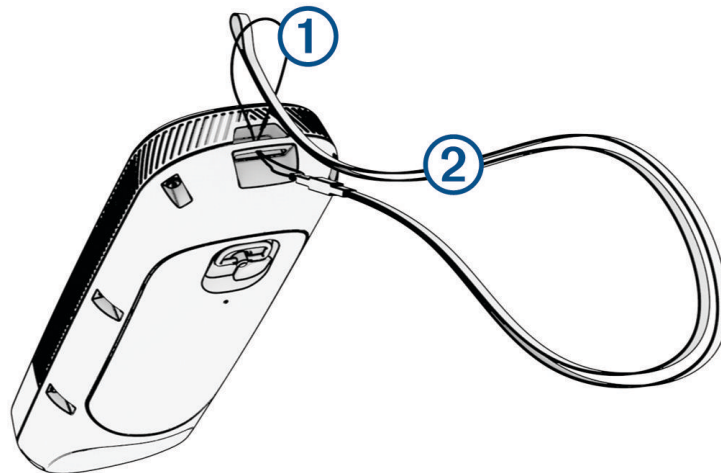
Montaż baterii w pilocie zdalnego sterowania

Pilot działa na dwie baterie typu AA (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.

- 1 Obróć spłaszczone kółko w lewo i pociągnij, aby zdjąć pokrywkę.
- 2 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.
- 3 Załóż pokrywkę baterii i obróć spłaszczone kółko w prawo.

Przypięcie urządzenia do smyczy

- 1 Zaczynając od tylnej części pilota, wsuń pętelkę smyczy ① przez szczelinę.



- 2 Przełóż drugi koniec smyczy ② przez pętelkę i mocno zaciągnij.
- 3 Jeśli jest to konieczne, załóż smycz na szyję lub nadgarstek w celu uwiązania go podczas korzystania.

Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania

NOTYFIKACJA

Kalibrację kompasu należy przeprowadzić na wolnym powietrzu. Aby zwiększyć dokładność kierunków, nie należy stawać w pobliżu obiektów wpływających na pola magnetyczne, np. pojazdów, budynków czy linii wysokiego napięcia.

Aby korzystać z funkcji sterowania za pomocą gestów, należy skalibrować kompas w pilocie zdalnego sterowania. Jeśli po kalibracji funkcja sterowania za pomocą gestów nie działa poprawnie, można powtórzyć ten proces, gdy zajdzie taka potrzeba.

- 1 Wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Wybierz **Start** i wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Parowanie pilota

Pilot jest fabrycznie sparowany z silnikiem trollingowym. Wykonaj następujące czynności, aby ponownie go sparować.

- 1 Włącz silnik trollingowy.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzykrotnie  na silniku trollingowym.
Podczas wyszukiwania połączenia dioda LED stanu  na silniku trollingowym będzie świecić na niebiesko.
- 3 Umieść pilota w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od silnika trollingowego.
- 4 Włącz pilota zdalnego sterowania.
- 5 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Po kilku sekundach na pilocie pojawi się komunikat Pairing Complete.

Parowanie dodatkowego pilota zdalnego sterowania

Do silnika trollingowego można podłączyć maksymalnie dwa piloty zdalnego sterowania.

Aby sparować drugi pilot, musisz wykonać następujące czynności za pomocą pierwszego podłączonego pilota.

- 1 Włącz silnik trollingowy.
- 2 Na pilocie sparowanym z silnikiem wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Umieść dodatkowego pilota zdalnego sterowania w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Włącz dodatkowego pilota zdalnego sterowania.
- 5 Na dodatkowym pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.

Na pierwszym pilocie zostanie wyświetlona informacja Device Found. Po kilku sekundach na drugim pilocie pojawi się komunikat Pairing Complete.

Autopilot

OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje autopilota silnika zaburtowego wspomagają sterowanie łodzią. Nie zwalniają one użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Przed uruchomieniem jakiejkolwiek funkcji autopilota upewnij się, że silnik znajduje się w pozycji opuszczonej, a zatrask mocujący jest zablokowany. Aktywacja funkcji autopilota przed zablokowaniem silnika w pozycji opuszczonej może prowadzić do nieoczekiwanego ruchu kajaka, co może skutkować poważnymi obrażeniami ciała lub uszkodzeniem mienia.

Obsługi funkcji autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

PRZESTROGA

Podczas korzystania z funkcji autopilota należy być przygotowanym na nagłe zatrzymanie, przyspieszenie i zwroty.

Silnik trollingowy Force Current obsługuje funkcje autopilota, takie jak poruszanie się zgodnie ze wstępnie zaplanowaną trasą, utrzymywanie kierunku oraz utrzymywanie pozycji.

Zanim możliwe będzie korzystanie z funkcji autopilota, musisz najpierw skalibrować kompas silnika trollingowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20*). Aby aktywować tryb autopilota, wymagane jest odbieranie sygnału GPS (*Odbieranie sygnału GPS, strona 20*).

Za pomocą dołączonego pilota możesz aktywować każdy tryb autopilota i sterować nim (*Pilot, strona 12*). Możesz sterować poszczególnymi funkcjami autopilota za pomocą innych kompatybilnych urządzeń (*Obsługa, strona 8*).

PORADA: W niektórych sytuacjach tryby autopilota mogą powodować większe turbulencje niż oczekiwano. Możesz regulować ustawienia reakcji autopilota, aby dostosować czułość autopilota do różnych warunków (*Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 20*).

Silnik Force Current obsługuje następujące funkcje autopilota:

Tempomat: Silnik automatycznie kontroluje prędkość śruby, aby utrzymać prędkość docelową (*Utrzymywanie szybkości, strona 20*).

Blokada kotwicy: Silnik steruje automatycznie i kontroluje prędkość śruby, aby utrzymać pozycję (*Utrzymywanie pozycji, strona 21*).

Utrzymywanie kierunku: Silnik steruje łodzią automatycznie, aby utrzymać ją na tym samym kursie (*Utrzymywanie kursu, strona 21*).

Podróż wyznaczoną trasą: Silnik może automatycznie sterować śrubą i ją kontrolować, aby nawigować do punktu trasy lub wzdłuż kursu czy śladu (*Nawigacja, strona 22*).

Kalibracja kompasu silnika zaburtowego

Przed skalibrowaniem kompasu silnika trollingowego przenieś się na otwarty obszar spokojnej wody z wystarczającą ilością miejsca do manewrowania kajakiem po okręgu.

NOTYFIKACJA

Kalibracja kompasu silnika trollingowego w warunkach wzburzonej wody i wiatru może negatywnie wpłynąć na działanie autopilota.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy został opuszczony ([Opuszczanie silnika, strona 6](#)).
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Po wyświetleniu się monitu postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby skalibrować kompas.

NOTYFIKACJA

Podczas kalibracji kompasu używaj silnika trollingowego do sterowania kajakiem przy niskiej prędkości. Używanie wiosła do sterowania kajakiem w celu kalibracji kompasu może powodować nadmierne ruchy, prowadząc do słabej wydajności autopilota.

Jeśli funkcje autopilota nie działają zgodnie z oczekiwaniami, powtórz proces kalibracji.

Odbieranie sygnału GPS

- 1 Przełyń łodzią na obszar, w którym nic nie zasłania nieba.
- 2 Poczekaj od 30 do 60 sekund, aż silnik trollingowy zlokalizuje satelity.
Gdy silnik określi pozycję przy użyciu sygnału GPS, wskaźnik LED  zacznie świecić w sposób ciągły na zielono.

Dostosowywanie reakcji autopilota

Możesz dostosować ustawienia reakcji autopilota, aby dostosować czułość autopilota do różnych warunków

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby dostosować czułość trybu Blokada kotwicy, wybierz **Anchor Gain**.
 - Aby dostosować czułość autopilota pod kątem trybów nawigacji, w tym Utrzymanie kursu oraz Tempomat, wybierz **Navigation Gain**.
- 3 Wybierz  lub , aby zwiększyć lub zmniejszyć wartość czułości:
 - Zwiększ ustawienie czułości, by rozszerzyć zakres reakcji autopilota. Silnik stanie się dokładniejszy w przypadku sterowania łodzią, lecz może wywoływać więcej turbulencji. Wyższe wartości czułości są zwykle potrzebne w przypadku większych lub cięższych łodzi.
 - Zmniejsz ustawienie czułości, aby zmniejszyć zakres reakcji autopilota. Silnik będzie wywoływać mniej turbulencji, lecz zarazem będzie mniej dokładny w przypadku sterowania łodzią.
- 4 Wybierz , aby potwierdzić wybór.

Utrzymywanie szybkości

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy ([Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20](#)).

Funkcja tempomatu to funkcja autopilota, która automatycznie ustawia i utrzymuje określoną prędkość nad dnem, dostosowując się do zmiennego prądu i wiatru.

PORADA: Tempomatu można używać wraz z innymi trybami autopilota ([Autopilot, strona 19](#)).

Na pilocie naciśnij .

Tempomat jest włączany przy bieżącej prędkości.

Aby wyłączyć tempomat i śrubę, naciśnij .

Utrzymywanie pozycji

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy ([Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20](#)).

Funkcja blokady kotwicy wykorzystuje GPS do utrzymania pozycji za pomocą silnika trollingowego.

Naciśnij przycisk .

UWAGA: Pozycję blokady kotwicy można dostosować, naciskając przycisk strzałki na pilocie zdalnego sterowania lub używając sterowania za pomocą gestów ([Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 17](#)).

Aby wyłączyć blokadę kotwicy, ponownie naciśnij przycisk .

Utrzymywanie kursu

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy ([Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20](#)).

Możesz aktywować funkcję Heading Hold, aby łódź płynęła w tym samym kierunku kompasu. Silnik może automatycznie dostosować kurs, aby skompensować dryf spowodowany czynnikami takimi jak wiatr i prądy.

1 Skieruj łódź w kierunku, którym chcesz płynąć.

2 Naciśnij przycisk .

UWAGA: Możesz dostosowywać kierunek, naciskając przyciski  i  lub używając sterowania za pomocą gestów ([Sterowanie za pomocą gestów, strona 16](#)).

PORADA: Podczas korzystania z tego trybu autopilota możesz też utrzymywać prędkość za pomocą tempomatu ([Utrzymywanie szybkości, strona 20](#)).

Aby wyłączyć tryb Heading Hold i powrócić do trybu ręcznego, wybierz przycisk  lub .

Zmienianie zachowania funkcji Heading Hold

Domyślnie funkcja Heading Hold jest ustawiona na tryb Go To, który może dostosować kurs, aby skompensować dryf i utrzymać obrany kierunek łodzi. Jeśli wolisz, możesz skonfigurować funkcję Heading Hold, aby korzystać z trybu Vessel Align, który ignoruje dryf i po prostu utrzymuje dziób łodzi skierowany w odpowiednim kierunku.

1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Wybierz **Vessel Align**.

Możesz wybrać Go To, aby przywrócić domyślny tryb Heading Hold.

Nawigacja

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20*).

Silnik zaburtowy używa systemu GPS w celu sterowania łodzią do pozycji punktu lub podążania trasą lub śladem.

1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz opcję:

- Rozpocznij nawigację do zapisanego punktu trasy (*Podróżowanie do punktu trasy, strona 23*).
- Rozpocznij podróż zapisaną trasą (*Podróż wyznaczoną trasą, strona 24*).
- Rozpocznij odtwarzanie aktywnego śladu (*Nawigacja do początku aktywnego śladu, strona 25*).
- Rozpocznij podróż zapisanym śladem (*Podróżowanie zapisanym śladem, strona 25*).

UWAGA: Silnik zaburtowy może również służyć do śledzenia ścieżek automatycznego prowadzenia, gdy nawigacja jest uruchamiana z podłączonego plotera nawigacyjnego. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.

Napis Navigating jest wyświetlany na ekranie zdalnego sterowania, a silnik zaburtowy automatycznie steruje łodzią do miejsca docelowego.

2 Dostosuj odpowiednio prędkość.

PORADA: Podczas korzystania z tego trybu autopilota możesz też utrzymywać prędkość za pomocą tempomatu (*Utrzymywanie szybkości, strona 20*).

Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji

1 Podczas nawigacji wybierz opcję na pilocie zdalnego sterowania:

- Aby wstrzymać nawigację, kontynuując rejs w tym samym kierunku z tą samą prędkością, wybierz kolejno  > **Standby**.
- Aby wstrzymać nawigację i ustawić blokadę kotwicy, wybierz 

Nawigacja zostaje wstrzymana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego lub utrzyma pozycję na blokadzie kotwicy.

2 Wybierz kolejno  > **Follow Route** lub naciśnij , aby wznowić nawigację.

3 W razie potrzeby uruchom śrubę.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Wybierz kolejno  > **Stop Nav**.

Nawigacja zostanie przerwana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego.

Ciąg wsteczny

W trybie ręcznym można uruchomić śrubę w odwrotnym kierunku. Praca śmigła na biegu wstecznym przez krótki czas może być przydatna w niektórych sytuacjach, takich jak wycofywanie się z ograniczonej przestrzeni przy zmniejszonym sterowaniu silnikiem.

Ponieważ śruba silnika trollingowego jest przeznaczona przede wszystkim do inicjowania ciągu do przodu, ciąg wsteczny działa mniej wydajnie, a silnik pracuje wówczas głośniejsze, zwłaszcza przy wyższych prędkościach śruby i większych turbulencji pod wodą.

NOTYFIKACJA

Aby zminimalizować kawitację i nadmierne zużycie śruby napędowej i jej silnika, należy oszczędnie korzystać z ciągu wstecznego.

Przełączanie pomiędzy trybem do przodu i wstecznym

- 1 Naciśnij dwukrotnie .

Ikona  na ekranie pilota zmieni kolor na czerwony, gdy śruba będzie ustawiona na bieg wsteczny. Jeśli silnik pracuje w trybie autopilota, automatycznie przełączy się w tryb ręczny. Jeśli śruba jest włączona, automatycznie się zatrzyma.

- 2 Ponownie naciśnij , aby wyłączyć śrubę.

UWAGA: Podczas przełączania między trybem do przodu i wstecznym prędkość obrotowa śruby jest automatycznie ustawiana na ostatnią prędkość używaną w tym samym trybie ciągu.

Punkty trasy

Punkty trasy służą do oznaczania pozycji, aby można było do nich wrócić później. Silnik trollingowy może przechowywać do 5000 punktów trasy.

Gdy silnik trollingowy jest podłączony do plotera nawigacyjnego, punkty trasy zapisane w silniku trollingowym i ploterze nawigacyjnym są automatycznie synchronizowane.

UWAGA: Systemy są zsynchronizowane, więc podczas kasowania punktów trasy, przywracania ustawień domyślnych lub usuwania danych użytkownika za pomocą pilota silnika trollingowego, punkty trasy w ploterze nawigacyjnym są również kasowane. Analogicznie, jeśli skasujesz punkt trasy z plotera nawigacyjnego, zostanie on automatycznie skasowany z silnika trollingowego.

Tworzenie punktu

Można zapisać aktualną pozycję jako punkt.

- 1 W razie potrzeby udaj się do pozycji, którą chcesz zapisać jako punkt trasy.
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .

Podróżowanie do punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź do pozycji punktu trasy (*Nawigacja, strona 22*).

Wyświetlanie szczegółów punktów trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla punktu trasy.

Usuwanie punktu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Delete**.

Trasy

Trasa składa się z szeregu pozycji i prowadzi użytkownika do ostatecznego celu podróży.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego trasy zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z trasami zapisanymi w silniku zaburtowym. Usuwanie lub edytowanie tras na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę tras zapisanych na drugim urządzeniu. Trasy można tworzyć tylko na ploterze nawigacyjnym.

Można utworzyć i zapisać do 100 tras.

Podróż wyznaczoną trasą

- 1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Forward**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Backward**.
 - Aby rozpocząć rejs od aktualnej pozycji do początku trasy, a następnie rozpocząć rejs wyznaczoną trasą, wybierz **From Start**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15*).
Silnik zaburtowy poprowadzi łódź wzdłuż trasy w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 22*).

W momencie zbliżania się do końca trasy silnik zaburtowy domyślnie przełącza się w tryb blokady kotwicy i utrzymuje pozycję na końcu trasy. Można to zmienić w ustawieniach (*Ustawienia silnika zaburtowego, strona 26*).

Wyświetlanie szczegółów trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę trasy.

Usuwanie trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Delete**.

Ślady

W ramach śladu rejestrowana jest droga pokonana łodzią. Aktualnie rejestrowany ślad określa się mianem aktywnego śladu i można go zapisać. Można zapisać maksymalnie 50 śladów.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego, aktywny ślad i ślady zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z aktywnym śladem i śladami zapisanymi w silniku zaburtowym. Dodanie, usunięcie lub edytowanie aktywnych i zapisanych śladów na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę aktywnych i zapisanych śladów zapisanych na drugim urządzeniu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można zapisać aktywny ślad i nawigować nim później.

W silniku zaburtowym można zapisać do 50 śladów.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktywny ślad zostanie zapisany z bieżącą datą jako nazwą śladu.
- 2 Zmień nazwę zapisanego śladu (opcjonalnie).

Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Pamięć śladów zostanie wyczyszczona. Aktywny ślad będzie w dalszym ciągu rejestrowany.

Nawigacja do początku aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można nawigować z bieżącej pozycji z powrotem do punktu startowego aktywnego śladu lub wzdłuż przebytej trasy.

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15*).
Silnik zaburtowy przebędzie trasę do punktu startowego aktywnego śladu wzdłuż przebytej trasy (*Nawigacja, strona 22*).

Podróżowanie zapisanym śladem

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego początku do końca, wybierz **Forward**.
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego końca do początku, wybierz **Backward**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 15*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź wzdłuż zapisanego śladu w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 22*).

Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla zapisanego śladu.

Usuwanie zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Delete**.

Ustawienia

Ustawienia silnika zaburtowego

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Ustawia preferencje sieci bezprzewodowej dla silnika zaburtowego (*Ustawienia sieci bezprzewodowej, strona 27*).

Calibrate: Kalibruje kompas silnika trollingowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 20*) i ustawia przesunięcie dziobu silnika trollingowego.

Steering Mode: Określa sposób sterowania łodzią przy użyciu pedałów Power Steer (*Odwrócenie reakcji układu kierowniczego, strona 37*).

MOB Tag Override Mode: Włącza, aby umożliwić śrubie działanie, nawet gdy silnik utracił połączenie ze znacznikiem MOB (*Nadpisanie znacznika MOB, strona 33*).

Programmable Keys: Zmienia sposób działania wajch na pedałach Power Steer (*Zmiana funkcji dźwigni pedałów, strona 37*).

Units: Ustawianie jednostek miary.

Battery Management: Określa ustawienia związane z akumulatorem silnika trollingowego (*Ustawienia zarządzania akumulatorem, strona 27*).

Beeper: Wyłącza lub włącza sygnały dźwiękowe powiadomień autopilota.

Auto Power On: Włącza silnik zaburtowy po włączeniu zasilania systemu.

Heading Hold: Ustawia zachowanie funkcji utrzymywania kierunku (*Zmianianie zachowania funkcji Heading Hold, strona 21*).

Nav. Arrival: Ustawia reakcję silnika zaburtowego, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Anchor Lock, silnik zaburtowy utrzymuje pozycję za pomocą funkcji blokady kotwicy, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Manual, śruba wyłącza się, gdy łódź dopływa do końca trasy.

PRZESTROGA

Podczas korzystania z trybu Manual dla ustawienia Nav. Arrival użytkownik musi być gotowy do przejęcia kontroli nad łodzią.

Anchor Gain: Ustawia intensywność reakcji autopilota w trybie blokady kotwicy ([Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 20](#)).

Navigation Gain: Ustawia intensywność reakcji autopilota w innych trybach autopilota ([Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 20](#)).

Clear User Data: Kasuje wszystkie zapisane punkty trasy, trasy, ślady i aktywny ślad.

UWAGA: Jeśli urządzenie jest podłączone do plotera nawigacyjnego, wybranie tej opcji spowoduje usunięcie danych użytkownika z silnika zaburtowego oraz podłączonego plotera nawigacyjnego.

Restore Defaults: Przywraca wszystkie ustawienia silnika zaburtowego do wartości fabrycznych.

UWAGA: Przywrócenie ustawień domyślnych nie spowoduje skasowania danych użytkownika w silniku trollingowym lub połączonym ploterze nawigacyjnym.

Clear Diagnostics: Kasuje dane generowane przez system, które są przechowywane w silniku trollingowym w celu umożliwienia przeprowadzenia procedury rozwiązywania problemów.

Ustawienia sieci bezprzewodowej

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

UWAGA: Aktywny tryb Wi-Fi® jest wyświetlany w górnej części ekranu.

Mode: Ustawia tryb Wi-Fi. Można wyłączyć technologię Wi-Fi, dołączyć do sieci plotera nawigacyjnego lub utworzyć punkt dostępu do sieci bezprzewodowej, aby korzystać z aplikacji ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 28](#)).

Setup > Name: Ustawia nazwę punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Setup > Password: Umożliwia ustawienie hasła punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Ustawienia zarządzania akumulatorem

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Umożliwia ustawienie wyglądu wskaźnika akumulatora silnika trollingowego na ikonę lub numeryczną wartość napięcia.

Battery Setup: Umożliwia ustawienie rodzaju akumulatora podłączonego do silnika trollingowego, co pomaga obliczyć zgłaszany stan akumulatora.

Ustawienia pilota zdalnego sterowania

Na pilocie wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Umożliwia dostosowanie ustawień podświetlenia. ([Ustawienia podświetlenia, strona 28](#))

Beeper: Umożliwia ustawianie sygnałów dźwiękowych dla alarmów i naciskania przycisków.

Auto Power Off: Umożliwia ustawienie czasu działania przed automatycznym wyłączeniem pilota zdalnego sterowania.

Calibrate: Kalibruje pilot zdalnego sterowania dla funkcji sterowania za pomocą gestów ([Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 18](#)).

Pairing: Paruje pilota zdalnego sterowania z silnikiem zaburtowym ([Parowanie pilota, strona 18](#)).

Language: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Restore Defaults: Przywraca domyślne ustawienia fabryczne pilota. Powoduje to przywrócenie domyślnych ustawień konfiguracyjnych w pilocie zdalnego sterowania, ale nie powoduje usunięcia zapisanych danych użytkownika.

Ustawienia podświetlenia

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Ustawia włączanie podświetlenia po naciśnięciu przycisku.

Alarms: Ustawia włączanie podświetlenia, gdy na pilocie zdalnego sterowania włączy się alarm.

Timeout: Umożliwia regulację czasu działania podświetlenia.

Brightness: Umożliwia ustawienie jasności podświetlenia.

Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Możesz podłączyć urządzenie mobilne do silnika trollingowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain. Zapewnia ona szybki i łatwy sposób interakcji z silnikiem trollingowym i aktualizacji oprogramowania urządzenia.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Podaj nazwę i hasło dla tej sieci.
- 3 Ze sklepu z aplikacjami w urządzeniu mobilnym zainstaluj i otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 4 Umieść urządzenie mobilne w pobliżu silnika trollingowego.
- 5 W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi i połącz się z silnikiem trollingowym, używając nazwy i hasła wprowadzonego w poprzednim kroku.

Łączenie z ploterem nawigacyjnym

Aby podłączyć silnik zaburtowy, w zgodnym ploterze nawigacyjnym Garmin musi być zainstalowana najnowsza wersja oprogramowania.

UWAGA: Listę kompatybilnych urządzeń Garmin można sprawdzić na stronie garmin.com/force_current/compatible/, aby upewnić się, że ploter nawigacyjny obsługuje silnik trollingowy.

Silnik trollingowy możesz połączyć bezprzewodowo z kompatybilnym ploterem nawigacyjnym Garmin. Po nawiązaniu połączenia z kompatybilnym ploterem nawigacyjnym możesz sterować silnikiem trollingowym z poziomu plotera nawigacyjnego.

- 1 Włącz ploter nawigacyjny i silnik zaburtowy.
- 2 Upewnij się, że w ploterze nawigacyjnym jest włączona sieć bezprzewodowa.
UWAGA: Jeśli zainstalowanych jest wiele ploterów nawigacyjnych, tylko jeden z nich jest hostem sieci bezprzewodowej. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Silnik zaburtowy Garmin** > **Start**.
- 4 Aby przejść do trybu parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika trollingowego.
Wskaźnik LED  na silniku trollingowym zaświeci się na niebiesko, gdy ten będzie szukał połączenia z ploterem nawigacyjnym. Kolor wskaźnika zmieni się na zielony, gdy połączenie zostanie pomyślnie nawiązane.
Po nawiązaniu połączenia na ploterze nawigacyjnym zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający.
- 5 Po połączeniu plotera nawigacyjnego z silnikiem zaburtowym włącz pasek nakładki silnika zaburtowego w ploterze, aby sterować silnikiem.
Pełne instrukcje dotyczące obsługi można znaleźć w najnowszej wersji podręcznika użytkownika plotera nawigacyjnego.

Podłączanie do zegarka Garmin

Możesz połączyć bezprzewodowo silnik trollingowy z kompatybilnym zegarkiem Garmin, aby następnie sterować silnikiem trollingowym przy użyciu aplikacji Trolling Motor na zegarku.

UWAGA: Listę kompatybilnych urządzeń Garmin można sprawdzić na stronie garmin.com/force_current/compatible/, aby upewnić się, że zegarek obsługuje silnik trollingowy.

Podczas pierwszego łączenia silnika trollingowego z zegarkiem musisz sparować oba urządzenia. Po ich sparowaniu zegarek łączy się automatycznie z silnikiem, gdy ten jest włączony i znajduje się w zasięgu.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy jest włączony, a pilot zdalnego sterowania jest z nim połączony.
- 2 Umieść kompatybilny zegarek Garmin w odległości nie większej niż 3 m (10 stóp) od silnika trollingowego.
- 3 Na zegarku przytrzymaj **MENU**.
- 4 Wybierz kolejno **Czujniki i akcesoria > Dodaj nowy > Trolling Motor**.
- 5 Aby przejść do trybu parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika trollingowego.
 na panelu wyświetlacza silnika trollingowego świeci a niebiesko w sposób ciągły podczas wyszukiwania połączenia, a po pomyślnym nawiązaniu połączenia zmieni kolor na zielony.
- 6 Potwierdź kod parowania wyświetlany na zegarku i na połączonym pilocie zdalnego sterowania.

Możesz nacisnąć przycisk START, a następnie wybrać Trolling Motor z listy aktywności i aplikacji w celu przejścia do sterowania silnikiem trollingowym.

Aktualizacje oprogramowania

Możesz przejść na stronę garmin.com/support/software/marine/ w celu znalezienia informacji na temat najnowszych aktualizacji oprogramowania jachtowych urządzeń Garmin.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Przejdź do strony garmin.com/videos/trolling_motor_update/ i obejrzyj film, który ułatwi proces aktualizacji oprogramowania.

NOTYFIKACJA

Aktualizacje oprogramowania mogą wymagać pobrania przez aplikację plików o dużym rozmiarze. Zastosowanie mają typowe ograniczenia transferu danych i opłaty stosowane przez dostawcę usług internetowych. Aby dowiedzieć się więcej na temat ograniczeń transferu danych i opłat, skontaktuj się z dostawcą usług internetowych.

Proces instalacji potrwa kilka minut.

UWAGA: Aby zaktualizować silnik trollingowy, połącz urządzenie mobilne bezpośrednio z dedykowaną siecią Wi-Fi silnika trollingowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain.

- 1 Jeśli zajdzie taka potrzeba, skonfiguruj silnik trollingowy do pracy z aplikacją ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 28](#)).
- 2 Podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.
Połączenie z siecią Wi-Fi silnika zaburtowego dostarcza aplikacji informacji wymaganych do pobrania odpowiednich plików aktualizacji.
- 3 Otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 4 Odłącz urządzenie mobilne od dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.
- 5 Połącz urządzenie mobilne z siecią.
- 6 W aplikacji ActiveCaptain wybierz kolejno **Moje urządzenia morskie > Pobierz**.

UWAGA: Opcja pobierania aktualizacji jest wyświetlana tylko wtedy, gdy dla urządzenia dostępna jest aktualizacja oprogramowania.

Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne.

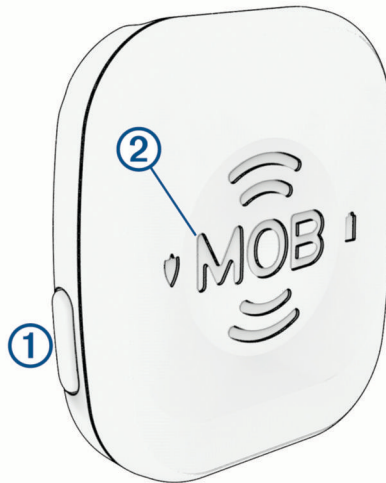
- 7 Ponownie podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika trollingowego.
Aktualizacja jest przesyłana do silnika trollingowego. Aktualizacja może zająć do 30 minut. Wskaźniki prędkości silnika na panelu wyświetlacza silnika trollingowego zaczną migać, sygnalizując, że oprogramowanie jest aktualizowane.
UWAGA: Jeśli przesyłanie jest zakończone, ale wskaźniki na panelu wyświetlacza silnika trollingowego nie migają, wyłącz silnik trollingowy i włącz go ponownie, aby uruchomić aktualizację.
- 8 Upewnij się, że pilot jest włączony i podłączony.
Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pilota, wskaźniki prędkości zaczną migać, a na pilocie rozpocznie się odliczanie. Po ukończeniu odliczania pilot wyświetla ikonę  w trakcie aktualizacji. Aktualizacja może zająć do 5 minut.
- 9 Upewnij się, że pedał nożny jest włączony i podłączony.
Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pedału nożnego, wskaźnik pedału nożnego świeci na fioletowo w trakcie aktualizacji. Wskaźnik zgaśnie, gdy aktualizacja zostanie zakończona.

Znacznik MOB

Znacznik MOB (człowiek za burtą) jest dołączonym akcesorium, które ma na celu zagwarantowanie bezpieczeństwa w przypadku opuszczenia kajaka. Gdy znacznik MOB jest włączony i sparowany z silnikiem trollingowym, śruba automatycznie zatrzyma się w przypadku zanurzenia pod wodę znacznika MOB.

⚠ OSTRZEŻENIE

Znacznik MOB musi być noszony na ciele, włączony i sparowany z silnikiem trollingowym, ponieważ w innym przypadku funkcja MOB automatycznego wyłączenia zasilania silnika może nie działać tak, jak powinna. Gdy znacznik MOB nie jest włączony, sparowany z silnikiem ani przymocowany do ciała lub nie jest on zanurzony w wodzie, silnik trollingowy nie zatrzyma automatycznie śruby. Opuszczenie kajaka, gdy śruba nadal działa, może prowadzić do poważnych obrażeń ciała, a nawet śmierci.

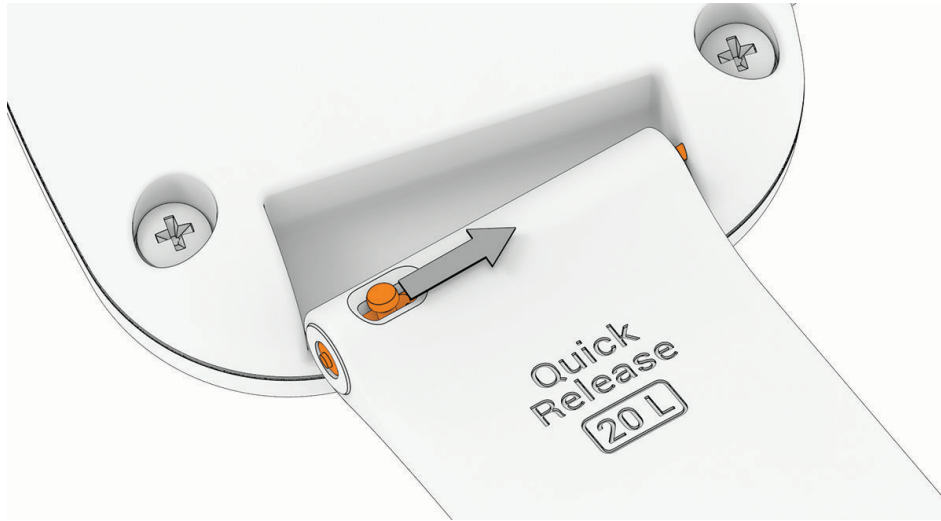


①	Przycisk zasilania i interfejsu: • naciśnij, aby sprawdzić stan znacznika i poziom naładowania jego baterii. • Przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć znacznik.
	Przycisk MOB: • przytrzymaj, aby zatrzymać śrubę. • Po powrocie do kajaka naciśnij, aby wyczyścić stan MOB (człowiek za burtą) i przywrócić standardowe działanie silnika.
②	⚠ OSTRZEŻENIE Przed wznowieniem standardowej pracy silnika trollingowego upewnij się, że obszar wokół silnika jest wolny od przeszkód. Wznowienie standardowej pracy, gdy inne osoby znajdują się w pobliżu silnika trollingowego, może doprowadzić do poważnych obrażeń ciała lub śmierci. PORADA: Możesz także wyczyścić stan MOB, naciskając przycisk MOB OVERRIDE na silniku trollingowym lub odrzucając komunikat dotyczący tego stanu na pilocie zdalnego sterowania lub połączonym ploterze nawigacyjnym.
	Gdy naciśniesz przycisk zasilania, kolor wskaźnika LED wskaże stan połączenia znacznika: • Zielony: połączony. • Czerwony: niepołączony.
	Gdy naciśniesz przycisk zasilania, kolor wskaźnika LED wskaże poziom naładowania baterii znacznika: • Zielony: poziom naładowania baterii jest wysoki. • Pomarańczowy: poziom naładowania baterii jest średni. • Czerwony: poziom naładowania baterii jest niski.

Przypinanie opaski lub karabińczyka

Znacznik MOB zawiera w zestawie karabińczyk, opaska na nadgarstek i ruchomy brelok. Możesz skorzystać z karabińczyka do przypięcia znacznika MOB do elementu ubioru lub przymocować znacznik MOB do opaski, by nosić go na nadgarstku. Możesz także przymocować ruchomy brelok do karabińczyka lub opaski na nadgarstek, by uniemożliwić znacznikowi MOB zatonięcie, gdyby przypadkiem znalazł się w wodzie. Aby przymocować opaskę lub karabińczyk do znacznika MOB postępuj zgodnie z następującymi instrukcjami.

- 1 Włóż jeden koniec teleskopu na opasce lub karabińczyku do jednego z otworów na znaczniku MOB.
- 2 Przesuń szpilkę zwalniającą, tak aby schować drugi koniec teleskopu.



- 3 Wyrównaj teleskop z drugim otworem na znaczniku MOB, a następnie zwolnij szpilkę.

Włączanie i wyłączanie znacznika MOB

Gdy nie używasz silnika trollingowego, możesz wyłączyć znacznik MOB, aby oszczędzać jego baterię.

NOTYFIKACJA

Aby znacznik MOB mógł komunikować się z silnikiem trollingowym, trzeba go najpierw włączyć.

- Jeśli znacznik MOB jest wyłączony, przytrzymaj przycisk zasilania z boku znacznika przez co najmniej dwie sekundy.
Ikony  oraz  migają dwa razy na zielono, aby wskazać, że znacznik MOB jest teraz włączony.
- Jeśli znacznik MOB jest włączony, przytrzymaj przycisk zasilania z boku znacznika przez co najmniej 4 sekundy.
Ikony  oraz  migają dwa razy na czerwono, aby wskazać, że znacznik MOB jest teraz wyłączony.

Parowanie znacznika MOB z silnikiem trollingowym Force Current

Znacznik MOB dołączony do silnika trollingowego Force Current został fabrycznie sparowany z silnikiem. Postępuj zgodnie z następującymi instrukcjami, aby sparować nowy znacznik MOB z silnikiem trollingowym.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy jest włączony.
- 2 Przytrzymaj przycisk zasilania z boku znacznika MOB, aby go włączyć.
Ikona  na znaczniku MOB zamiga na czerwono.
- 3 Na silniku trollingowym naciśnij trzy razy przycisk .
Podczas wyszukiwania połączenia przez silnik wskaźnik LED  będzie migać na niebiesko.
- 4 Upewnij się, że znacznik MOB znajduje się w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od silnika trollingowego.
- 5 Naciśnij szybko trzy razy przycisk zasilania znacznika MOB.
Podczas wyszukiwania połączenia ikona  na znaczniku MOB będzie migać na niebiesko.

Po pomyślnym nawiązaniu połączenia dioda LED stanu  na silniku trollingowym będzie świecić na zielono w sposób ciągły.

Nadpisanie znacznika MOB

Jeśli silnik trollingowy utraci połączenie ze znacznikiem MOB, ale nie opuszczono kajaka, możesz nadpisać funkcję MOB, aby tymczasowo przywrócić standardowe działanie.

OSTRZEŻENIE

Przed wznowieniem standardowej pracy silnika trollingowego upewnij się, że obszar wokół silnika jest wolny od przeszkód. Wznowienie standardowej pracy, gdy inne osoby znajdują się w pobliżu silnika trollingowego, może doprowadzić do poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Po utracie połączenia silnika ze znacznikiem MOB, w wyniku której śruba zatrzymała swoje działanie, wybierz opcję:

- Na pilocie silnika trollingowego wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Przez pięć sekund przytrzymaj przycisk MOB OVERRIDE na górnej części obudowy silnika trollingowego.

Silnik trollingowy emituje długi sygnał dźwiękowy po włączeniu lub wyłączeniu MOB Tag Override Mode. Silnik trollingowy okresowo emituje sygnał dźwiękowy i dioda LED stanu  miga na żółto po włączeniu MOB Tag Override Mode.

Gdy połączenie znacznika MOB z silnikiem trollingowym zostanie przywrócone, silnik trollingowy automatycznie wyłączy MOB Tag Override Mode. Aby wznowić standardowe działanie, musisz nacisnąć przycisk MOB na znaczniku MOB lub odrzucić komunikat MOB na pilocie zdalnego sterowania lub połączonym ploterze nawigacyjnym.

Wymiana baterii znacznika MOB

⚠ OSTRZEŻENIE

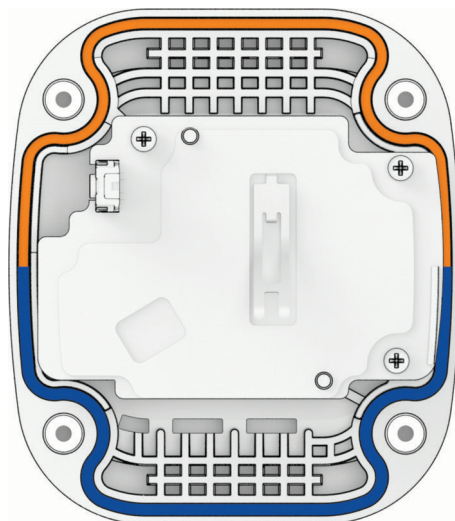
Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

NOTYFIKACJA

Znacznik MOB jest zasilany baterią pastylkową CR2032 3V. Należy włożyć nową baterię pastylkową CR2032 3V jako zamiennik. Inne rodzaje baterii nie są obsługiwane.

Zapassową baterię należy kupić od zaufanego producenta i sprzedawcy. Korzystanie z baterii o niskiej jakości może spowodować obniżenie wydajności urządzenia i skrócenie czasu pracy baterii, zwłaszcza w niskich temperaturach. Nie należy używać akumulatorów. Akumulatory mogą mieć wyższą specyfikację napięcia i mogą spowodować trwałe uszkodzenie urządzenia.

- 1 Za pomocą śrubokręta krzyżakowego nr 1 poluzuj cztery śruby mocujące, aby zdjąć tylną pokrywę.



- 2 Delikatnie pociągnij białą wypustkę, aby wyjąć baterię z komory z tyłu znacznika.
- 3 Umieść nową baterię w komorze biegunem dodatnim (+) skierowanym w dół.
- 4 Upewnij się, że gumowa uszczelka w przedniej pokrywie znacznika MOB nie jest uszkodzona i jest całkowicie osadzona w rowku.

Uszczelka pasuje do rowka w określonej orientacji.

NOTYFIKACJA

Jeśli uszczelka nie jest prawidłowo i całkowicie osadzona w rowku, nie zapewnia szczelności, co prowadzi do uszkodzenia znacznika MOB, gdy ten jest wystawiony na działanie wody. Skontaktuj się z działem pomocy technicznej firmy Garmin, aby uzyskać informacje na temat zakupu nowej uszczelki.

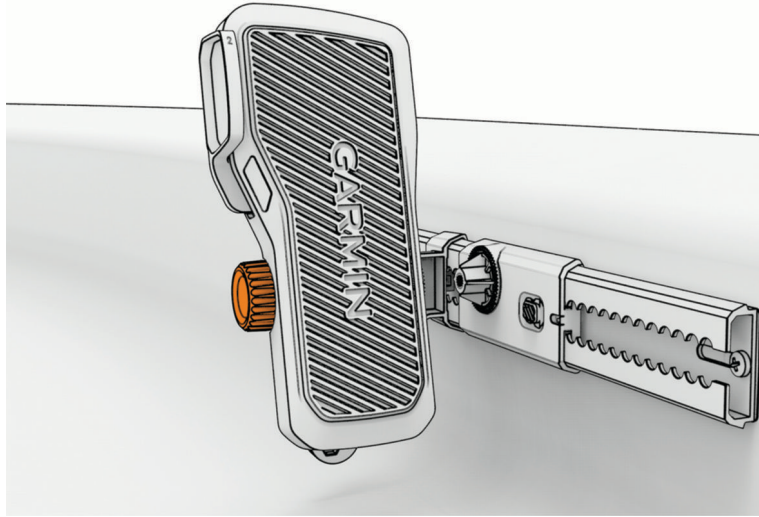
Po wymianie baterii może być konieczne ponowne sparowanie znacznika MOB ([Parowanie znacznika MOB z silnikiem trollingowym Force Current, strona 33](#)).

Pedały Power Steer

Pedały Power Steer są opcjonalnym akcesorium dołączanym do niektórych modeli silnika.

Mocowanie pedałów do prowadnic

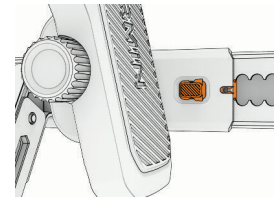
- 1 Umieść śrubę na zewnątrz pedału w jednej płaszczyźnie z gwintowanym gniazdem w mocowaniu pedału na prowadnicy, a następnie obróć pokrętkę po drugiej stronie pedału w prawo (zgodnie z ruchem wskazówek zegara), aby przymocować pedał do mocowania.



- 2 Odchyl pedał w przód i w tył, aby sprawdzić zakres jego ruchu i w razie potrzeby wyregulować kąt jego nachylenia.
- 3 W razie potrzeby naciśnij przycisk na mocowaniu pedału i przesunij je wzdłuż prowadnicy, aby ustawić pedał w wygodnym położeniu.

NOTYFIKACJA

Nie przesuwaj mocowań pedałów do samego końca prowadnicy. Jeśli mocowanie pedału zahaczy o jedną ze śrub mocujących prowadnicę pedału, jego przesunięcie może być trudne.



- 4 Powtórz te same czynności dla drugiego pedału.

PORADA: Możesz sprawdzić oznaczenia w miejscach, w których pedały łączą się z mocowaniami pedałów, aby upewnić się, że oba pedały są zamontowane pod tym samym kątem.

NOTYFIKACJA

Przed transportem kajaka zdemontuj pedały z mocowań. Pedały mogą się poluzować podczas transportu, co może doprowadzić do uszkodzenia mienia.

Sterowanie za pomocą pedałów

⚠ OSTRZEŻENIE

Obsługę pedałów najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach. Zaczynaj od niewielkich ruchów, aż przyzwyczaisz się do reakcji pedałów.

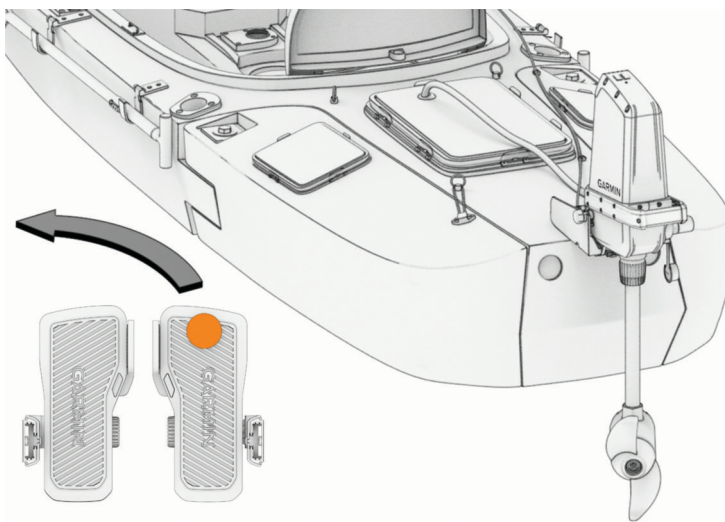
Każdy pedał możesz przechylić do przodu lub do tyłu z pozycji neutralnej. W miarę przechylania pedałów w obu kierunkach śruba będzie obracać się szybciej. Łączna pozycja obu pedałów określa kąt nachylenia silnika napędzającego śrubę.

- Aby ruszyć do przodu, przechyl oba pedały do przodu.
- Aby ruszyć do tyłu, przechyl oba pedały do tyłu.

⚠ OSTRZEŻENIE

Podczas używania silnika trollingowego do poruszania kajakiem do tyłu kajak może niespodziewanie zmienić kierunek z powodu zakłóceń ciągu silnika przez kadłub. Podczas korzystania z silnika do poruszania się do tyłu zachowaj czujność i zwracaj uwagę na otoczenie, aby uniknąć ewentualnych obrażeń ciała lub uszkodzenia produktu w wyniku przypadkowej kolizji.

- Aby skręcić w lewo, przechyl prawy pedał do przodu, utrzymując lewy pedał w pozycji neutralnej.



Przednia część silnika napędzającego śrubę obróci się w prawo, powodując obrócenie kajaka w lewo.

- Aby skręcić w prawo, przechyl lewy pedał do przodu, utrzymując prawy pedał w pozycji neutralnej.

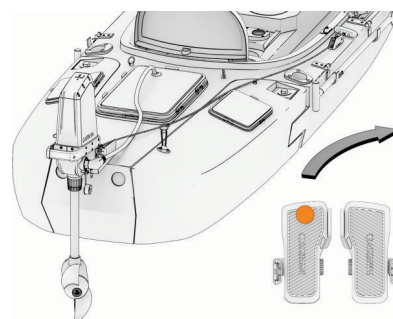
Przednia część silnika napędzającego śrubę obróci się w lewo, powodując obrócenie kajaka w prawo.

- Aby obrócić kajak pod ostrzejszym kątem, przechyl jeden pedał do przodu, a drugi do tyłu.

Przednia część silnika napędzającego śrubę obróci się maks. o 90 stopni, w zależności od względnego kąta każdego pedału.

UWAGA: Przy kątach steru większych niż 45 stopni prędkość silnika napędzającego śrubę jest automatycznie ograniczana w celu zmniejszenia turbulencji.

Możesz odwrócić reakcję prawego i lewego pedału, aby emulować sterowanie za pomocą steru kablowego ([Odwrócenie reakcji układu kierowniczego, strona 37](#)).



Odwroćenie reakcji układu kierowniczego

Domyślnie pedały Power Steer naśladują sterowanie różnicowe, takie jak w kosiarce z zerowym promieniem skrętu. Możesz odwrócić reakcję prawego i lewego pedału, aby emulować sterowanie za pomocą steru kablowego.

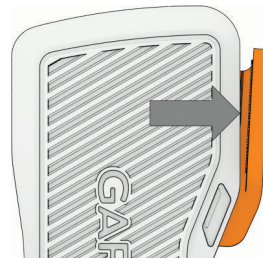
- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.
- 2 Wybierz **Rudder**.

Możesz wybrać Zero-Turn, aby odwrócić domyślny tryb sterowania.

Korzystanie z dźwigni pedałów

Za pomocą dźwigni na każdym z pedałów możesz aktywować tryby autopilota.

- Aby włączyć lub wyłączyć **Heading Hold**, popchnij dźwignię lewego pedału.
- Aby włączyć lub wyłączyć **Anchor Lock**, popchnij dźwignię prawego pedału.



Zmiana funkcji dźwigni pedałów

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby skonfigurować dźwignię prawego pedału, wybierz **Right Pedal**.
 - Aby skonfigurować dźwignię lewego pedału, wybierz **Left Pedal**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby wyłączyć dźwignię pedału, wybierz **None**.
 - Aby włączyć lub wyłączyć Blokadę kotwicy podczas popychania dźwigni pedału, wybierz **Anchor Lock**.
 - Aby włączyć lub wyłączyć utrzymywanie kursu podczas popychania dźwigni pedału, wybierz **Heading Hold**.
 - Aby oznaczyć punkt trasy w aktualnej pozycji podczas popychania dźwigni pedału, wybierz **Mark Waypoint**.

Parowanie pedałów

Jeśli pedały były dołączone do zestawu silnika trollingowego, zostały one fabrycznie sparowane z silnikiem. W przypadku nowego zestawu pedałów postępuj zgodnie z następującymi instrukcjami.

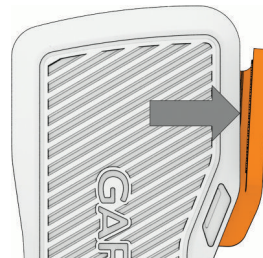
Każdy pedał musi zostać sparowany indywidualnie.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy jest włączony.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzykrotnie  na silniku trollingowym. Podczas wyszukiwania połączenia wskaźnik LED  będzie migać na niebiesko.
- 3 Umieść pedał w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od silnika trollingowego.
- 4 Popchnij trzykrotnie wajchę na pedale.

Wskaźnik LED na pedale będzie migać na niebiesko podczas wyszukiwania połączenia. Gdy połączenie zostanie pomyślnie nawiązane, wskaźnik zaświeci światłem stałym w kolorze zielonym.

- 5 Aby sparować drugi pedał, powtórz czynności od 2 do 4.

PORADA: W ramach testu po naciśnięciu dźwigni pedału wskaźnik LED zamiga na zielono, wskazując, że pedał jest sparowany z silnikiem, lub zamiga na czerwono, wskazując, że pedał nie jest sparowany.



Montaż baterii w pedałach

Każdy pedał działa, używając dwóch baterii typu AA (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.

PORADA: Możesz nacisnąć dźwignię pedału dwa razy, aby sprawdzić poziom. Wskaźnik LED na pedale świeci ciągłym światłem – zielonym, żółtym lub czerwonym – wskazując ogólny poziom naładowania akumulatora.

- 1 Na pedale obróć pierścień typu D w lewo, a następnie pociągnij go do góry, aby zdjąć pokrywkę.
- 2 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.
- 3 Załóż pokrywkę baterii i obróć spłaszczony kółko w prawo.
- 4 Powtórz powyższe czynności w przypadku drugiego pedału.

Dioda LED stanu

Dioda LED na każdym pedale Power Steer świeci, sygnalizując stan pedału.

Zielony	Pedał jest podłączony do silnika trollingowego i polecenie dźwigni zostało aktywowane.
Niebieski	Pedał jest w trybie parowania.
Biały	Pedał jest podłączony i został ustawiony w pozycji neutralnej.
Fioletowy	Pedał instaluje aktualizację oprogramowania. NOTYFIKACJA Nie wolno odłączać zasilania pedału podczas aktualizacji oprogramowania, ponieważ może to spowodować jego uszkodzenie.
Czerwony	Dźwignia pedału została aktywowana, ale pedał nie jest podłączony do silnika trollingowego.

Wymagania i częstotliwość konserwacji

NOTYFIKACJA

Po użyciu silnika w słonej lub słonawej wodzie należy spłukać cały silnik słodką wodą i zastosować środek na bazie silikonu, używając szmatki. Należy unikać rozpylania wody na silnik, aby zapobiec wnikananiu wody, które może doprowadzić do uszkodzenia produktu.

Aby zachować gwarancję, w ramach przygotowania silnika do sezonu należy wykonać rutynowe czynności konserwacyjne.

W przypadku silnika trollingowego Force Current:

- Sprawdź koniec liny odciągowej znajdujący się pod zatrzaskiem mocowania i w razie potrzeby zabezpiecz linę nowym węzłem zabezpieczającym.
- Sprawdź sposób działania zatrzasku mocowania. Jeśli nie wraca płynnie na swoje miejsce, wyczyść, a następnie nasmaruj zatrzask mocowania.
- Sprawdź koniec liny odciągowej znajdującej się w uchwycie i w razie potrzeby zabezpiecz linę nowym węzłem zabezpieczającym.
- Sprawdź koła pasowe liny w uchwycie silnika i w blokadzie odciągu, a następnie upewnij się, że obracają się swobodnie. W razie potrzeby wyczyść lub wymień wszystkie uszkodzone części.
- Sprawdź uchwyt liny i wymień go w przypadku pęknięć lub innych oznak zużycia.
- Sprawdź całą długość liny odciągowej pod kątem strzępienia się lub innych oznak zużycia. W razie potrzeby wymień ją.
- Sprawdź podwieszę i blokadę odciągu. W razie potrzeby dokręć śruby montażowe. Wymień podwieszę i blokadę odciągu w przypadku pęknięć lub innych oznak zużycia.
- Sprawdź śruby mocujące uchwyt do kajaka. W razie potrzeby dokręć lub wymień je.
- Sprawdź powierzchnię montażową wokół uchwytu. Jeśli zauważysz oznaki zużycia, rozważ wzmocnienie powierzchni montażowej lub ponowny montaż uchwytu.
- Sprawdź uchwyt silnika i wymień go w przypadku pęknięć lub innych oznak wskazujących jego uszkodzenie.
- Sprawdź pokręta na silniku i wymień je w przypadku pęknięć lub innych oznak wskazujących ich uszkodzenie.
- Sprawdź całą długość przewodu zasilającego pod kątem zużycia i w razie potrzeby go wymień.
- Sprawdź złącze przewodu zasilającego pod kątem korozji lub wygiętych gniazd. W razie potrzeby wyczyść lub wymień przewód.
- Sprawdź osłonę złącza zasilania na silniku, aby upewnić się, że jest prawidłowo dopasowana i rzeczywiście chroni złącze zasilania. W razie potrzeby wymień osłonę złącza.
- Sprawdź anody na silniku napędzającym śrubę i w razie potrzeby je wymień ([Sprawdzanie anod protektorowych, strona 41](#)).
- Sprawdź śrubę, aby upewnić się, że nakrętka śruby są dokręcone z siłą 16,27 Nm (12 lbf-ft.).
- Sprawdź śrubę pod kątem zużycia. W razie potrzeby wymień ją ([Zmiana śruby, strona 11](#)).

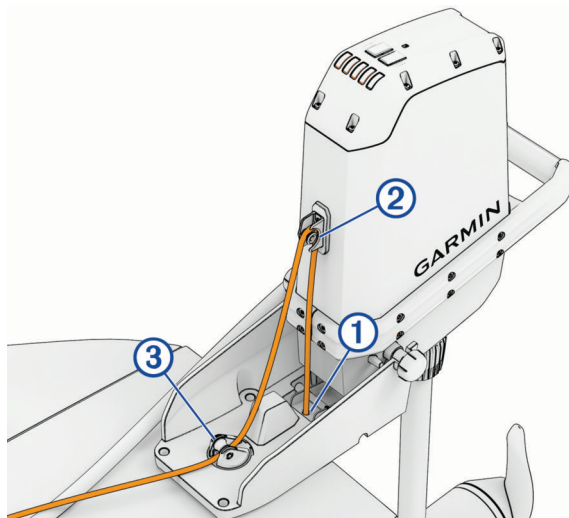
W przypadku pedałów Power Steer:

- Sprawdź śruby mocujące prowadnice pedałów do kajaka. W razie potrzeby dokręć je.
- Sprawdź komorę baterii w pedałach, aby upewnić się, że baterie nie uległy pęknięciu. W razie potrzeby wyczyść styki baterii.

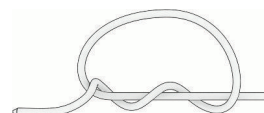
Najpopularniejsze części zamienne i akcesoria można zamówić na stronie garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Instrukcje dotyczące serwisowania oraz informacje na temat innych części zamiennych znajdują się w *Podręczniku serwisowym* dostępnym na stronie garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Wymiana liny odciągowej

- 1 Odetnij zużytą lub uszkodzoną linę i zdejmij ją z silnika oraz z uchwytu liny.
- 2 Przeciągnij jeden koniec nowej liny przez metalowy zatrzask zwalniający w uchwycie ①.



- 3 Zawiąż koniec nowej liny pod uchwycem, stosując węzeł zabezpieczający, aby zapobiec wyciągnięciu liny przez zatrzask zwalniający.
- 4 Przeciągnij linę przez oczko z przodu silnika ②.
- 5 Przeprowadź linę w dół i przeciągnij ją przez obrotowy blok na uchwycie ③.
- 6 Przeprowadź linę przez podwieszenie i blokadę.
- 7 Zamontuj uchwyt liny na nowej linie (*Montaż uchwytu liny, strona 40*).

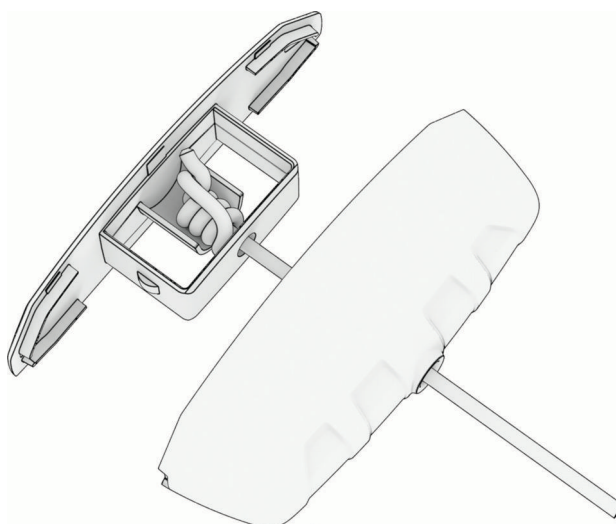


Montaż uchwytu liny

- 1 Przeciągnij koniec liny przez dwie części uchwytu.
- 2 Przytnij linę, pozostawiając wystarczająco dużo luzu, aby zapewnić wygodny dostęp z pozycji siedzącej w kajaku.

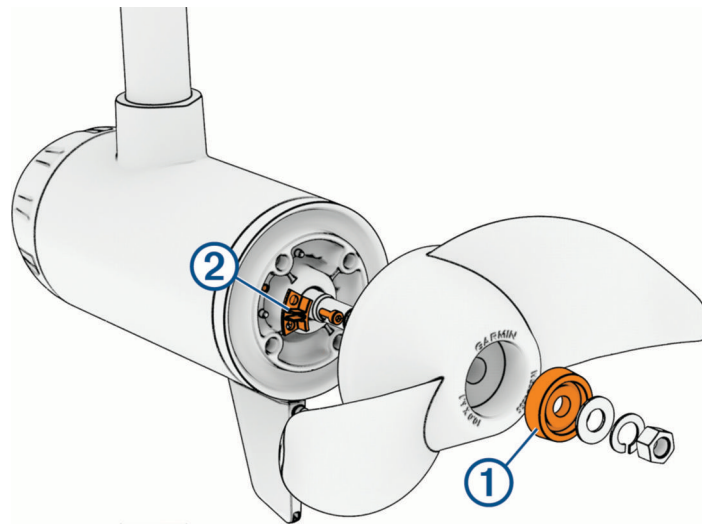
PORADA: Zalecamy przycięcie liny do około 20 cm (8 cali) od blokady odciągu, tak aby uchwyt znajdował się blisko blokady odciągu, gdy silnik znajduje się w pozycji opuszczonej.

- 3 Zastosuj węzeł zabezpieczający, aby zawiązać linę wewnątrz uchwytu.
- 4 W razie potrzeby przytnij i stop koniec liny, aby zapobiec wystrzępieniu.
- 5 Zatrzaśnij ze sobą dwie części uchwytu.



Sprawdzanie anod protektorowych

- 1 Używając klucza o średnicy 15 mm ($\frac{9}{16}$ cala), poluzuj nakrętkę na końcu śruby.
- 2 Zdejmij śrubę i odłóż na bok nakrętkę, podkładkę zabezpieczającą oraz podkładkę płaską.
- 3 Zdejmij i sprawdź anodę śruby ①.



- 4 Za pomocą klucza imbusowego o średnicy 3 mm wyjmij i sprawdź anodę napędu śruby ②.
- 5 Wybierz opcję:
 - Jeśli któraś z anod ma co najmniej połowę pierwotnej wielkości, oczyść ją szczotką drucianą lub papierem ściernym.

NOTYFIKACJA

Wyjmij anodę z silnika przed wyczyszczeniem jej szczotką drucianą lub papierem ściernym. Czyszczenie anody zamontowanej na silniku może spowodować uszkodzenie silnika, przyspieszyć wdawanie się korozji i ogólnie skrócić żywotność silnika.

- Jeśli anoda ma mniej niż połowę pierwotnej wielkości, wyrzuć ją i kup nową.

Zestaw wymiennych anod można kupić na stronie garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

NOTYFIKACJA

Podczas ponownego montażu śruby na silniku napędzającym śrubę dokręć nakrętkę śruby z siłą 16,27 Nm (12 lb-ft.), aby poprawnie ją zamocować.

Dane techniczne

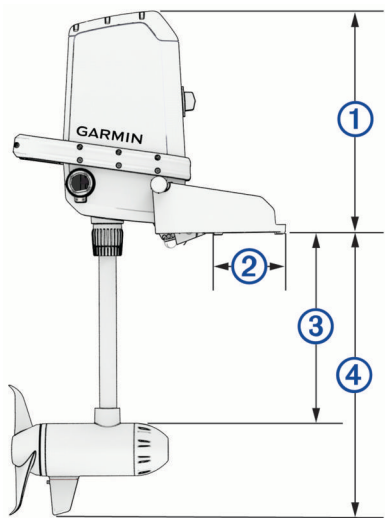
Silnik trollingowy

Masa	Sam silnik: 10,1 kg (22,2 funtów) Z uchwytem i przewodem: 12,6 kg (27,8 funtów)
Temperatura robocza	Od -5°C do 40°C (od 23°F do 104°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Klasa wodoodporności	Obudowa silnika sterującego: IEC 60529 IPX7 ⁵ Obudowa silnika napędzającego śrubę: IEC 60529 IPX8 ⁶
Bezpieczna odległość od kompasu	91 cm (3 stopy)
Długość przewodu zasilającego	165 cm (5 stóp 5 cali)
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Prąd wejściowy	40 A ciągłego obciążenia
Wyłącznik automatyczny (do nabycia osobno)	32 V DC lub więcej, odpowiedni do 40 A ciągłego obciążenia UWAGA: System można chronić, korzystając z wyłącznika automatycznego o obniżonej czułości (maksymalnie 60 A), jeśli urządzenie pracuje w wysokich temperaturach lub jest współużytkowane z innymi urządzeniami. Przed wymianą wyłącznika automatycznego na wyłącznik o obniżonej czułości najpierw sprawdź, czy okablowanie łodzi jest zgodne ze standardami dotyczącymi okablowania urządzeń morskich.
Maksymalny pobór energii	512 W przy 12,8 V DC 1024 W przy 25,6 V DC
Częstotliwość bezprzewodowa i moc transmisji	2,4 GHz przy 19,0 dBm (maks.)

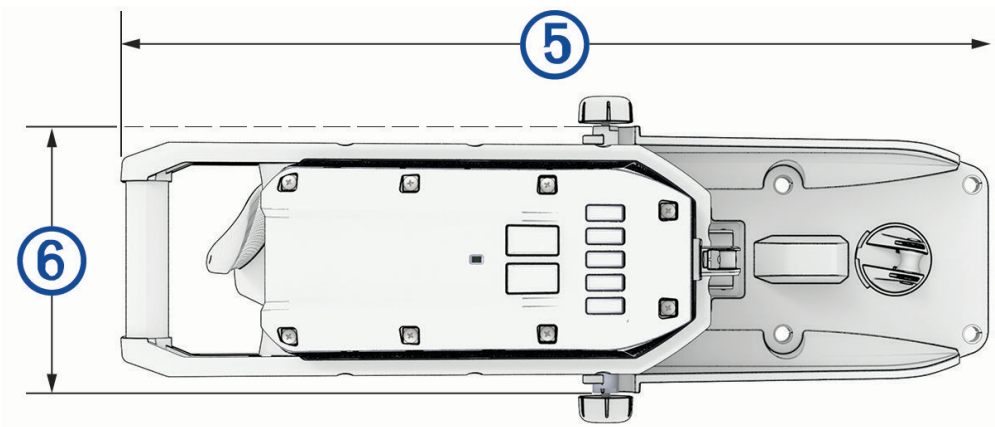
⁵ Odporność na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra na maksymalnie 30 minut.

⁶ Ochrona przed skutkami ciągłego zanurzenia w wodzie na głębokość do 3 metrów.

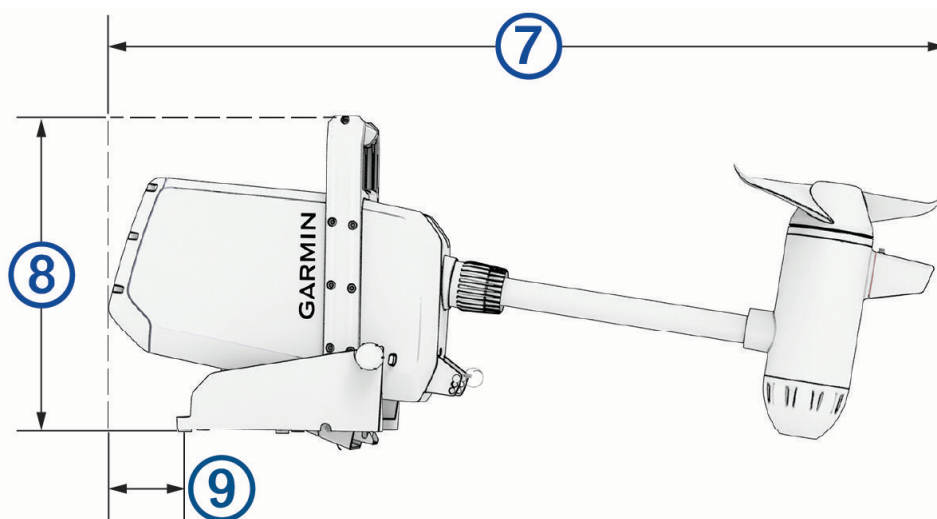
Wymiary



①	431 mm (17 cali)
②	29 mm (1 ¹ / ₈ cala)
③	Min.: 290 mm (11 ³ / ₈ cala) Maks.: 422 mm (16 ⁵ / ₈ cala)
④	Min.: 470 mm (18 ¹ / ₂ cala) Maks.: 602 mm (23 ³ / ₄ cala)



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



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

Informacje o mocy silnika i poborze prądu

W poniższych tabelach przedstawiono zależności dotyczące poziomu mocy, mocy wyjściowej i poboru prądu silnika. Wartości te zostały zebrane w oparciu o konfigurację testową zgodną z normą ISO13342, przy użyciu wysokowydajnej śruby Garmin, na stosunkowo spokojnej wodzie, z silnikiem umieszczonym na tyle głęboko, aby nie dochodziło do wentylacji, oraz z tolerancjami ± 22 N (5 lbf) i ± 5 A. Poziomy napięcia zostały zmierzone na zaciskach przewodu zasilającego silnika trollingowego.

Ustawienie prędkości śruby	Źródło zasilania 12,8 V DC			Źródło zasilania 25,6 V DC		
	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)
20	36,8	163,8	33,9	56	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116	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	129	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
7	9	40	4,3	11,9	53	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8	35,6	1,8
4	5	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	8,9	0,8	2	8,9	0,4
1	1	4,4	0,4	1	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1	4,4	0,7	1	4,4	0,4
-3	2	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	13,3	2,4	4	17,8	1,6
-6	4	17,8	2,8	5	22,2	2,1
-7	4,5	20	3,8	6	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	5

Ustawienie prędkości śruby	Źródło zasilania 12,8 V DC			Źródło zasilania 25,6 V DC		
	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)
-11	8,5	37,8	8,4	11	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	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	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	26,8	119	23,9
-20	20,5	91,2	33,7	27,5	122,3	25,4

UWAGA: Ujemne wartości prędkości śruby odnoszą się do pracy śruby w kierunku przeciwnym do ruchu obrotowego (*Ciąg wsteczny, strona 22*).

Pilot zdalnego sterowania

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	152 × 52 × 32 mm (6 × 2 × 1 ¹ / ₄ cala)
Masa	109 g (3,8 uncji) bez baterii
Materiał	Nylon wzmacniany włóknem szklanym
Typ wyświetlacza	Czytelny w słońcu, transreflektywny Memory-In-Pixel (MIP)
Rozdzielczość wyświetlacza	R240 × 240 pikseli
Rozmiar wyświetlacza (średnica)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ cala)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Typ baterii	2 AA (do nabycia osobno)
Czas działania baterii	240 godzin, standardowe użytkowanie
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 10,0 dBm (nominalna)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7 ⁷
Bezpieczny dystans dla kompasu	15 cm (6 cala)

⁷ Ochrona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i nie dłużej niż 30 minut.

Znacznik MOB

Masa	21,635 g (model czarny) 21,222 g (model biały)
Typ baterii	Litowa bateria pastylkowa CR2032
Temperatura robocza	Od -15°C do 60°C (od 5°F do 140°F)
Bezpieczny dystans dla kompasu	5 cm (1.97 cala)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
Częstotliwość bezprzewodowa i moc transmisji	2,4 GHz przy +8 dBm (nominalna)

Pedały Power Steer

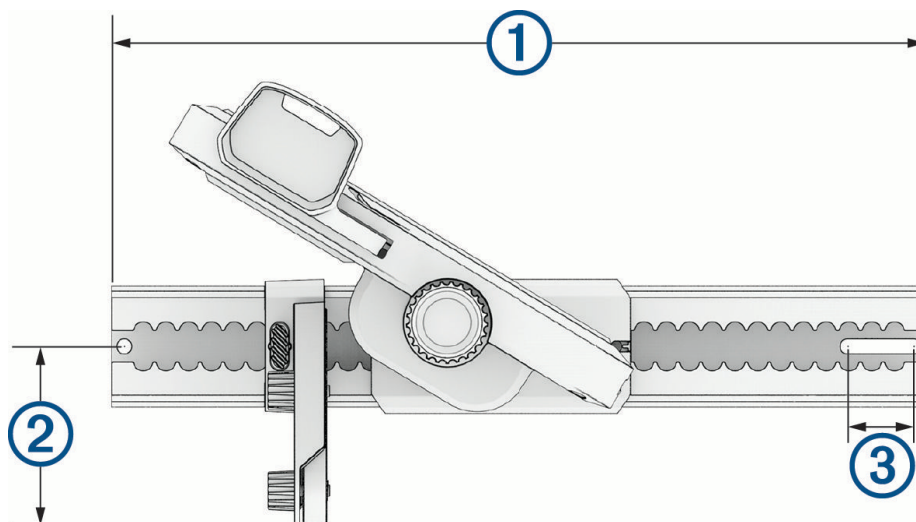
Pedały Power Steer są dołączane tylko do niektórych modeli silnika.

Waga (kompletny system wraz z przewodnikami)	3,08 kg (6,8 funta)
Temperatura robocza	Od -5°C do 40°C (od 23°F do 104°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7 ⁹
Bezpieczna odległość od kompasu	61 cm (24 cale)
Zasilanie	2 baterie typu AA na każdy pedał
Częstotliwość bezprzewodowa i moc transmisji	2,4 GHz przy 9,1 dBm (maks.)

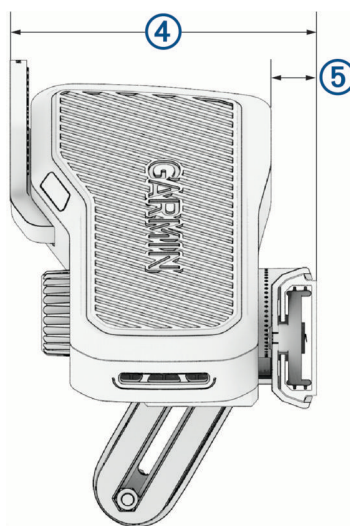
⁸ Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 50 m, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie garmin.com/waterrating.

⁹ Odporność na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra na maksymalnie 30 minut.

Wymiary



①	394 mm (15 ¹ / ₂ cala)
②	Min.: 87 mm (3 ⁷ / ₁₆ cala) (krótkie ramię stabilizatora) Maks.: 196 mm (7 ¹¹ / ₁₆ cala) (długie ramię stabilizatora)
③	32 mm (1 ¹ / ₄ cala)



④	141 mm (5 ⁹ / ₁₆ cala)
⑤	21 mm (1 ³ / ₁₆ cala)

Interfejsy i usługi sieciowe

Urządzenie połączone za pomocą Wi-Fi może korzystać z tych interfejsów i usług sieciowych. Te interfejsy i usługi są domyślnie włączone — nie można ich wyłączyć, ponieważ są one wymagane do prawidłowego działania sprzętu.

- Usługi zastrzeżone Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

UWAGA: Po połączeniu urządzenia do sieci prywatne informacje są synchronizowane z nowo dodanym urządzeniem.

