

**GARMIN**<sup>®</sup>

**FORCE<sup>®</sup> CURRENT**

---

**Руководство пользователя**

© 2025 Garmin Ltd. или подразделения

Все права сохранены. Согласно законодательству о защите авторских прав полное или частичное копирование данного руководства без письменного разрешения компании Garmin не допускается. Компания Garmin оставляет за собой право изменять или улучшать свои продукты и вносить изменения в содержание данного руководства без обязательства уведомлять какое-либо лицо или организацию о таких изменениях или улучшениях. Последние обновления и дополнительные сведения об использовании этого продукта доступны на веб-сайте [www.garmin.com](http://www.garmin.com).

Garmin®, логотип Garmin, ActiveCaptain® и Force® являются товарными знаками компании Garmin Ltd. или ее подразделений, зарегистрированными в США и других странах. Данные товарные знаки запрещено использовать без явного разрешения Garmin.

Wi-Fi® является зарегистрированным товарным знаком Wi-Fi Alliance Corporation.

# Содержание

<b>Важная информация</b> .....	<b>1</b>
<b>Начало работы</b> .....	<b>2</b>
Установка мотора на кронштейн.....	3
Регулировка глубины троллингового мотора.....	4
Проверка зазора гребного винта.....	4
Подключение к источнику питания.....	5
Подъем мотора из воды.....	6
Погружение мотора в воду.....	6
Извлечение мотора из крепления.....	7
Управление.....	8
Индикатор состояния.....	9
Смена гребного винта.....	11
<b>Дистанционное управление</b> .....	<b>12</b>
Экран пульта ДУ .....	14
Навигация в меню .....	15
Включение и выключение гребного винта .....	16
Регулировка скорости мотора.....	16
Управление гребным винтом при частичном погружении в воду.....	17
Рулевое управление троллинговым мотором вручную.....	17
Управление жестами.....	17
Использование управления жестами для руления.....	17
Использование управления жестами для корректировки курса.....	18
Использование управления жестами для корректировки положения судна.....	18
Установка батарей в пульт ДУ .....	18
Прикрепление ремешка.....	18
Калибровка пульта ДУ .....	19
Сопряжение с пультом ДУ .....	19
Сопряжение с дополнительным пультом ДУ .....	19
<b>Автопилот</b> .....	<b>20</b>
Калибровка компаса троллингового мотора.....	21
Прием GPS-сигнала.....	21
Настройка чувствительности автопилота.....	21
Управление скоростью.....	21
Удержание местоположения.....	22
Функция удержания курса.....	22
Изменение режима Heading Hold.....	22
Навигация.....	23
Приостановка и возобновление навигации.....	23
Остановка навигации.....	23
<b>Обратная тяга</b> .....	<b>23</b>
Переключение между режимами прямой и обратной тяги .....	24
<b>Маршрутные точки</b> .....	<b>24</b>
Создание маршрутной точки .....	24
Навигация к маршрутной точке .....	24
Просмотр информации о маршрутной точке .....	24
Изменение имени маршрутной точки .....	24
Удаление маршрутной точки .....	25
<b>Маршруты</b> .....	<b>25</b>
Навигация по маршруту .....	25
Просмотр сведений о маршруте .....	25
Изменение имени маршрута .....	25
Удаление маршрута .....	26
<b>Треки</b> .....	<b>26</b>
Сохранение активного трека .....	26
Очистка активного трека .....	26
Навигация к началу активного трека .....	26
Навигация по сохраненному треку .....	26
Просмотр сведений о сохраненных треках .....	27
Изменение имени сохраненного трека .....	27
Удаление сохраненного трека .....	27
<b>Настройки</b> .....	<b>27</b>

Настройки троллингового мотора..	27	Требования и график технического обслуживания.....	40
Настройки беспроводной сети.....	28	Замена троса.....	41
Настройки управления		Установка тяговой ручки троса...	42
аккумулятором.....	28	Проверка протекторных анодов.....	43
Настройки пульта ДУ .....	28		
Настройки подсветки.....	29		
<b>Подключение к мобильному устройству с помощью приложения ActiveCaptain .....</b>	<b>29</b>	<b>Технические характеристики.....</b>	<b>44</b>
<b>Подключение к картплоттеру.....</b>	<b>29</b>	Троллинговый мотор.....	44
<b>Подключение к часам Garmin.....</b>	<b>30</b>	Размеры.....	45
<b>Обновления программного обеспечения.....</b>	<b>30</b>	Информация о тяге мотора и потреблении тока .....	46
Обновление программного обеспечения с помощью приложения ActiveCaptain.....	31	Пульт ДУ .....	48
<b>Метка ЧЗБ.....</b>	<b>32</b>	Жетон ЧЗБ .....	49
Прикрепление браслета или карабина.....	33	Педали Power Steer.....	49
Включение и выключение жетона ЧЗБ .....	33	Размеры.....	50
Сопряжение жетона ЧЗБ с троллинговым мотором		Сетевые интерфейсы и службы.....	51
Force Current.....	34		
Обход жетона ЧЗБ.....	34		
Замена батареи жетона ЧЗБ .....	35		
<b>Педали Power Steer.....</b>	<b>35</b>		
Крепление педалей к направляющим.....	36		
Управление с помощью педалей.....	37		
Инвертирование реакции рулевого управления.....	38		
Использование рычагов на педали.....	38		
Изменение функций рычагов педалей .....	38		
Сопряжение педалей.....	38		
Установка батарей в педали.....	39		
Индикатор состояния.....	39		

# Важная информация

## ⚠ ОСТОРОЖНО

Сведения о безопасности и другую важную информацию см. в руководстве *Правила техники безопасности и сведения об устройстве*, которое находится в упаковке изделия.

Перед транспортировкой каяка обязательно снимите с него троллинговый мотор. Транспортировка каяка с троллинговым мотором на креплении может привести к несчастному случаю и стать причиной травмы и повреждения изделий.

Не запускайте двигатель, если гребной винт не находится в воде. Контакт с вращающимся гребным винтом может привести к тяжелой травме.

Не используйте мотор в местах, где вы или другие люди в воде могут соприкоснуться с вращающимся гребным винтом, так как это может привести к тяжелой травме.

Будьте осторожны при использовании троллингового мотора вблизи потенциально опасных участков на воде, например деревьев, рифов, причалов, свай и других судов.

Во избежание получения серьезных травм или летального исхода всегда отключайте мотор от аккумулятора перед началом работы с гребным винтом, приводным мотором гребного винта, электрическими соединениями или блоками электронных компонентов.

Всегда берите с собой на каяк весло, чтобы избежать непредвиденной ситуации с внезапным перебоем питания или иной неисправностью троллингового мотора на воде.

При использовании троллингового мотора для реверса каяка может произойти непреднамеренное руление, связанное с тем, что мотор выбрасывает воду в направлении корпуса каяка. Будьте бдительны и следите за окружением, используя мотор для реверса каяка, чтобы избежать возможной травмы или повреждения изделий из-за их непреднамеренного столкновения.

## ⚠ ВНИМАНИЕ

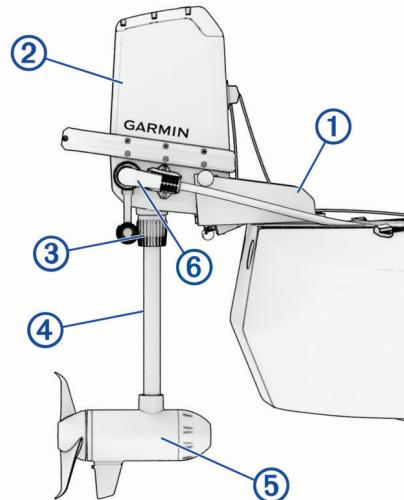
При транспортировке троллингового мотора всегда используйте ручку на задней стороне корпуса системы рулевого управления и следите за приводным двигателем гребного винта и самим гребным винтом во избежание травм или повреждения имущества.

Перед тем, как заходить на каяк или сходить с него, убедитесь, что мотор находится в поднятом положении. Случайная активация мотора при заходе или сходе с каяка может привести к травму или повреждению изделий.

## УВЕДОМЛЕНИЕ

Троллинговый мотор Force Current следует использовать с высокомощным гребным винтом только на открытой воде. При использовании высокомощного гребного винта в условиях мелководья существует повышенный риск повреждения гребного винта, если мотор столкнется с препятствием под водой.

## Начало работы



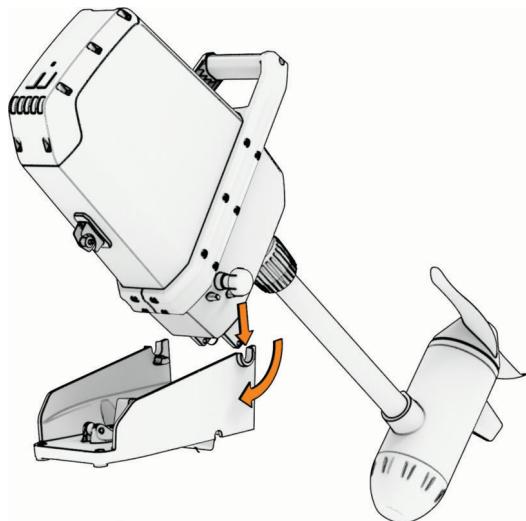
①	Держатель
②	Система рулевого управления
③	Регулировочное кольцо
④	Вал
⑤	Приводной мотор гребного винта
⑥	Разъем кабеля питания

## Установка мотора на кронштейн

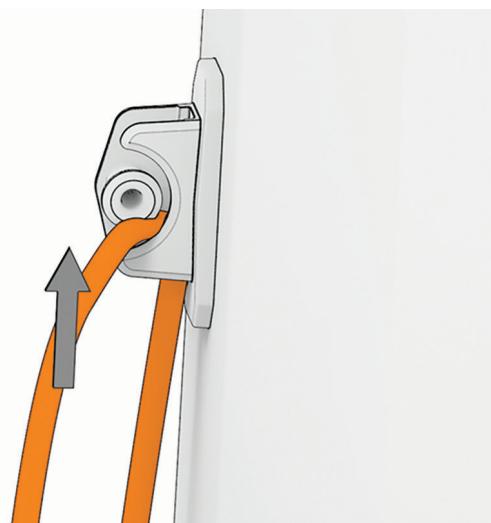
### **⚠ ВНИМАНИЕ**

При транспортировке троллингового мотора всегда используйте ручку на задней стороне корпуса системы рулевого управления и следите за приводным двигателем гребного винта и самим гребным винтом во избежание травм или повреждения имущества.

- 1 При необходимости ослабьте поворотные ручки с обеих сторон троллингового мотора.
- 2 Опустите мотор на кронштейн под углом примерно 45 градусов так, чтобы совместить поворотные ручки на моторе с поворотными креплениями на кронштейне.



- 3 Поверните мотор в вертикальное положение.
- 4 Затяните ручки с обеих сторон мотора до упора.
- 5 Частично проденьте трос в проушину в передней части системы рулевого управления мотора, а затем протяните трос через нее вверх.



## Регулировка глубины троллингового мотора

### ОСТОРОЖНО

Перед установкой глубины мотора убедитесь, что для гребного винта оставлен достаточный зазор по всей амплитуде поворота вала мотора ([Проверка зазора гребного винта, стр. 4](#)).

- 1 Ослабьте кольцо в основании корпуса системы рулевого управления.



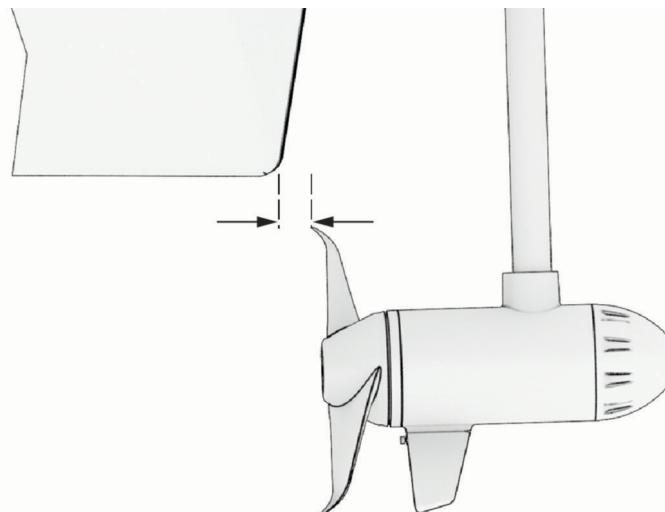
- 2 Поднимите или опустите троллинговый мотор.
- 3 После установки мотора на требуемую глубину затяните кольцо в основании корпуса системы рулевого управления.

## Проверка зазора гребного винта

### ОСТОРОЖНО

Перед включением троллингового мотора убедитесь, что между гребным винтом и корпусом оставлен достаточный зазор по всей амплитуде поворота вала мотора. Установка мотора с недостаточным зазором между гребным винтом и корпусом может привести к травмам и повреждению изделия в случае контакта гребного винта с корпусом.

- 1 Вручную поворачивайте вал мотора гребного винта на 360 градусов, чтобы убедиться в достаточном зазоре.



- 2 При необходимости отрегулируйте глубину мотора, чтобы обеспечить достаточный зазор между гребным винтом и корпусом ([Регулировка глубины троллингового мотора, стр. 4](#)).

## Подключение к источнику питания

### **⚠ ОСТОРОЖНО**

Во избежание возможных тяжелых травм или повреждения имущества перед подключением кабеля питания от троллингового мотора автоматический выключатель должен находиться в выключенном положении.

Положительный (+) провод кабеля питания необходимо подключить через автоматический выключатель или предохранитель, рассчитанный на непрерывную подачу тока силой 40 А.

Подключение этого провода к источнику питания без автоматического выключателя или предохранителя может привести к короткому замыканию и, как следствие, к перегреву и возгоранию.

### **УВЕДОМЛЕНИЕ**

Троллинговый мотор Force Current необходимо подключить к аккумулятору с напряжением 12 или 24 В пост. тока. Подключение мотора к источнику питания с другим напряжением может привести к ухудшению рабочих характеристик или повреждению устройства.

- 1 Подключите кабель питания троллингового мотора к аккумулятору, проложив красный (+) провод через автоматический выключатель, рассчитанный на непрерывную подачу тока силой 40 А.
- 2 Поверните защитную крышку на разъеме питания троллингового мотора на четверть оборота против часовой стрелки, чтобы открыть разъем питания.
- 3 Вставьте разъем кабеля питания до упора, надавив на него. Кабель должен быть расположен примерно параллельно каяку.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** перед подключением кабеля питания к мотору убедитесь, что стопорное кольцо на разъеме кабеля питания находится в положении разблокировки.

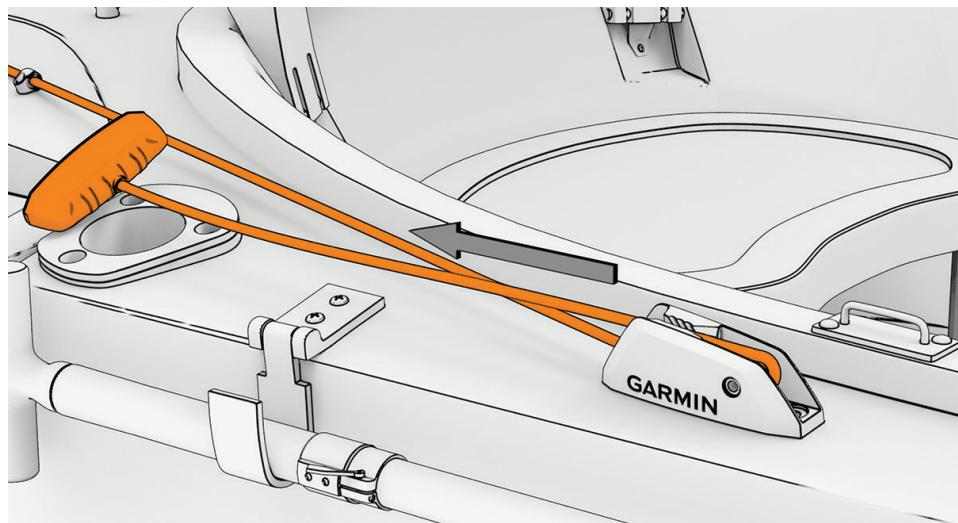


Фиксирующий зажим кабеля питания упирается в держатель на корпусе мотора.

- 4 Поверните стопорное кольцо на разъеме кабеля питания на четверть оборота по часовой стрелке, чтобы зафиксировать его.

## Подъем мотора из воды

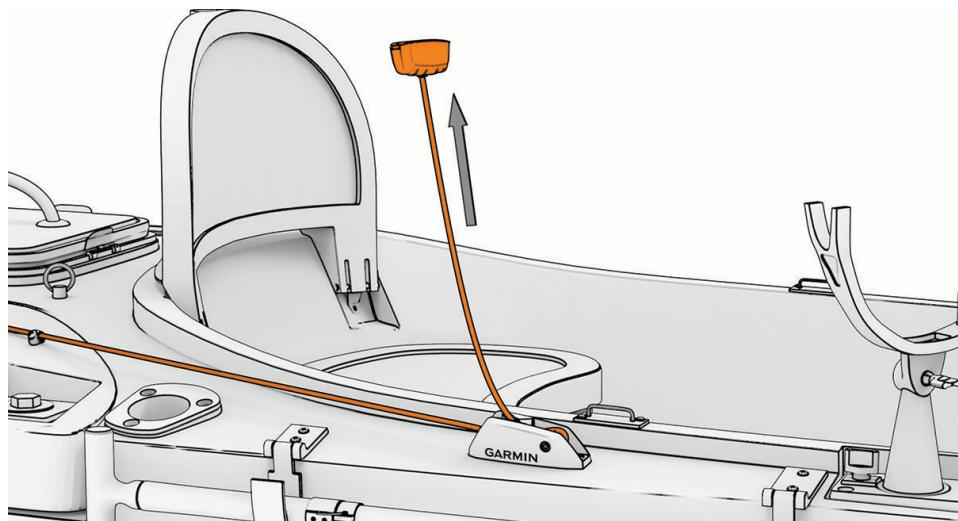
- 1 Потяните за ручку троса по направлению к мотору, чтобы поднять приводной мотор гребного винта из воды.
- 2 Опустите трос так, чтобы он зафиксировался в зажиме, и осторожно ослабьте натяжение.



Трос надежно закреплен в зажиме и удерживает мотор в поднятом положении.

## Погружение мотора в воду

- 1 Потяните за ручку вверх и назад, чтобы отсоединить трос от зажима.



- 2 Осторожно ослабьте натяжение троса, чтобы опустить приводной мотор гребного винта в воду до упора.

Зашелка крепления захватит стопорный штифт и зафиксирует мотор в погруженном положении.

## Извлечение мотора из крепления

Перед извлечением мотора из крепления необходимо выключить автоматический выключатель и отсоединить кабель питания от мотора.

Перед извлечением мотора из крепления необходимо перевести его в погруженное положение ([Погружение мотора в воду, стр. 6](#)) или отсоединить трос от зажима и поддерживать мотор за ручку на задней стороне корпуса системы рулевого управления.

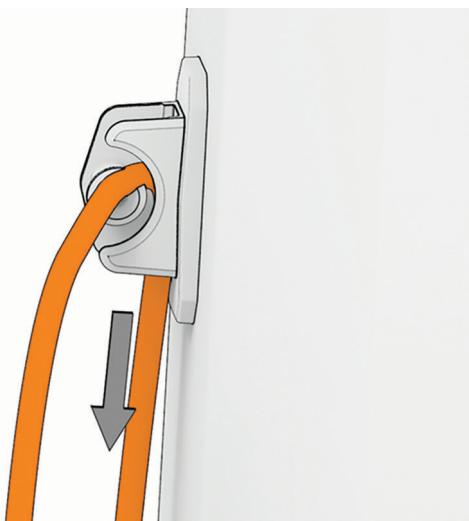
### ОСТОРОЖНО

Перед транспортировкой каяка обязательно снимите с него троллинговый мотор. Транспортировка каяка с троллинговым мотором на креплении может привести к несчастному случаю и стать причиной травмы и повреждения изделий.

### ВНИМАНИЕ

При транспортировке троллингового мотора всегда используйте ручку на задней стороне корпуса системы рулевого управления и следите за приводным двигателем гребного винта и самим гребным винтом во избежание травм или повреждения имущества.

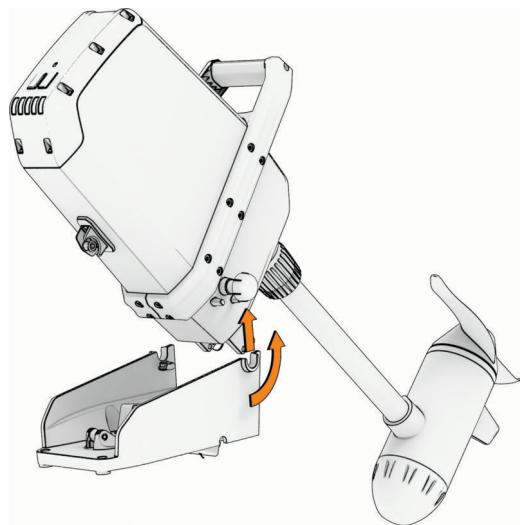
- 1 Частично вытяните верхнюю часть троса из открытой стороны проушины в передней части системы рулевого управления мотора, а нижнюю часть троса потяните вниз, пока он не высокользнет из проушины.



- 2 Выкрутите ручки с обеих сторон мотора до упора.

**3** С помощью ручки на задней стороне корпуса наклоните мотор вверх под углом примерно 45 градусов.

Если мотор находится в погруженном положении, то перед тем, как наклонять его, необходимо потянуть трос вверх, чтобы освободить защелку крепления.



**4** Снимите мотор с крепления, держа его обеими руками.

## Управление

Вы можете управлять всеми функциями троллингового мотора с помощью пульта ДУ, входящего в комплект поставки ([Дистанционное управление, стр. 12](#)).

Помимо пульта ДУ некоторыми функциями троллингового мотора Force Current можно управлять с помощью любого из следующих устройств:

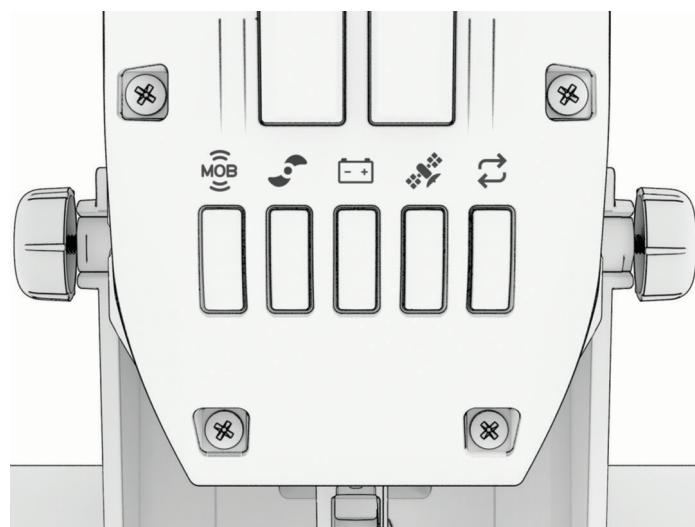
- педали Power Steer, входящие в комплект поставки некоторых моделей ([Педали Power Steer, стр. 35](#)).
- мобильное устройство с приложением ActiveCaptain® ([Подключение к мобильному устройству с помощью приложения ActiveCaptain, стр. 29](#)).
- совместимый картплоттер Garmin® ([Подключение к картплоттеру, стр. 29](#)).<sup>1</sup>
- совместимые часы Garmin ([Подключение к часам Garmin, стр. 30](#)).

Подробные сведения об управлении троллинговым мотором с помощью часов или картплоттера см. в Руководстве пользователя конкретного устройства.

<sup>1</sup> Некоторые картплоттеры ECHOMAP™ Ultra и ECHOMAP UHD, которые больше не получают обновления ПО, не поддерживают некоторые функции троллингового мотора Force Current. Для начальной настройки необходимо использовать пульт ДУ троллингового мотора.

## Индикатор состояния

Светодиодные индикаторы состояния на верхней панели троллингового мотора указывают на состояние мотора.



	<p>Жетон «Человек за бортом» (ЧЗБ) (<i>Метка ЧЗБ, стр. 32</i>):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит зеленым: жетон ЧЗБ подключен.</li> <li>Мигает красным: соединение с жетоном ЧЗБ потеряно. Гребной винт отключен.</li> </ul> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> после восстановления соединения с жетоном ЧЗБ, прежде чем включать гребной винт, необходимо нажать кнопку  на жетоне ЧЗБ, либо закрыть уведомление на пульте ДУ или на подключенном картплоттере.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит красным: жетон ЧЗБ не подключен. Гребной винт отключен.</li> <li>Мигает желтым: жетон ЧЗБ не подключен, и включен MOB Tag Override Mode. Гребной винт не отключен (<i>Обход жетона ЧЗБ, стр. 34</i>).</li> </ul>
	<p>Состояние гребного винта и автопилота:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит зеленым: гребной винт включен.</li> <li>Мигает зеленым: включен режим автопилота.</li> <li>Выключен: гребной винт выключен.</li> </ul>
	<p>Состояние аккумулятора:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит зеленым: высокий уровень заряда аккумулятора.</li> <li>Ровно горит желтым: средний уровень заряда аккумулятора.</li> <li>Ровно горит красным: низкий уровень заряда аккумулятора.</li> <li>Мигает красным: критически низкий уровень заряда аккумулятора.</li> </ul> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> по умолчанию индикатор уровня заряда аккумулятора оптимизирован под литий-железо-фосфатные аккумуляторы (<i>Настройки управления аккумулятором, стр. 28</i>).</p>
	<p>Состояние GPS:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит зеленым: мотор принимает хороший сигнал GPS.</li> <li>Ровно горит желтым: мотор принимает слабый сигнал GPS.</li> <li>Ровно горит красным: мотор не принимает сигнал GPS.</li> </ul>
	<p>Состояние</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Ровно горит зеленым: нет ошибок.</li> <li>Ровно горит синим: мотор находится в режиме сопряжения.</li> <li>Ровно горит красным: произошла ошибка<sup>2</sup>.</li> <li>Мигает красным: произошла критическая ошибка.</li> </ul>
Все	Попеременно мигает зеленым: выполняется установка обновления ПО мотора, пульта ДУ или педалей.

<sup>2</sup> После устранения ошибки может потребоваться выключить и снова включить мотор, чтобы сбросить красный индикатор ошибки.

## Смена гребного винта

### ОСТОРОЖНО

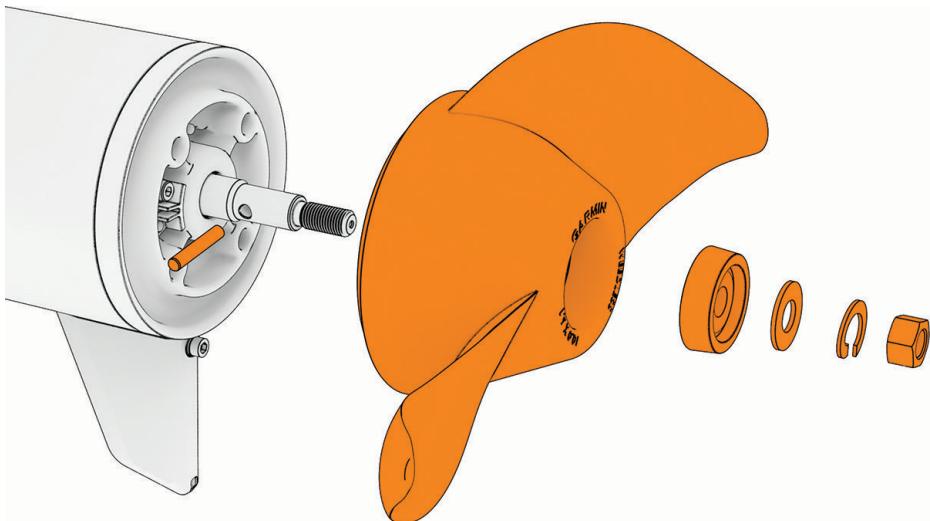
Во избежание получения серьезных травм или летального исхода всегда отключайте мотор от аккумулятора перед началом работы с гребным винтом.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Троллинговый мотор Force Current следует использовать с высокомощным гребным винтом только на открытой воде. При использовании высокомощного гребного винта в условиях мелководья существует повышенный риск повреждения гребного винта, если мотор столкнется с препятствием под водой.

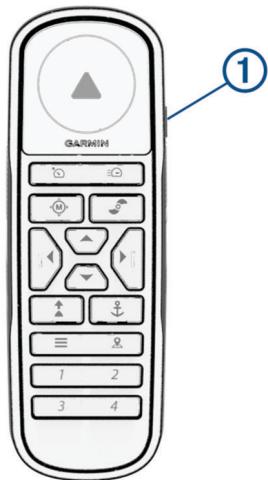
В комплект троллингового мотора Force Current входят высокоэффективный гребной винт и гребной винт, устойчивый к засорению водорослями. При замене гребного винта выполните следующие действия.

- 1 С помощью торцевого ключа на 15 мм (9/16 дюйма) открутите гайку, удерживающую гребной винт.



- 2 Снимите гребной винт и отложите в сторону стопорную шайбу, плоскую шайбу и жертвенный анод.
- 3 Убедитесь, что штифт в вале мотора гребного винта на месте и при необходимости замените его.
- 4 Установите новый гребной винт.
- 5 Установите анод, плоскую шайбу, стопорную шайбу и гайку обратно на приводной вал гребного винта.
- 6 С помощью торцевого ключа на 15 мм (9/16 дюйма) затяните гайку до 16,27 Н·м (12 фунтов-сила на фут), чтобы зафиксировать гребной винт.

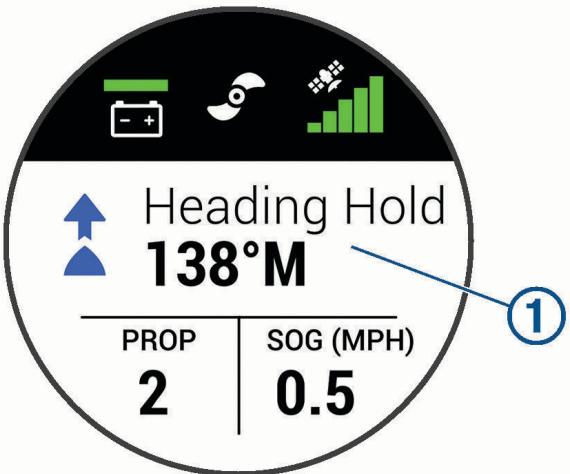
## Дистанционное управление



Кнопка	Описание
 ①	Удерживайте, чтобы включить или выключить пульт ДУ.
	Нажмите, чтобы включить круиз-контроль на текущей скорости относительно грунта (SOG) ( <a href="#">Управление скоростью, стр. 21</a> ). Нажмите еще раз для отключения круиз-контроля и возврата в режим ручного управления скоростью.
	Нажмите дважды, чтобы включить гребной винт и установить его на полную скорость. Нажмите еще раз, чтобы вернуться к предыдущей скорости и состоянию гребного винта.
	Нажмите для перехода к ручному управлению ( <a href="#">Рулевое управление троллинговым мотором вручную, стр. 17</a> ). Удерживайте для управления с помощью жестов ( <a href="#">Использование управления жестами для рулевого управления, стр. 17</a> ).
	Нажмите один раз, чтобы включить или выключить гребной винт ( <a href="#">Включение и выключение гребного винта, стр. 16</a> ). Нажмите дважды, чтобы выключить любую функцию автопилота (если она включена), остановить гребной винт и переключиться между прямой и обратной тягой ( <a href="#">Обратная тяга, стр. 23</a> ).
	Нажмите для навигации в меню ( <a href="#">Навигация в меню, стр. 15</a> ). Находясь в меню, нажмите  , чтобы выбрать пункт меню, затем нажмите  , чтобы вернуться назад без сохранения изменений. В положении блокировки якоря нажмите для сдвига позиции блокировки якоря вперед, назад, влево или вправо с шагом 1,5 м (5 футов).
	В режиме удержания курса или ручного управления нажмайте  и  для пошаговых поворотов на один градус или удерживайте эти кнопки для рулевого управления с шагом в пять градусов.
	Нажмайтe  и  для пошагового изменения скорости или удерживайте эти кнопки для непрерывного изменения скорости. Когда скорость установлена на ноль, нажмайтe  для переключения на обратную тягу ( <a href="#">Обратная тяга, стр. 23</a> ).
	Нажмите для включения режима удержания курса. Функция удержания курса использует троллинговый мотор для поддержания текущего курса ( <a href="#">Функция удержания курса, стр. 22</a> ). Нажмите еще раз, чтобы выключить удержание курса, остановить гребной винт и возобновить ручное управление. Удерживайте, чтобы установить режим удержания курса наведением пульта ДУ ( <a href="#">Управление жестами, стр. 17</a> ).
	Нажмите, чтобы включить блокировку якоря. Блокировка якоря использует троллинговый мотор для удержания текущего положения ( <a href="#">Удержание местоположения, стр. 22</a> ). Нажмите еще раз, чтобы отключить блокировку якоря и вернуться в предыдущий режим рулевого управления. Удерживайте для сдвига позиции блокировки якоря наведением пульта ДУ ( <a href="#">Использование управления жестами для корректировки положения судна, стр. 18</a> ).
	Нажмите, чтобы открыть меню. Нажмите для выхода из меню.

Кнопка	Описание
	Нажмите, чтобы отметить маршрутную точку.
C 1 по 4	Нажмите, чтобы открыть ярлык для картплоттера Garmin, назначенного соответствующей кнопке. <sup>3</sup>

## Экран пульта ДУ



<sup>3</sup> Требуется подключение к совместимому картплоттеру Garmin. Инструкции см. в руководстве пользователя картплоттера.

1	<p>Показывает рабочее состояние троллингового мотора. Например, в режиме ручного управления отображается Manual, а при включенном удержании курса отображается Heading Hold, а также заданная точка фиксации курса в градусах.</p>
	<p>Показывает состояние батареи троллингового мотора. Зеленый: нормальное напряжение батареи мотора. Желтый: среднее напряжение батареи мотора. Красный: низкое напряжение батареи мотора. Мигающий красный: критически низкое напряжение батареи мотора.</p> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> по умолчанию индикатор уровня батареи оптимизирован под литий-железо-фосфатные батареи (<a href="#">Настройки управления аккумулятором, стр. 28</a>).</p> <p><b>СОВЕТ.</b> вы можете изменить режим отображения состояния батареи троллингового мотора, чтобы вместо значка отображалось напряжение (<a href="#">Настройки троллингового мотора, стр. 27</a>).</p> <p>Уровень заряда батареи пульта ДУ можно посмотреть, нажав .</p>
	<p>Показывает состояние гребного винта. Белый и вращающийся: гребной винт обеспечивает прямую тягу. Красный и вращающийся: гребной винт обеспечивает обратную тягу.<sup>4</sup> Не вращается: гребной винт включен, скорость установлена на ноль. Не отображается: гребной винт выключен.</p>
	<p>Показывает уровень сигнала GPS троллингового мотора.</p>
PROP	<p>Показывает уровень скорости вращения гребного винта (<a href="#">Регулировка скорости мотора, стр. 16</a>).</p> <p>Когда гребной винт активно обеспечивает обратную тягу, уровень скорости отображается красным цветом.<sup>4</sup></p> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> скорость вращения гребного винта не отображается, когда мотор использует круиз-контроль.</p>
SOG	<p>Показывает измеренную скорость относительно грунта (SOG).</p>

## Навигация в меню

Для навигации в меню на пульте ДУ можно использовать меню и кнопки со стрелками.

- Чтобы открыть меню, нажмите .
- Для перемещения между различными пунктами меню нажмайте  и .
- Чтобы выбрать пункт меню, нажмите .
- Для возврата к предыдущему пункту меню нажмите .
- Чтобы выйти из меню, нажмите , или нажмите <img alt="left arrow icon" data-bbox="548 163 578 188/> до тех пор, пока не появится главный экран.

<sup>4</sup> При обратной тяге мотор работает громче, создает меньшую тягу и менее эффективен, чем при прямой тяге.

## Включение и выключение гребного винта

### ОСТОРОЖНО

Не используйте мотор в местах, где вы или другие люди в воде могут соприкоснуться с вращающимся гребным винтом, так как это может привести к тяжелой травме.

Не запускайте двигатель, если гребной винт не находится в воде. Контакт с вращающимся гребным винтом может привести к тяжелой травме.

- 1 При необходимости погрузите троллинговый мотор в воду ([Погружение мотора в воду, стр. 6](#)).

**ПРИМЕЧАНИЕ.** гребной винт не включается, когда троллинговый мотор поднят из воды.

- 2 На пульте ДУ нажмите  , чтобы включить винт.

- 3 Нажмите  еще раз, чтобы выключить винт.

## Регулировка скорости мотора

Чтобы увеличить или уменьшить скорость, на пульте ДУ нажмите  или .

В ручном режиме скорость вращения гребного винта, отображаемая в поле PROP на экране пульта ДУ, увеличится или уменьшится соответствующим образом.

В режиме круиз-контроля текущая целевая скорость на экране пульта ДУ троллингового мотора увеличится или уменьшится соответствующим образом.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** в ручном режиме увеличение или уменьшение скорости с помощью пульта ДУ не приводит к автоматическому включению гребного винта. Для включения гребного винта необходимо нажать кнопку  на пульте ДУ.

## Переключение на максимальную скорость

- 1 На пульте ДУ дважды нажмите .

Скорость вращения гребного винта троллингового мотора быстро увеличится до максимальной.

- 2 Нажмите  для возврата к предыдущей скорости гребного винта.

**СОВЕТ.** при работе на максимальной скорости можно нажать кнопку  на пульте ДУ, чтобы медленно снизить скорость гребного винта.

## Управление гребным винтом при частичном погружении в воду

### ⚠ ОСТОРОЖНО

Не запускайте двигатель, если гребной винт не находится в воде. Контакт с вращающимся гребным винтом может привести к тяжелой травме.

Управлять гребным винтом троллингового мотора при частичном погружении в воду можно только в определенных ситуациях, например при пересечении линий водорослей или подводных препятствий. В противном случае вы или кто-то другой могут соприкоснуться с вращающимся гребным винтом, что может привести к тяжелой травме.

### ⚠ ВНИМАНИЕ

Перед частичным подъемом мотора из воды необходимо нажать  на пульте ДУ, чтобы убедиться, что мотор находится в ручном режиме. Подъем из воды мотора, работающего в режиме автопилота, может привести к непредсказуемому движению мотора или каяка и стать причиной травмы или повреждения изделий.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Троллинговый мотор Force Current следует использовать с высокомощным гребным винтом только на открытой воде. При использовании высокомощного гребного винта в условиях мелководья существует повышенный риск повреждения гребного винта, если мотор столкнется с препятствием под водой.

- 1 Когда троллинговый мотор погружен в воду, медленно потяните за тяговую ручку троса, чтобы поднять мотор, пока он не окажется в положении, необходимом для прохода над водорослями или препятствием.  
Если поднять мотор из воды слишком высоко, гребной винт автоматически отключится.
- 2 Включите гребной винт и установите скорость вращения, необходимую для прохождения судна над препятствием.
- 3 Когда вы преодолеете препятствие, медленно погрузите мотор обратно в воду.

## Рулевое управление троллинговым мотором вручную

В ручном режиме можно при необходимости регулировать направление и скорость хода.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** при включении троллингового мотора он по умолчанию находится в ручном режиме.

- 1 При необходимости нажмите .
- 2 Нажмите  и  для руления.

**СОВЕТ.** для руления также можно использовать управление жестами ([Использование управления жестами для руления, стр. 17](#)).

## Управление жестами

Можно наводить или передвигать пульт ДУ для взаимодействия с троллинговым мотором. Прежде чем использовать управление жестами, необходимо выполнить калибровку компасов троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)) и пульта ДУ ([Калибровка пульта ДУ, стр. 19](#)).

## Использование управления жестами для руления

Можно поворачивать мотор, наводя на него пульт ДУ.

- 1 При необходимости включите гребной винт ([Включение и выключение гребного винта, стр. 16](#)).
- 2 Удерживайте нажатой кнопку .
- 3 Удерживая , направьте пульт влево или вправо, чтобы повернуть судно налево или направо.
- 4 Отпустите , чтобы завершить поворот.

## Использование управления жестами для корректировки курса

Можно перемещать пульт ДУ для корректировки курса ([Функция удержания курса, стр. 22](#)).

- 1 При необходимости включите гребной винт ([Включение и выключение гребного винта, стр. 16](#)).
- 2 Удерживайте нажатой кнопку .
- 3 Направьте пульт ДУ в том направлении, куда необходимо вести курс.
- 4 Отпустите , чтобы задать курс.

## Использование управления жестами для корректировки положения судна

При использовании функции блокировки якоря можно передвигать пульт ДУ для корректировки положения судна ([Удержание местоположения, стр. 22](#)).

- 1 Нажмите и удерживайте .
- 2 Направьте пульт ДУ в том направлении, куда необходимо переместиться.  
Положение вашего судна изменяется на 1,5 м (5 футов) в направлении, в котором вы указываете.
- 3 Отпустите .
- 4 Повторяйте эту процедуру до тех пор, пока не переместитесь в нужное положение.

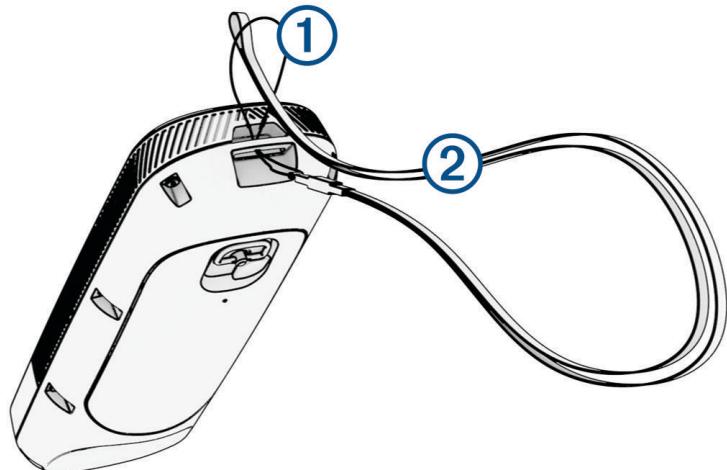
## Установка батарей в пульт ДУ

Пульт ДУ работает от двух батарей типа АА (не входят в комплект). Для обеспечения оптимальных результатов рекомендуется использовать литиевые элементы питания.

- 1 Поверните D-образное кольцо против часовой стрелки и потяните за него, чтобы снять крышку.
- 2 Установите две батареи типа АА, соблюдая полярность.
- 3 Установите на место крышку отсека для элементов питания и поверните D-образное кольцо по часовой стрелке.

## Прикрепление ремешка

- 1 Начиная с задней панели пульта ДУ, вденьте петельку ремешка  в отверстие.



- 2 Пропустите другой конец ремешка  сквозь петельку и затяните.
- 3 Если необходимо, наденьте ремешок на шею или на запястье, чтобы закрепить его во время использования.

# Калибровка пульта ДУ

## УВЕДОМЛЕНИЕ

Калибровку электронного компаса нужно проводить вне помещения. Для более высокой точности не стойте близко к объектам, влияющим на магнитное поле, например транспортным средствам, зданиям и линиям электропередач.

Перед использованием управления жестами необходимо выполнить калибровку компаса пульта ДУ. Если после калибровки функция управления жестами работает неправильно, можно повторить этот процесс столько раз, сколько необходимо.

- 1 Выберите  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Нажмите **Start** и следуйте инструкциям на экране.

## Сопряжение с пультом ДУ

Пульт ДУ сопряжен с троллинговым мотором на заводе-изготовителе. Если требуется повторное сопряжение, выполните следующие действия.

- 1 Включите троллинговый мотор.
- 2 Трижды нажмите  на троллинговом моторе, чтобы перейти в режим сопряжения. При поиске соединения светодиодный индикатор состояния  на троллинговом моторе горит синим.
- 3 Расположите пульт ДУ в пределах 1 м (3 футов) от троллингового мотора.
- 4 Включите пульт ДУ.
- 5 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**. Через несколько секунд на пульте ДУ появится сообщение **Pairing Complete**.

## Сопряжение с дополнительным пультом ДУ

К троллинговому мотору можно одновременно подключить до двух пультов ДУ.

Для сопряжения второго пульта ДУ выполните указанные ниже действия, используя первый подключенный пульт ДУ.

- 1 Включите троллинговый мотор.
- 2 На пульте ДУ, с которым уже выполнено сопряжение, выберите  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Переместите дополнительный пульт ДУ на расстояние не более 1 м (3 футов) от панели отображения троллингового мотора.
- 4 Включите дополнительный пульт ДУ.
- 5 На дополнительном пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**. На первом пульте ДУ появится сообщение **Device Found**. Через несколько секунд на втором пульте ДУ появится сообщение **Pairing Complete**.

# Автопилот

## ⚠ ОСТОРОЖНО

Вы несете ответственность за безопасность при навигации и надлежащее управление судном. Функции автопилота для троллингового мотора – это инструменты, расширяющие возможности управления судном. Они не освобождает от ответственности за обеспечение безопасности при управлении судном. Во время навигации избегайте опасных участков и не оставляйте управление мотором без присмотра.

Перед тем как активировать функцию автопилота, убедитесь, что мотор опущен и полностью готов к активации, а защелка крепления закрыта. Активация функции автопилота перед фиксацией и опусканием мотора может привести к непредсказуемому движению каяка, что может стать причиной травмы или повреждения изделий.

Практикуйтесь в использовании функций автопилота во время штиля в открытом и безопасном водном пространстве.

## ⚠ ВНИМАНИЕ

При использовании функций автопилота будьте готовы к внезапным остановкам, ускорению и поворотам.

Троллинговый мотор Force Current поддерживает такие функции автопилота, как следование по заранее запланированному маршруту, удержание курса и удержание местоположения.

Перед использованием функций автопилота необходимо выполнить калибровку компаса троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)). Для активации режима автопилота необходимо наличие сигнала GPS ([Прием GPS-сигнала, стр. 21](#)).

Вы можете активировать все режимы автопилота и управлять ими с помощью пульта ДУ, входящего в комплект поставки ([Дистанционное управление, стр. 12](#)). Вы можете управлять некоторыми функциями автопилота с помощью других совместимых устройств ([Управление, стр. 8](#)).

**СОВЕТ.** в некоторых ситуациях режимы автопилота могут создавать турбулентность выше ожидаемой. Вы можете скорректировать настройки чувствительности автопилота, чтобы подстроить ее под различные условия ([Настройка чувствительности автопилота, стр. 21](#)).

Force Current поддерживает следующие функции автопилота:

**Круиз-контроль:** мотор автоматически регулирует скорость вращения гребного винта для поддержания заданной скорости ([Управление скоростью, стр. 21](#)).

**Блокировка якоря:** мотор автоматически поворачивается и вращает гребной винт для сохранения вашего положения ([Удержание местоположения, стр. 22](#)).

**Режим удержания курса:** мотор автоматически управляет судном, удерживая его на одном курсе ([Функция удержания курса, стр. 22](#)).

**Движение по маршруту:** мотор может автоматически поворачиваться и вращать гребной винт для навигации к маршрутной точке, по курсу или вдоль трека ([Навигация, стр. 23](#)).

## Калибровка компаса троллингового мотора

Перед калибровкой компаса троллингового мотора необходимо вывести каяк на открытое пространство в тихой воде, где достаточно места для маневрирования по кругу.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Калибровка компаса троллингового мотора в условиях неспокойной воды и ветра может отрицательно повлиять на работу автопилота.

- 1 Убедитесь, что троллинговый мотор погружен в воду ([Погружение мотора в воду, стр. 6](#)).
- 2 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 При появлении запроса следуйте инструкциям на экране для калибровки компаса.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Во время калибровки компаса следует использовать троллинговый мотор для управления каяком на низкой скорости. Использование весла для управления каяком при калибровке компаса может привести к избыточному движению и снижению рабочих характеристик автопилота.

Если функции автопилота не работают должным образом, необходимо повторить процесс калибровки.

## Прием GPS-сигнала

- 1 Выведите судно на пространство с беспрепятственным обзором неба.
- 2 Подождите 30–60 секунд, пока троллинговый мотор не найдет спутники.

Когда мотор получит данные GPS о местоположении, светодиодный индикатор  начнет непрерывно светиться зеленым.

## Настройка чувствительности автопилота

Вы можете скорректировать настройку чувствительности автопилота, чтобы подстроить ее под различные условия.

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Выберите один из следующих вариантов:
  - Чтобы настроить чувствительность для режима блокировки якоря, выберите **Anchor Gain**.
  - Чтобы настроить чувствительность автопилота для режимов навигации, включая удержание курса и круиз-контроль, выберите **Navigation Gain**.
- 3 Выберите  или  для увеличения или уменьшения значения чувствительности:
  - Увеличьте значение, чтобы сделать автопилот более чувствительным. Мотор будет более точным в управлении судном, но при этом может создавать более высокую турбулентность. Высокие значения чувствительности обычно требуются для крупных или тяжелых судов.
  - Уменьшите значение, чтобы сделать автопилот менее чувствительным. Мотор будет создавать меньшую турбулентность, но при этом может быть менее точным в управлении судном.
- 4 Выберите , чтобы подтвердить выбор.

## Управление скоростью

Перед использованием функций автопилота необходимо выполнить калибровку троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)).

Функция круиз-контроля представляет собой функцию автопилота, которая устанавливает и поддерживает определенную скорость относительно грунта, автоматически адаптируясь под изменения течения и ветра.

**СОВЕТ.** круиз-контроль можно использовать в сочетании с другими режимами автопилота ([Автопилот, стр. 20](#)).

На пульте ДУ нажмите .

Круиз-контроль включается на текущей скорости.

Чтобы отключить круиз-контроль и выключить гребной винт, необходимо нажать .

## Удержание местоположения

Перед использованием функций автопилота необходимо выполнить калибровку троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)).

Функция блокировки якоря использует GPS для сохранения вашего положения с помощью троллингового мотора.

Нажмите .

**ПРИМЕЧАНИЕ.** положение блокировки якоря можно регулировать, нажимая клавишу со стрелкой на пульте ДУ или с помощью управления жестами ([Использование управления жестами для корректировки положения судна, стр. 18](#)).

Чтобы отключить блокировку якоря, нажмите  еще раз.

## Функция удержания курса

Перед использованием функций автопилота необходимо выполнить калибровку троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)).

Вы можете включить функцию Heading Hold, чтобы ваше судно продолжало движение в том же направлении по компасу. Мотор может автоматически регулировать курс для компенсации дрейфа, вызванного такими факторами, как ветер и течение.

1 Поверните судно в нужном направлении.

2 Нажмите .

**ПРИМЕЧАНИЕ.** направление можно отрегулировать, нажимая  и Управление жестами, стр. 17).

**СОВЕТ.** при использовании этого режима автопилота можно также поддерживать скорость с помощью круиз-контроля ([Управление скоростью, стр. 21](#)).

Чтобы отключить режим Heading Hold и вернуться в ручной режим, необходимо выбрать  или .

## Изменение режима Heading Hold

По умолчанию для функции Heading Hold задан режим Go To, который может регулировать курс, чтобы компенсировать дрейф и поддерживать движение судна в одном и том же направлении. При желании можно задать для функции Heading Hold режим Vessel Align, который игнорирует дрейф и просто удерживает нос судна в одном направлении.

1 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Выберите **Vessel Align**.

Чтобы вернуться к режиму Heading Hold по умолчанию, можно выбрать Go To.

## Навигация

Перед использованием функций автопилота необходимо выполнить калибровку троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)).

Троллинговый мотор использует GPS для поворота судна к маршрутной точке, а также для следования по маршруту или треку.

1 На пульте ДУ выберите одну из следующих опций:

- Начните навигацию к сохраненной маршрутной точке ([Навигация к маршрутной точке, стр. 24](#)).
- Начните навигацию по сохраненному маршруту ([Навигация по маршруту, стр. 25](#)).
- Начните повтор активного трека ([Навигация к началу активного трека, стр. 26](#)).
- Начните навигацию по сохраненному треку ([Навигация по сохраненному треку, стр. 26](#)).

**ПРИМЕЧАНИЕ.** вы также можете использовать троллинговый мотор для следования по маршрутам с автогидом при запуске навигации с подключенного картплоттера. Подробную информацию см. в руководстве пользователя картплоттера.

На экране пульта ДУ отображается *Navigating*, и троллинговый мотор автоматически направляет судно к месту назначения.

2 При необходимости отрегулируйте скорость.

**СОВЕТ.** при использовании этого режима автопилота можно также поддерживать скорость с помощью круиз-контроля ([Управление скоростью, стр. 21](#)).

## Приостановка и возобновление навигации

1 Во время навигации на пульте ДУ выберите одну из следующих опций:

- Чтобы приостановить навигацию, продолжая движение в том же направлении с той же скоростью, выберите  > **Standby**.
- Чтобы приостановить навигацию и установить блокировку якоря, выберите .

Навигация останавливается, и троллинговый мотор переходит в ручной режим или сохраняет ваше положение в режиме блокировке якоря.

2 Выберите  > **Follow Route** или нажмите  для возобновления навигации.

3 При необходимости запустите гребной винт.

## Остановка навигации

Выберите  > **Stop Nav**.

Навигация прекращается, и троллинговый мотор переходит в ручной режим.

## Обратная тяга

В ручном режиме можно запустить гребной винт в обратном направлении. В некоторых ситуациях может быть полезно запустить гребной винт в обратном направлении на короткое время, например чтобы выйти из ограниченных пространств с меньшим количеством поворотов мотора.

Поскольку гребной винт на троллинговом моторе предназначен главным образом для прямой тяги, он менее эффективен для обратной тяги, что приводит к большему шуму от мотора, особенно при более высоких скоростях вращения гребного винта, и более высокой турбулентности под водой.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Обратную тягу следует использовать с осторожностью, чтобы свести к минимуму кавитацию и чрезмерный износ гребного винта и приводного мотора.

## Переключение между режимами прямой и обратной тяги

- 1 Дважды нажмите .

При переключении гребного винта в режим обратной тяги значок  на экране пульта ДУ становится красным. Если мотор работал в режиме автопилота, он автоматически переходит в ручной режим. Если гребной винт был включен, он автоматически останавливается.

- 2 Нажмите  еще раз, чтобы включить гребной винт.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** при переключении между режимами прямой и обратной тяги скорость вращения автоматически устанавливается на последнюю скорость, используемую в том же режиме тяги.

## Маршрутные точки

Маршрутные точки используются для маркировки мест, чтобы вы могли вернуться туда позже. Троллинговый мотор может хранить до 5000 маршрутных точек.

Когда троллинговый мотор подключен к картплоттеру, маршрутные точки, хранящиеся на троллинговом моторе, автоматически синхронизируются.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** поскольку системы синхронизированы, при удалении маршрутных точек, восстановлении настроек по умолчанию или очистке пользовательских данных с помощью пульта управления троллинговым мотором маршрутные точки на картплоттере также удаляются. Таким же образом при удалении маршрутной точки с картплоттера он автоматически удаляется и из троллингового мотора.

## Создание маршрутной точки

Текущее местоположение можно сохранить в качестве маршрутной точки.

- 1 При необходимости переместитесь в место, выбранное в качестве маршрутной точки.
- 2 На пульте ДУ нажмите .

## Навигация к маршрутной точке

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Waypoints**.

Отобразится список из десяти ближайших маршрутных точек.

- 2 Выберите маршрутную точку.
- 3 Выберите **Navigate To**.
- 4 Включите гребной винт ([Включение и выключение гребного винта, стр. 16](#)).

Троллинговый мотор поведет судно к указанной маршрутной точке ([Навигация, стр. 23](#)).

## Просмотр информации о маршрутной точке

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Waypoints**.

Отобразится список из десяти ближайших маршрутных точек.

- 2 Выберите маршрутную точку.
- 3 Выберите пункт **Review**.

## Изменение имени маршрутной точки

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Waypoints**.

Отобразится список из десяти ближайших маршрутных точек.

- 2 Выберите маршрутную точку.
- 3 Выберите пункт **Edit**.
- 4 Введите новое имя маршрутной точки.

## Удаление маршрутной точки

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Waypoints**.  
Отобразится список из десяти ближайших маршрутных точек.
- 2 Выберите маршрутную точку.
- 3 Нажмите **Delete**.

## Маршруты

Маршрутом называется последовательность мест, которые ведут к месту назначения.

При подключении троллингового мотора к картплоттеру маршруты, сохраненные в картплоттере, синхронизируются с маршрутами, сохраненными в троллинговом моторе. При удалении или изменении маршрутов на одном устройстве автоматически изменяются маршруты, сохраненные на другом устройстве. Создавать маршруты можно только на картплоттере.

Вы можете сохранить до 100 маршрутов.

## Навигация по маршруту

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Routes**.  
Отобразится список из десяти ближайших маршрутов.
- 2 Выберите маршрут.
- 3 Выберите **Navigate To**.
- 4 Выберите один из следующих вариантов:
  - Чтобы пройти маршрут от начальной точки, указанной при создании маршрута, выберите **Forward**.
  - Чтобы пройти маршрут от пункта назначения, указанного при создании маршрута, выберите **Backward**.
  - Чтобы выполнить навигацию из текущего местоположения к началу маршрута, а затем по маршруту, выберите **From Start**.
- 5 Включите гребной винт ([Включение и выключение гребного винта, стр. 16](#)).  
Троллинговый мотор поведет судно по маршруту в выбранном направлении ([Навигация, стр. 23](#)).

По мере приближения к концу маршрута троллинговый мотор по умолчанию переключается в режим блокировки якоря и удерживает положение в конце маршрута. Это можно изменить в настройках ([Настройки троллингового мотора, стр. 27](#)).

## Просмотр сведений о маршруте

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Routes**.  
Отобразится список из десяти ближайших маршрутов.
- 2 Выберите маршрут.
- 3 Выберите **Review**.

## Изменение имени маршрута

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Routes**.  
Отобразится список из десяти ближайших маршрутов.
- 2 Выберите маршрут.
- 3 Выберите пункт **Edit**.
- 4 Введите новое имя маршрута.

## Удаление маршрута

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Routes**.  
Отобразится список из десяти ближайших маршрутов.
- 2 Выберите маршрут.
- 3 Выберите **Delete**.

## Треки

Трек представляет собой запись пути следования судна. Трек, который записывается в текущий момент, называется активным треком; его можно сохранить. Вы можете сохранить до 50 треков.

При подключении троллингового мотора к картплоттеру активный трек и другие треки, сохраненные в картплоттере, синхронизируются с треками, сохраненными в троллинговом моторе. При добавлении, удалении или изменении активного трека и других сохраненных треков на одном устройстве автоматически изменяются треки, сохраненные на другом устройстве.

## Сохранение активного трека

Трек, который записывается в текущий момент, называется активным треком. Можно сохранить активный трек и выполнить навигацию по нему.

В троллинговом моторе можно сохранить до 50 треков.

- 1 На пульте ДУ выберите  > **Tracks** > **Save Active Track**.  
Активный трек будет сохранен с текущей датой в качестве имени.
- 2 Измените имя сохраненного трека (необязательно).

## Очистка активного трека

Выберите  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Память трека будет очищена, но запись текущего трека продолжится.

## Навигация к началу активного трека

Трек, который записывается в текущий момент, называется активным треком. Вы можете провести обратную навигацию из текущего местоположения к начальной точке активного трека по уже пройденному пути.

- 1 Выберите  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Включите гребной винт (*Включение и выключение гребного винта, стр. 16*).  
Троллинговый мотор вернется к начальной точке активного трека по пройденному пути (*Навигация, стр. 23*).

## Навигация по сохраненному треку

- 1 Выберите  > **Tracks** > **Saved Tracks**.  
Отобразится список из десяти ближайших треков.
- 2 Выберите сохраненный трек.
- 3 Выберите **Navigate To**.
- 4 Выберите один из следующих вариантов:
  - Для навигации по сохраненному треку от начала до конца выберите **Forward**.
  - Для навигации по сохраненному треку от конца к началу выберите **Backward**.
- 5 Включите гребной винт (*Включение и выключение гребного винта, стр. 16*).  
Троллинговый мотор поведет судно по сохраненному треку в выбранном направлении (*Навигация, стр. 23*).

## Просмотр сведений о сохраненных треках

- 1 На пульте ДУ выберите  > Tracks > Saved Tracks.  
Отобразится список из десяти ближайших треков.
- 2 Выберите сохраненный трек.
- 3 Выберите пункт Обзор. **Review**

## Изменение имени сохраненного трека

- 1 На пульте ДУ выберите  > Tracks > Saved Tracks.  
Отобразится список из десяти ближайших треков.
- 2 Выберите сохраненный трек.
- 3 Выберите пункт **Edit**.
- 4 Введите новое имя сохраненного трека.

## Удаление сохраненного трека

- 1 На пульте ДУ выберите  > Tracks > Saved Tracks.  
Отобразится список из десяти ближайших треков.
- 2 Выберите сохраненный трек.
- 3 Выберите **Delete**.

# Настройки

## Настройки троллингового мотора

На пульте ДУ выберите  > Settings > Trolling Motor.

**Wi-Fi:** установка параметров беспроводной сети для троллингового мотора ([Настройки беспроводной сети, стр. 28](#)).

**Calibrate:** калибровка компаса троллингового мотора ([Калибровка компаса троллингового мотора, стр. 21](#)) и установка смещения носа для троллингового мотора.

**Steering Mode:** определение способа управления судном с помощью педалей Power Steer ([Инвертирование реакции рулевого управления, стр. 38](#)).

**MOB Tag Override Mode:** включите, чтобы гребной винт работал даже в случае потери соединения мотора с жетоном ЧЗБ ([Обход жетона ЧЗБ, стр. 34](#)).

**Programmable Keys:** переопределение функций рычагов на педалях Power Steer ([Изменение функций рычагов педалей, стр. 38](#)).

**Units:** настройка единиц измерения.

**Battery Management:** определение настроек, связанных с батареей троллингового мотора ([Настройки управления аккумулятором, стр. 28](#)).

**Beeper:** отключение или включение звуковых сигналов уведомлений автопилота.

**Auto Power On:** включает троллинговый мотор при подаче питания на систему.

**Heading Hold:** настройка работы функции удержания курса ([Изменение режима Heading Hold, стр. 22](#)).

**Nav. Arrival:** настройка режима работы троллингового мотора при достижении конца маршрута. Если выбран параметр Anchor Lock, троллинговый мотор обеспечивает удержание положения с помощью функции блокировки якоря, когда судно достигает конца маршрута. Если выбран параметр Manual, гребной винт отключается, когда судно достигает конца маршрута.

### ВНИМАНИЕ

В случае установки значения Manual для параметра Nav. Arrival нужно быть готовым взять управление судном на себя.

**Anchor Gain:** задает уровень отклика автопилота в режиме блокировки якоря ([Настройка чувствительности автопилота, стр. 21](#)).

**Navigation Gain:** задает уровень отклика автопилота в других режимах автопилота ([Настройка чувствительности автопилота, стр. 21](#)).

**Clear User Data:** удаление всех сохраненных маршрутных точек, маршрутов, треков и активного маршрута.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** если выполнено подключение к картплоттеру, при выборе этого пункта пользовательские данные будут удалены как из троллингового мотора, так и из подключенного картплоттера.

**Restore Defaults:** восстановление настроек троллингового мотора по умолчанию.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** восстановление настроек по умолчанию не приводит к очистке данных пользователя на троллинговом моторе или подключенном картплоттере.

**Clear Diagnostics:** удаление сгенерированных системой данных, которые хранятся в троллинговом моторе для поиска и устранения неисправностей.

## Настройки беспроводной сети

На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** активный режим Wi-Fi® отображается в верхней части экрана.

**Mode:** выбор режима Wi-Fi. Вы можете отключить технологию Wi-Fi, подключиться к сети картплоттера или создать беспроводную точку доступа для использования приложения ActiveCaptain ([Подключение к мобильному устройству с помощью приложения ActiveCaptain, стр. 29](#)).

**Setup > Name:** настройка имени беспроводной точки доступа на троллинговом моторе (только в режиме ActiveCaptain).

**Setup > Password:** настройка пароля беспроводной точки доступа на троллинговом моторе (только в режиме ActiveCaptain).

## Настройки управления аккумулятором

На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

**Indicator:** настройка режима индикации заряда аккумулятора мотора в виде значка или числового значения напряжения.

**Battery Setup:** настройка типа аккумулятора, подключенного к троллинговому мотору, которая помогает рассчитать состояние аккумулятора.

## Настройки пульта ДУ

На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Remote Control**.

**Backlight:** настройка подсветки. ([Настройки подсветки, стр. 29](#))

**Beeper:** настройка бипера для воспроизведения звука при нажатии кнопок и сигналов.

**Auto Power Off:** установка времени до автоматического выключения пульта ДУ.

**Calibrate:** калибровка пульта ДУ для функций управления жестами ([Калибровка пульта ДУ, стр. 19](#)).

**Pairing:** сопряжение пульта ДУ с троллинговым мотором ([Сопряжение с пультом ДУ, стр. 19](#)).

**Language:** выбор языка экранных сообщений.

**Restore Defaults:** восстановление заводских настроек по умолчанию для пульта ДУ. На пульте ДУ восстанавливаются настройки по умолчанию, но при этом не удаляются сохраненные пользовательские данные.

## Настройки подсветки

На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

**Keys:** включение подсветки при нажатии кнопки.

**Alarms:** включение подсветки при срабатывании сигнализации на пульте ДУ.

**Timeout:** установка времени работы подсветки.

**Brightness:** установка уровня яркости подсветки.

## Подключение к мобильному устройству с помощью приложения ActiveCaptain

Вы можете подключить мобильное устройство к троллинговому мотору с помощью приложения ActiveCaptain. Приложение обеспечивает быстрый и простой способ взаимодействия с троллинговым мотором и выполняет обновления программного обеспечения устройства.

- 1 На пульты ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Введите имя и пароль для этой сети.
- 3 Установите на мобильное устройство приложение ActiveCaptain через магазин приложений, после чего откройте его.
- 4 Поднесите мобильное устройство к троллинговому мотору.
- 5 В настройках мобильного устройства откройте страницу соединений с Wi-Fi и подключитесь к троллинговому мотору с помощью имени и пароля, введенных при выполнении предыдущего шага.

## Подключение к картплоттеру

Перед подключением троллингового мотора к совместимому картплоттеру Garmin на картплоттере должна быть установлена последняя версия программного обеспечения.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** список совместимых устройств Garmin можно посмотреть на веб-сайте [garmin.com/force\\_current/compatible/](http://garmin.com/force_current/compatible/), чтобы убедиться, что ваш картплоттер поддерживает троллинговый мотор.

Троллинговый мотор можно подключить к совместимому картплоттеру Garmin по беспроводному соединению. После подключения к совместимому картплоттеру можно с его помощью управлять троллинговым мотором.

- 1 Включите картплоттер и троллинговый мотор.
- 2 Убедитесь, что на картплоттере работает беспроводная сеть.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** если установлено несколько картплоттеров, то только один из них является хостом беспроводной сети. Подробную информацию см. в руководстве пользователя картплоттера.

- 3 На картплоттере выберите **Настройки** > **Связь** > **Беспроводные устройства** > **Троллинговый мотор Garmin** > **Начать**.
- 4 На панели дисплея троллингового мотора трижды нажмите , чтобы перейти в режим сопряжения. Светодиодный индикатор  на троллинговом моторе светится синим при поиске соединения с картплоттером и начинает светиться зеленым при успешном подключении. После успешного подключения на экране картплоттера появляется сообщение с подтверждением.
- 5 После успешного подключения троллингового мотора к картплоттеру включите на картплоттере панель троллингового мотора для управления им.

Полные инструкции по эксплуатации см. в последней версии руководства по эксплуатации картплоттера.

## Подключение к часам Garmin

Троллинговый мотор можно подключить к совместимым часам Garmin беспроводным способом и управлять им через приложение Trolling Motor на этих часах.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** список совместимых устройств Garmin можно посмотреть на веб-сайте [garmin.com/force\\_current/compatible/](http://garmin.com/force_current/compatible/), чтобы убедиться, что ваши часы поддерживают троллинговый мотор.

При первом подключении троллингового мотора к часам необходимо выполнить сопряжение часов и мотора. После сопряжения часы автоматически подключаются к мотору, когда он включен и находится в зоне действия.

- 1 Убедитесь, что троллинговый мотор включен и к нему подключен пульт ДУ.
- 2 Расположите совместимые часы Garmin в пределах 3 м (10 футов) от троллингового мотора.
- 3 На часах нажмите и удерживайте кнопку  **MENU**.
- 4 Выберите **Датчики и аксессуары > Доб. новый > Trolling Motor**.
- 5 На панели дисплея троллингового мотора трижды нажмите  , чтобы перейти в режим сопряжения.  
 на панели дисплея троллингового мотора непрерывно светится синим при поиске соединения и начинает непрерывно светиться зеленым при успешном подключении.
- 6 Подтвердите код сопряжения, отображаемый на часах и на подключенном пульте ДУ.

Можно нажать кнопку **START** и выбрать Trolling Motor из списка занятий и приложений, чтобы открыть меню управления троллинговым мотором.

## Обновления программного обеспечения

Информацию о последних обновлениях программного обеспечения морских устройств Garmin можно найти на веб-сайте [garmin.com/support/software/marine/](http://garmin.com/support/software/marine/).

# Обновление программного обеспечения с помощью приложения ActiveCaptain

Для получения помощи по процедуре обновления программного обеспечения можно перейти по ссылке [garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/) и посмотреть видео.

## УВЕДОМЛЕНИЕ

Для обновления программного обеспечения может потребоваться загрузка файлов большого размера с помощью приложения. Это может привести к расходованию месячного объема интернет-трафика, либо ваш поставщик интернет-услуг может взимать за это плату. Обратитесь к поставщику интернет-услуг для получения дополнительной информации о платежах и ограничениях на данные.

Процесс установки займет несколько минут.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** для обновления троллингового мотора необходимо подключить мобильное устройство непосредственно к специализированной сети Wi-Fi троллингового мотора с помощью приложения ActiveCaptain.

- 1 При необходимости настройте троллинговый мотор для использования с приложением ActiveCaptain ([Подключение к мобильному устройству с помощью приложения ActiveCaptain, стр. 29](#)).
- 2 Подключите мобильное устройство к специализированной сети Wi-Fi троллингового мотора. При подключении к сети Wi-Fi троллингового мотора приложению предоставляется информация, необходимая для загрузки соответствующих файлов обновления.
- 3 Откройте приложение ActiveCaptain.
- 4 Отключите мобильное устройство от специализированной сети Wi-Fi троллингового мотора.
- 5 Подключите мобильное устройство к Интернету.
- 6 В приложении ActiveCaptain выберите **Мои морские устройства > Загрузить**.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** опция для загрузки обновления отображается только в том случае, если для вашего устройства доступно обновление программного обеспечения.

Приложение ActiveCaptain загружает обновление на мобильное устройство.

- 7 Снова подключите мобильное устройство к специализированной сети Wi-Fi троллингового мотора. Обновление передается на троллинговый мотор. Это может занять до 30 минут. На панели дисплея троллингового мотора начнут мигать индикаторы скорости мотора, указывая на обновление программного обеспечения.
- 8 **ПРИМЕЧАНИЕ.** если передача завершена, но индикаторы на панели дисплея троллингового мотора не начинают мигать, необходимо выключить троллинговый мотор и снова включить его для запуска обновления.

- 9 Убедитесь, что пульт ДУ включен и подключен.

После завершения обновления программного обеспечения троллингового мотора, если доступно обновление для пульта ДУ, индикаторы скорости мигают, и на пульте ДУ начинается обратный отсчет. По завершении отсчета на пульте ДУ отображается значок , пока не завершится процедура обновления. Это может занять до 5 минут.

- 10 Убедитесь, что педаль включена и подключена.

После завершения обновления программного обеспечения троллингового мотора, если доступно обновление для педали, индикатор на педали загорается фиолетовым светом и горит, пока не завершится процедура обновления. Когда индикатор погаснет, обновление будет завершено.

## Метка ЧЗБ

Жетон «Человек за бортом» (ЧЗБ) – это входящий в комплект аксессуар, призванный обеспечить вашу безопасность, когда вы покидаете каяк. Когда жетон ЧЗБ включен и сопряжен с троллинговым мотором, при его погружении в воду гребной винт автоматически останавливается.

### ОСТОРОЖНО

Чтобы функция автоматического отключения мотора работала должным образом, вам необходимо надеть на себя жетон ЧЗБ и убедиться, что он включен и сопряжен с троллинговым мотором. Если жетон ЧЗБ не включен, не сопряжен и не прикреплен к телу, а также если он не погружен в воду, гребной винт троллингового мотора не останавливается автоматически. Если покинуть каяк при работающем гребном винте, это может привести к серьезной травме или летальному исходу.

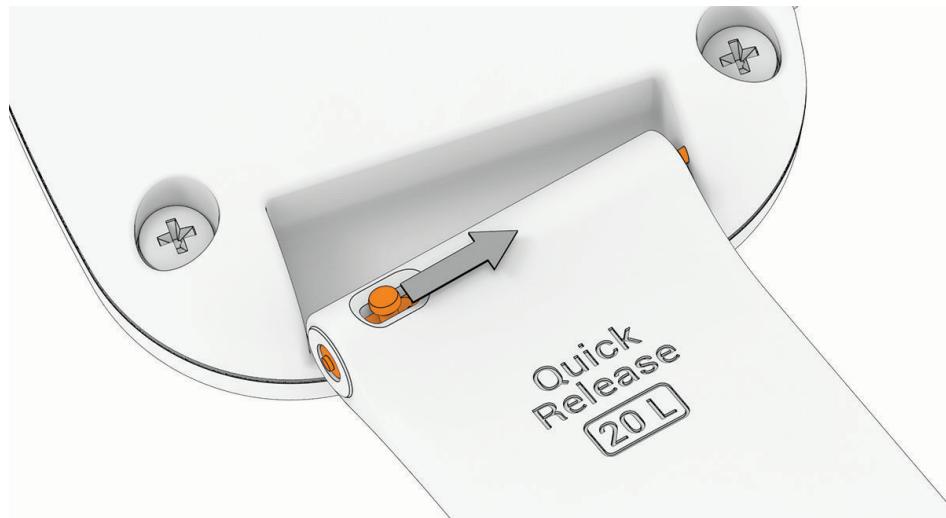


<b>1</b>	Кнопка питания и интерфейса: <ul style="list-style-type: none"><li>Нажмите, чтобы проверить состояние и уровень заряда батареи жетона.</li><li>Нажмите и удерживайте, чтобы включить или выключить жетон.</li></ul>
<b>2</b>	Кнопка MOB: <ul style="list-style-type: none"><li>Нажмите и удерживайте, чтобы остановить гребной винт.</li><li>После возвращения на каяк нажмите, чтобы сбросить состояние ЧЗБ и возобновить нормальную работу мотора.</li></ul> <p> ОСТОРОЖНО</p> <p>Прежде чем возобновить эксплуатацию троллингового мотора, убедитесь, что в области вокруг мотора нет посторонних объектов. Возобновление стандартной работы, когда рядом с троллинговым мотором находятся люди, может привести к серьезной травме или летальному исходу.</p> <p><b>СОВЕТ.</b> также сбросить состояние ЧЗБ можно, нажав кнопку MOB OVERRIDE на троллинговом моторе, либо закрыв сообщение о состоянии на пульте ДУ или на подключенном картплоттере.</p>
	При нажатии кнопки питания цвет светодиодного индикатора указывает на состояние подключения жетона: <ul style="list-style-type: none"><li>Зеленый: подключено.</li><li>Красный: не подключено.</li></ul>
	При нажатии кнопки питания цвет светодиодного индикатора указывает на состояние батареи жетона: <ul style="list-style-type: none"><li>Зеленый: высокий уровень заряда батареи.</li><li>Оранжевый: средний уровень заряда батареи.</li><li>Красный: низкий уровень заряда батареи.</li></ul>

## Прикрепление браслета или карабина

В комплект поставки жетона ЧЗБ входят карабин, браслет и плавающий брелок. Вы можете использовать карабин, чтобы прикрепить жетон ЧЗБ к одежде, или прикрепить жетон ЧЗБ к браслету и носить его на запястье. Вы также можете прикрепить к карабину или браслету плавающий брелок, чтобы он не утонул при случайном падении в воду. Чтобы прикрепить браслет или карабин к жетону ЧЗБ, выполните следующие действия.

- 1 Вставьте один конец пружинного штифта на браслете или карабине в одно из отверстий на жетоне ЧЗБ.
- 2 Сдвиньте быстросъемный штифт, чтобы втянуть другой конец пружинного штифта.



- 3 Совместите пружинный штифт с другим отверстием в жетоне ЧЗБ и отпустите его.

## Включение и выключение жетона ЧЗБ

Когда троллинговый мотор не используется, можно выключить жетон ЧЗБ для экономии заряда батареи.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Чтобы обеспечить возможность обмена данными между жетоном ЧЗБ и троллинговым мотором, следует предварительно включить жетон ЧЗБ.

- Если жетон ЧЗБ выключен, нажмите и удерживайте кнопку питания на боковой панели жетона не менее двух секунд.  
Значки  и  дважды мигнут зеленым, указывая, что жетон ЧЗБ включен.
- Если жетон ЧЗБ включен, нажмите и удерживайте кнопку питания на боковой панели жетона не менее 4 секунд.  
Значки  и  дважды мигнут красным, указывая, что жетон ЧЗБ выключен.

## Сопряжение жетона ЧЗБ с троллинговым мотором Force Current

Жетон ЧЗБ, входящий в комплект троллингового мотора Force Current, сопряжен с троллинговым мотором на заводе-изготовителе. Для сопряжения нового жетона ЧЗБ с троллинговым мотором выполните следующие действия.

- 1 Убедитесь, что троллинговый мотор включен.
- 2 Удерживайте кнопку питания на боковой панели жетона, чтобы включить его.  
Значок  на жетоне ЧЗБ начнет мигать красным.
- 3 На троллинговом моторе трижды нажмите .  
При поиске подключения светодиодный индикатор  мотора мигает синим.
- 4 Убедитесь, что жетон ЧЗБ находится на расстоянии не более 1 м (3 футов) от троллингового мотора.
- 5 Трижды быстро нажмите кнопку питания на жетоне ЧЗБ.  
При поиске подключения значок  на жетоне ЧЗБ мигает синим.

После успешного подключения светодиодный индикатор состояния  на троллинговом моторе загорится зеленым.

## Обход жетона ЧЗБ

Если троллинговый мотор потерял соединение с жетоном ЧЗБ, но вы не покинули каяк, вы можете отключить функцию ЧЗБ для временного возобновления нормальной работы.

### ОСТОРОЖНО

Прежде чем возобновить эксплуатацию троллингового мотора, убедитесь, что в области вокруг мотора нет посторонних объектов. Возобновление стандартной работы, когда рядом с троллинговым мотором находятся люди, может привести к серьезной травме или летальному исходу.

После того, как мотор потерял соединение с жетоном ЧЗБ и гребной винт остановился, выберите один из вариантов:

- На пульте ДУ троллингового мотора выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Удерживайте кнопку MOB OVERRIDE в верхней части корпуса троллингового мотора в течение пяти секунд.

При включении или выключении MOB Tag Override Mode троллинговый мотор издает длинный звуковой сигнал. Когда MOB Tag Override Mode включен, троллинговый мотор периодически издает звуковой сигнал, а светодиодный индикатор состояния  мигает желтым.

При восстановлении жетона ЧЗБ и его подключении к троллинговому мотору MOB Tag Override Mode автоматически отключается. Для возобновления нормальной работы необходимо нажать кнопку MOB на жетоне ЧЗБ или закрыть сообщение ЧЗБ на пульте ДУ или подключенном картплоттере.

## Замена батареи жетона ЧЗБ

### ОСТОРОЖНО

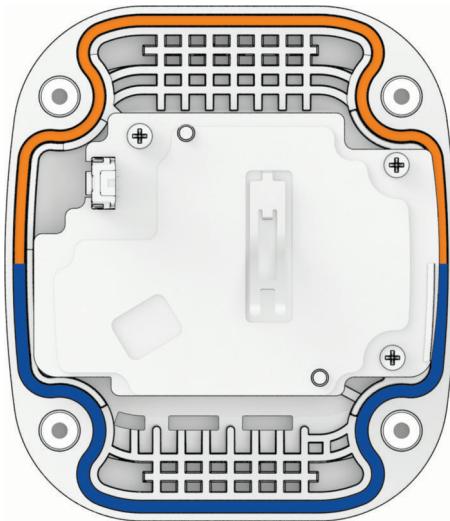
Сведения о безопасности и другую важную информацию см. в руководстве *Правила техники безопасности и сведения об устройстве*, которое находится в упаковке изделия.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

В жетоне ЧЗБ используется батарея таблеточного типа CR2032 3V. В качестве замены следует установить новую батарею таблеточного типа CR2032 3V. Использование батарей других типов не поддерживается.

При покупке сменной батареи необходимо выбирать производителя, гарантирующего высокое качество своей продукции, и надежный магазин. Использование батареи низкого качества может привести к снижению производительности устройства и сокращению времени работы от батареи, особенно при низких температурах. Не используйте аккумуляторы. Аккумуляторы могут иметь более высокое напряжение, что может привести к необратимому повреждению устройства.

- 1 С помощью крестовой отвертки №1 ослабьте четыре невыпадающих винта, чтобы снять заднюю крышку.



- 2 Аккуратно поднимите белый фиксатор, чтобы извлечь батарею из задней крышки.
- 3 Установите новую батарею на заднюю крышку таким образом, чтобы сторона батареи с маркировкой «+» была обращена вниз.
- 4 Убедитесь, что резиновая прокладка в передней крышке жетона ЧЗБ не повреждена и полностью находится внутри углубления.

Прокладка устанавливается в углубление в определенном положении.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Если прокладка не установлена должным образом и не находится полностью внутри углубления, она не обеспечивает герметичности, что приводит к повреждению жетона ЧЗБ при контакте с водой. Обратитесь в службу поддержки продукта Garmin, чтобы получить информацию о приобретении запасной прокладки.

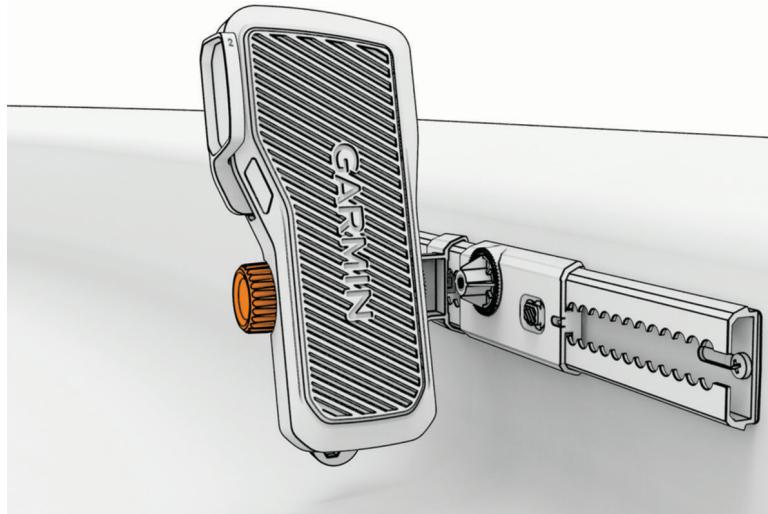
После замены батареи может потребоваться повторное сопряжение жетона ЧЗБ ([Сопряжение жетона ЧЗБ с троллинговым мотором Force Current, стр. 34](#)).

## Педали Power Steer

Педали Power Steer – это дополнительный аксессуар, входящий в комплект поставки некоторых моделей.

## Крепление педалей к направляющим

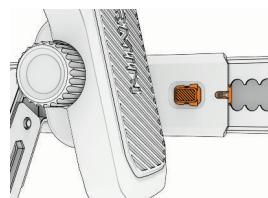
- Совместите винт на внешней стороне педали с резьбовой муфтой в каретке педали на направляющей и поверните ручку на другой стороне педали по часовой стрелке, чтобы прикрепить педаль к каретке.



- Наклоните педаль вперед и назад, чтобы проверить диапазон ее движения, и при необходимости отрегулируйте угол наклона педали.
- При необходимости нажмите кнопку на каретке педали и сдвиньте ее вдоль направляющей, чтобы расположить педаль на удобном расстоянии.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Не перемещайте каретки педалей к самому концу направляющей. Если каретка педали попадет на один из крепежных винтов направляющей, ее движение может быть затруднено.



- Повторите эти действия для другой педали.

**СОВЕТ.** чтобы убедиться, что обе педали установлены под одинаковым углом, можно проверить метки в местах соединения педалей с каретками.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Перед транспортировкой каяка необходимо снять педали с кареток. Во время транспортировки крепление педалей может ослабнуть и привести к имущественному ущербу.

## Управление с помощью педалей

### ОСТОРОЖНО

Практикуйтесь в использовании педалей во время штиля в открытом и безопасном водном пространстве. Начните с небольших движений, чтобы привыкнуть к отклику педалей.

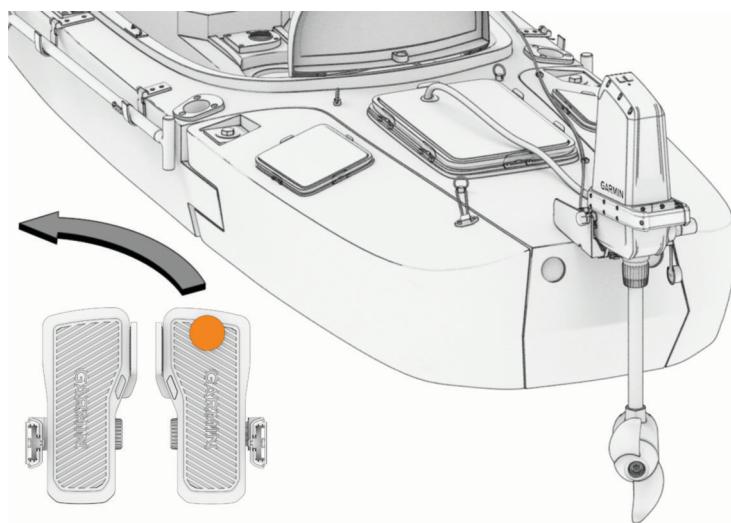
Каждую педаль можно наклонить вперед или назад из нейтрального положения. Чем сильнее вы наклоняете педали в каком-либо направлении, тем быстрее вращается гребной винт. Суммарное положение обеих педалей определяет угол наклона приводного мотора гребного винта.

- Для движения вперед наклоните обе педали вперед.
- Для движения назад наклоните обе педали назад.

### ОСТОРОЖНО

При использовании троллингового мотора для реверса каяка может произойти непреднамеренное руление, связанное с тем, что мотор выбрасывает воду в направлении корпуса каяка. Будьте бдительны и следите за окружением, используя мотор для реверса каяка, чтобы избежать возможной травмы или повреждения изделий из-за их непреднамеренного столкновения.

- Для поворота налево наклоните правую педаль вперед, а левую оставьте в нейтральном положении.



Носовая часть приводного мотора гребного винта повернется направо, поворачивая каяк налево.

- Для поворота направо наклоните левую педаль вперед, а правую оставьте в нейтральном положении.

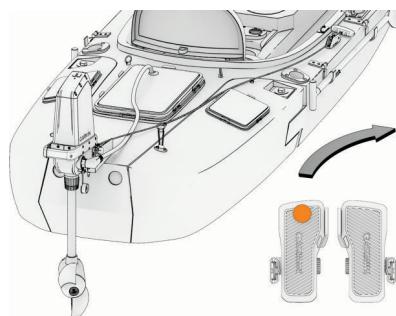
Носовая часть приводного мотора гребного винта повернется налево, поворачивая каяк направо.

- Чтобы повернуть каяк под более острым углом, наклоните одну педаль вперед, а другую – назад.

Носовая часть приводного мотора гребного винта повернется на угол до 90 градусов в зависимости от относительного угла каждой педали.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** при углах поворота более 45 градусов скорость вращения гребного винта автоматически ограничивается для снижения турбулентности.

Также можно инвертировать отклик правой и левой педалей, чтобы имитировать управление с помощью рулевого троса ([Инвертирование реакции рулевого управления, стр. 38](#)).



## Инвертирование реакции рулевого управления

По умолчанию педали Power Steer имитируют дифференциальное рулевое управление, например, как у газонокосилки с нулевым поворотом. Вместо этого можно инвертировать отклик правой и левой педалей, чтобы имитировать управление с помощью рулевого троса.

1 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.

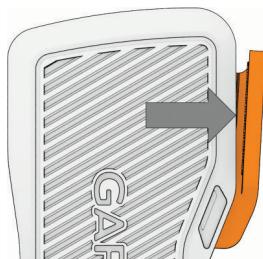
2 Выберите **Rudder**.

Для возврата в режим рулевого управления по умолчанию можно выбрать **Zero-Turn**.

## Использование рычагов на педали

Для активации режимов автопилота можно использовать рычаги на каждой из педалей.

- Чтобы включить или выключить режим **Heading Hold**, нажмите на рычаг левой педали.
- Чтобы включить или выключить режим **Anchor Lock**, нажмите на рычаг правой педали.



## Изменение функций рычагов педалей

1 На пульте ДУ выберите  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.

2 Выберите один из следующих вариантов:

- Чтобы настроить рычаг на правой педали, выберите **Right Pedal**.
- Чтобы настроить рычаг на левой педали, выберите **Left Pedal**.

3 Выберите один из следующих вариантов:

- Чтобы отключить рычаг педали, выберите **None**.
- Чтобы включить или выключить режим блокировки якоря при нажатии на рычаг педали, выберите **Anchor Lock**.
- Чтобы включить или выключить режим удержания курса при нажатии на рычаг педали, выберите **Heading Hold**.
- Чтобы отметить маршрутную точку в текущем местоположении при нажатии на рычаг педали, выберите **Mark Waypoint**.

## Сопряжение педалей

Если педали входили в комплект троллингового мотора, они были сопряжены с ним на заводе.

Следуйте этим инструкциям, чтобы выполнить сопряжение с новым комплектом педалей.

Сопряжение каждой педали следует выполнять отдельно.

1 Убедитесь, что троллинговый мотор включен.

2 На троллинговом моторе трижды нажмите , чтобы перейти в режим сопряжения.

При поиске подключения светодиодный индикатор  мигает синим.

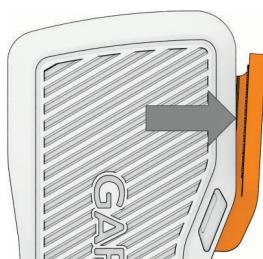
3 Расположите педаль в пределах 1 м (3 фута) от троллингового мотора.

4 Нажмите на рычаг на педали три раза.

Светодиодный индикатор на педали мигает синим светом при поиске подключения и горит зеленым светом при успешном подключении.

5 Повторите шаги с 2 по 4, чтобы выполнить сопряжение другой педали.

**СОВЕТ.** для проверки нажмите на рычаг педали. Светодиодный индикатор начнет мигать зеленым, указывая на то, что педаль сопряжена с мотором, или красным, указывая на то, что сопряжение не выполнено.



## Установка батарей в педали

Каждая педаль работает от двух батарей типа АА (не входят в комплект). Для обеспечения оптимальных результатов рекомендуется использовать литиевые батареи.

**СОВЕТ.** для проверки уровня можно дважды нажать на рычаг педали. Светодиодный индикатор на педали загорится зеленым, желтым или красным цветом, указывая на общий уровень заряда аккумулятора.

- 1 Поверните D-образное кольцо на педали против часовой стрелки и потяните за него, чтобы снять крышку.
- 2 Установите две батареи типа АА, соблюдая полярность.
- 3 Установите на место крышку отсека для элементов питания и поверните D-образное кольцо по часовой стрелке.
- 4 Повторите эти действия для другой педали.

## Индикатор состояния

Светодиодный индикатор на каждой из педалей Power Steer указывает на состояние этой педали.

Зеленый	Педаль подключена к троллинговому мотору, и активирована команда рычага управления.
Синий	Педаль находится в режиме сопряжения.
Белый	Педаль подключена и переведена в нейтральное положение.
Фиолетовый	Выполняется установка обновления ПО педали. <b>УВЕДОМЛЕНИЕ</b> Во время обновления ПО не отключайте питание педали, так как это может привести к ее повреждению.
Красный	Рычаг педали активирован, но педаль не подключена к троллинговому мотору.

# Требования и график технического обслуживания

## УВЕДОМЛЕНИЕ

После использования мотора в соленой или солоноватой воде следует промыть весь мотор чистой водой и нанести силиконовый спрей на водной основе с помощью мягкой ткани. Не распыляйте воду на мотор во избежание попадания воды внутрь, так как это может привести к повреждению устройства.

Для сохранения работоспособности мотора необходимо выполнять плановые работы по техническому обслуживанию при подготовке мотора к сезону эксплуатации.

Для троллингового мотора Force Current:

- Проверьте конец троса под защелкой крепления и при необходимости завяжите новый стопорный узел.
- Проверьте движение защелки крепления. Если она не возвращается плавно в исходное положение, очистите и смажьте защелку крепления.
- Проверьте конец троса внутри тяговой ручки и при необходимости завяжите новый стопорный узел.
- Проверьте шкивы в креплении мотора и в зажиме и убедитесь, что они свободно вращаются. При необходимости очистите или замените поврежденные детали.
- Проверьте тяговую ручку и при наличии трещин или других признаков износа замените ее.
- Проверьте трос по всей длине на наличие потертостей и других признаков износа. При необходимости замените его.
- Проверьте обушки и зажим. При необходимости затяните крепежные винты. При наличии трещин или других признаков износа замените обушки и зажим.
- Проверьте винты, фиксирующие крепление на каяке. При необходимости затяните или замените их.
- Проверьте монтажную поверхность вокруг крепления. При наличии признаков износа рекомендуется укрепить монтажную поверхность и переустановить крепление.
- Проверьте крепление мотора и при наличии трещин или других повреждений замените его.
- Проверьте поворотные ручки на моторе и при наличии трещин или других повреждений замените их.
- Проверьте кабель питания по всей длине на предмет износа и при необходимости замените его.
- Проверьте разъем кабеля питания на наличие коррозии или погнутых гнезд. При необходимости очистите или замените кабель.
- Проверьте крышку разъема питания на моторе и убедитесь, что она плотно прилегает и защищает разъем питания. При необходимости замените крышку разъема.
- Проверьте аноды на приводном моторе гребного винта и при необходимости замените их ([Проверка протекторных анодов, стр. 43](#)).
- Проверьте гребной винт и убедитесь, что гайка винта затянута до 16,27 Н·м (12 фунтов-сила на фут).
- Проверьте гребной винт на наличие износа. При необходимости замените его ([Смена гребного винта, стр. 11](#)).

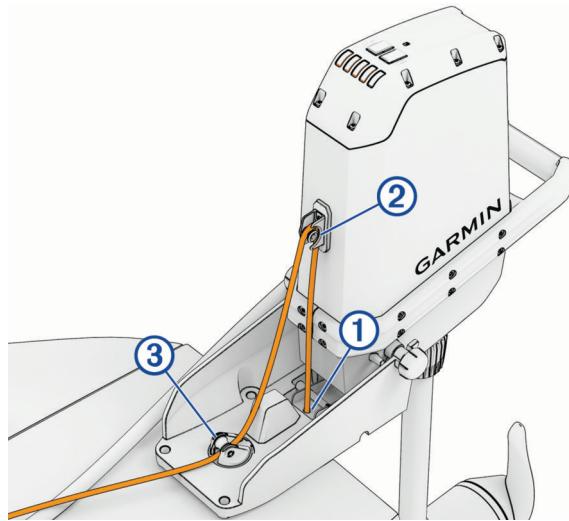
Для педалей Power Steer:

- Проверьте винты, фиксирующие направляющие педалей на каяке. При необходимости затяните.
- Проверьте батарейный отсек в педалях и убедитесь, что элементы питания не разорвались. При необходимости очистите контакты батареи.

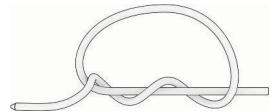
Наиболее распространенные запасные части и принадлежности можно заказать на веб-сайте [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor). Инструкции по обслуживанию и сведения о других запасных частях см. в Руководстве по техническому обслуживанию по ссылке: [garmin.com/manuals/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor).

## Замена троса

- 1 Отрежьте изношенный или поврежденный трос и снимите его с мотора и с тяговой ручки.
- 2 Пропустите один конец нового троса через металлическую защелку на кронштейне **1**.



- 3 Завяжите стопорным узлом конец нового троса под кронштейном, чтобы предотвратить его вытягивание через защелку.
- 4 Пропустите трос через проушину в передней части мотора **2**.
- 5 Направьте трос вниз и пропустите его через поворотный шкив на кронштейне **3**.
- 6 Пропустите трос через обушки и зажим.
- 7 Установите тяговую ручку нового троса ([Установка тяговой ручки троса, стр. 42](#)).

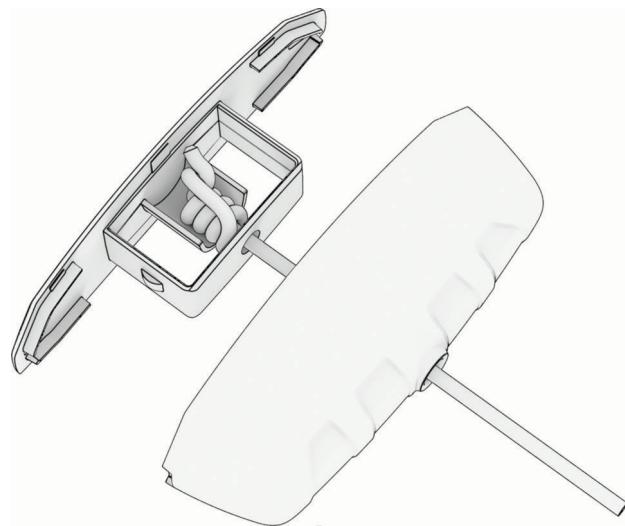


## Установка тяговой ручки троса

- 1 Проденьте конец троса через два элемента тяговой ручки.
- 2 Подрежьте трос, чтобы вы могли свободно дотянуться до провисающего троса из сидячего положения в каяке.

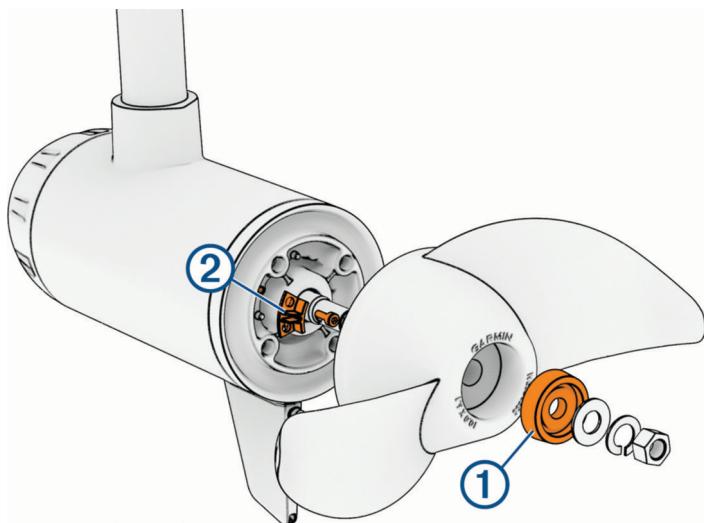
**СОВЕТ.** рекомендуем обрезать трос примерно до отметки в 20 см (8 дюймов) от зажима, чтобы тяговая ручка находилась близко к зажиму, когда мотор находится в опущенном положении.

- 3 Завяжите стопорный узел для крепления троса внутри тяговой ручки.
- 4 При необходимости подрежьте трос и прожгите его конец, чтобы избежать расплетания.
- 5 Соедините два элемента тяговой ручки.



## Проверка протекторных анодов

- 1 С помощью торцевого ключа на 15 мм (9/16 дюйма) ослабьте гайку, удерживающую гребной винт.
- 2 Снимите гребной винт и отложите в сторону гайку, стопорную шайбу и плоскую шайбу.
- 3 Снимите и осмотрите анод гребного винта ①.



- 4 С помощью шестигранного ключа на 3 мм снимите и осмотрите анод приводного мотора гребного винта. ②.
- 5 Выберите один из следующих вариантов:
  - Если какой-либо из анодов уменьшился наполовину или меньше, очистите его с помощью проволочной щетки или наждачной бумаги.

### УВЕДОМЛЕНИЕ

Перед очисткой анода с помощью проволочной щетки или наждачной бумаги необходимо снять его с мотора. Очистка анода, не снимая его с мотора, может привести к повреждению мотора, ускорению коррозии и сокращению срока службы мотора.

- Если размер анода стал меньше половины от исходного размера, утилизируйте его и приобретите новый для замены.

Подходящий комплект запасных анодов можно приобрести на веб-сайте [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor).

### УВЕДОМЛЕНИЕ

При повторной установке гребного винта на приводной мотор необходимо затянуть гайку гребного винта до 16,27 Н·м (12 фунтов-сила на фут), чтобы надежно зафиксировать его.

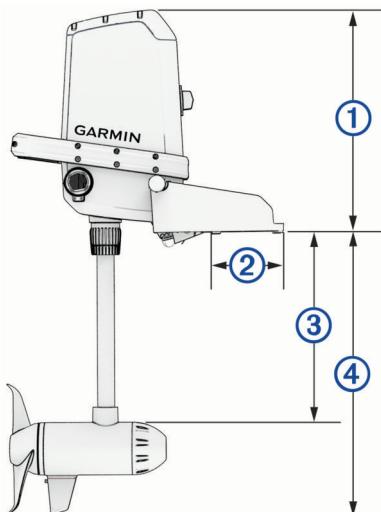
## Технические характеристики

### Троллинговый мотор

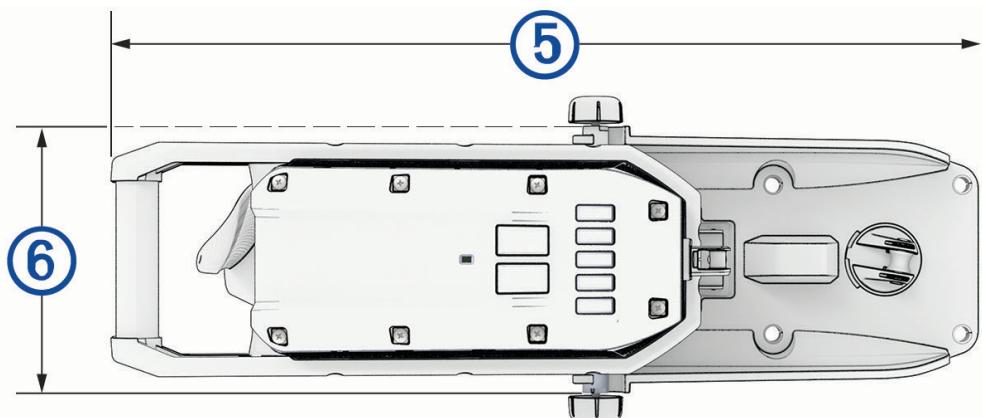
Масса	Только мотор: 10,1 кг (22,2 фунта) С креплением и кабелем: 12,6 кг (27,8 фунта)
Рабочая температура	От -5° до 40 °C (от 23° до 104 °F)
Температура хранения	От -40 до 85 °C (от -40 до 185 °F)
Водонепроницаемость	Корпус системы рулевого управления: IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup> Корпус приводного мотора гребного винта: IEC 60529 IPX8 <sup>6</sup>
Безопасное расстояние от компаса	91 см (3 фута)
Длина кабеля питания	165 см (5 футов и 5 дюймов)
Входное напряжение	От 10 до 32 В пост. тока
Сила тока на входе	40 А непрерывно
Автоматический выключатель (не входит в комплект)	32 В пост. тока или выше, подходит для непрерывной силы тока 40 А <b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> вы можете защитить систему с помощью более крупного автоматического выключателя, не превышающего 60 А, при работе в условиях высоких температур или при совместном использовании цепи с другими устройствами. Перед заменой проводки судна необходимо убедиться, что она соответствует требованиям стандартов морской проводки, используя более крупный выключатель.
Максимальное энергопотребление	512 Вт при 12,8 В пост. тока 1024 Вт при 25,6 В пост. тока
Частота беспроводной сети и мощность передачи	2,4 ГГц при 19,0 дБм, максимальная

<sup>5</sup> Может выдержать случайное погружение в воду на глубину до 1 метра продолжительностью до 30 минут.  
<sup>6</sup> Выдерживает длительное погружение в воду на глубину до 3 метров.

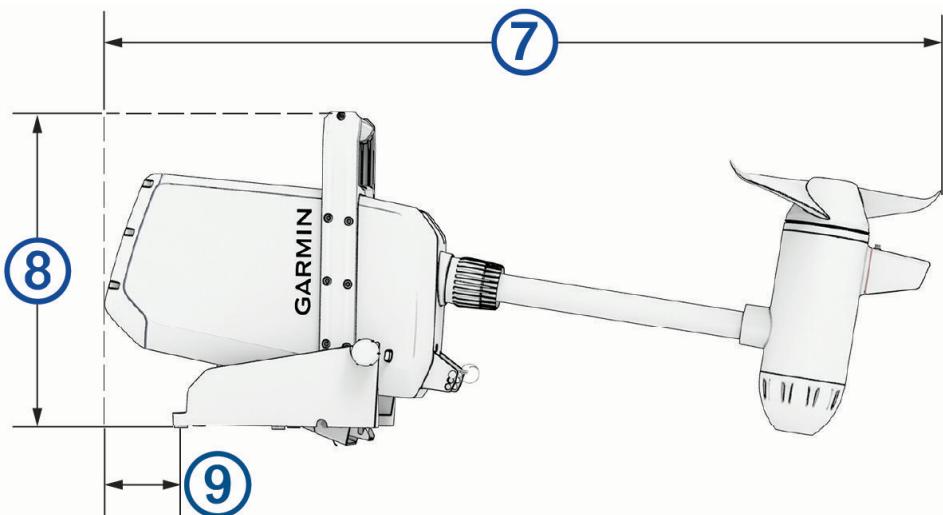
## Размеры



①	431 мм (17 дюймов)
②	29 мм ( $1\frac{1}{8}$ дюйма)
③	Мин. 290 мм ( $11\frac{3}{8}$ дюйма) Макс. 422 мм ( $16\frac{5}{8}$ дюйма)
④	Мин. 470 мм ( $18\frac{1}{2}$ дюйма) Макс. 602 мм ( $23\frac{3}{4}$ дюйма)



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



(7)	1005 мм (39 5/8 дюйма)
(8)	385 мм (15 3/16 дюйма)
(9)	112 мм (4 3/8 дюйма)

## Информация о тяге мотора и потреблении тока

Следующие таблицы позволяют понять соотношение между уровнем дросселя, выходной мощностью мотора и потреблением тока. Эти значения получены на основе тестовой конфигурации, соответствующей стандарту ISO13342, с использованием высокоэффективного гребного винта Garmin в относительно тихой воде, при этом мотор должен быть погружен достаточно глубоко, чтобы не находиться в воздухе, с допусками  $\pm 22$  Н (5 фунтов-сила) и  $\pm 5$  А. Уровни напряжения измерены на клеммах кабеля питания троллингового мотора.

Настройка скорости вращения гребного винта	Источник питания 12,8 В пост. тока			Источник питания 25,6 В пост. тока		
	Тяга (фунты)	Тяга (Н)	Сила тока (А)	Тяга (фунты)	Тяга (Н)	Сила тока (А)
20	36,8	163,8	33,9	56,0	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55,0	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27,0	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116,0	20,2	40,5	180,2	18,1
15	24,8	110,5	17,7	36,7	163,1	15,8
14	21,8	97,1	15,3	33,8	150,1	13,6
13	18,8	83,4	12,9	29,0	129,0	11,3
12	17,7	78,6	11,1	25,7	114,2	9,2
11	15,5	68,9	9,3	22,6	100,5	7,8
10	13,8	61,2	7,8	19,9	88,6	6,3
9	12,3	54,9	6,6	17,2	76,4	5,1
8	10,3	45,6	5,4	14,5	64,5	4,0
7	9,0	40,0	4,3	11,9	53,0	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10,0	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8,0	35,6	1,8
4	5,0	22,2	2,2	6,7	29,7	1,4
3	3,9	17,4	1,5	4,2	18,5	0,8
2	2,0	8,9	0,8	2,0	8,9	0,4
1	1,0	4,4	0,4	1,0	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1,0	4,4	0,7	1,0	4,4	0,4
-3	2,0	8,9	1,2	2,5	11,1	0,8
-4	2,6	11,5	1,8	3,5	15,6	1,3
-5	3,0	13,3	2,4	4,0	17,8	1,6
-6	4,0	17,8	2,8	5,0	22,2	2,1
-7	4,5	20,0	3,8	6,0	26,7	2,7
-8	5,5	24,5	4,7	7,5	33,4	3,4
-9	6,5	28,9	5,7	8,7	38,6	4,1
-10	7,5	33,4	6,9	9,7	43,0	5,0
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1

Настройка скорости вращения гребного винта	Источник питания 12,8 В пост. тока			Источник питания 25,6 В пост. тока		
	Тяга (фунты)	Тяга (Н)	Сила тока (А)	Тяга (фунты)	Тяга (Н)	Сила тока (А)
-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

**ПРИМЕЧАНИЕ.** отрицательные значения скорости вращения гребного винта соответствуют вращению гребного винта в обратном направлении (*Обратная тяга*, стр. 23).

## Пульт ДУ

Размеры (Ш×В×Г)	152 x 52 x 32 мм (6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> дюйма)
Масса	109 г (3,8 унции) без элементов питания
Материал	Стеклонейлон
Тип экрана	Видимый при солнечном свете, трансфлексивный MIP (memory-in-pixel)
Разрешение экрана	R240 x 240 пикселей
Размер экрана (диаметр)	30,2 мм (1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> дюйма)
Рабочая температура	От -15 до 55 °C (от 5 до 131 °F)
Температура хранения	От -40 до 85 °C (от -40 до 185 °F)
Тип элементов питания	2 батареи типа АА (не входят в комплект)
Время работы от батареи	240 ч в нормальных условиях
Радиочастота	2,4 ГГц при 10,0 дБм, номинальная
Водонепроницаемость	IEC 60529 IPX7 <sup>7</sup>
Безопасное расстояние от компаса	15 см (6 дюймов)

<sup>7</sup> Может выдержать случайное погружение в воду на глубину до 1 м продолжительностью до 30 минут.

## Жетон ЧЗБ

Масса	21,635 г (черный цвет) 21,222 г (белый цвет)
Тип элементов питания	Литиевая батарея CR2032 таблеточного типа
Рабочая температура	От -15° до 60°C (от 5° до 140°F)
Безопасное расстояние от компаса	5 см (1,97 дюйма)
Водонепроницаемость	IEC 60529 IPX8 (5 атм) <sup>8</sup>
Частота беспроводной сети и мощность передачи	2,4 ГГц при +8 дБм, номинальная

## Педали Power Steer

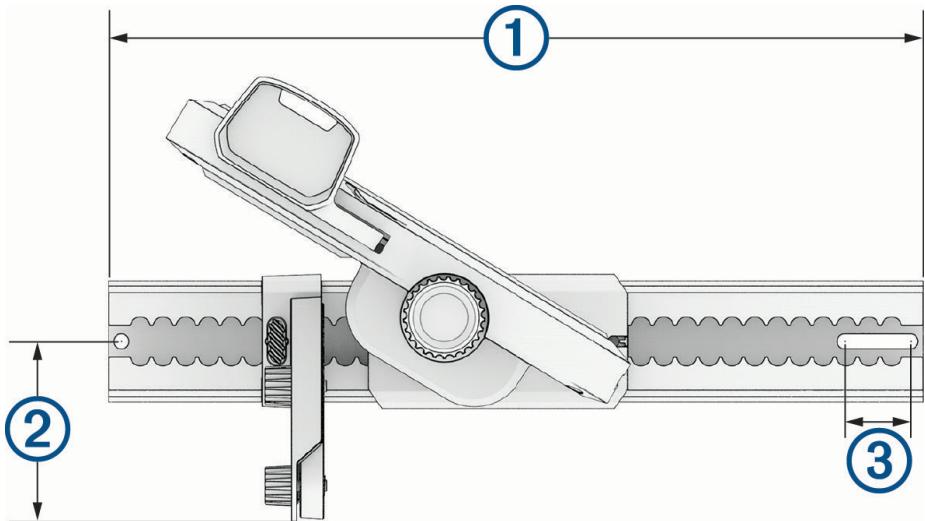
Педали Power Steer входят в комплект поставки некоторых моделей.

Масса (всей системы, включая направляющие)	3,08 кг (6,8 фунта)
Рабочая температура	От -5° до 40 °C (от 23° до 104 °F)
Температура хранения	От -40 до 85 °C (от -40 до 185 °F)
Водонепроницаемость	IEC 60529 IPX7 <sup>9</sup>
Безопасное расстояние от компаса	61 см (24 дюйма)
Источник питания	2 элемента питания типа АА на каждую педаль
Частота беспроводной сети и мощность передачи	2,4 ГГц при 9,1 дБм, максимальная

<sup>8</sup> Может выдержать случайное погружение в воду на глубину до 50 м продолжительностью до 30 минут. Для получения дополнительной информации посетите веб-сайт [garmin.com/waterrating](http://garmin.com/waterrating)

<sup>9</sup> Может выдержать случайное погружение в воду на глубину до 1 метра продолжительностью до 30 минут.

## Размеры



①	394 мм (15 1/2 дюйма)
②	87 мм (3 7/16 дюйма) minimum (короткий рычаг стабилизатора) 196 мм (7 11/16 дюйма) maximum (длинный рычаг стабилизатора)
③	32 мм (1 1/4 дюйма)



④	141 мм (5 9/16 дюйма)
⑤	21 мм (13/16 дюйма)

## Сетевые интерфейсы и службы

При подключении с помощью Wi-Fi оборудование может использовать следующие сетевые интерфейсы и службы. Эти интерфейсы и службы включены по умолчанию, не могут быть отключены и необходимы для правильной работы оборудования.

- Проприетарные службы Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

**ПРИМЕЧАНИЕ.** когда вы подключаете оборудование к сети, приватная информация синхронизируется с новым оборудованием.

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