

FORCE® CURRENT

คู่มือการใช้งาน

© 2025 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาคู่มือนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาของคู่มือนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือนายงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin®, โลโก้ Garmin, ActiveCaptain®, และ Force® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation

สารบัญ

ข้อมูลสำคัญ..... 1

เริ่มต้นใช้งาน..... 2

การติดตั้งมอเตอร์บนตัวยึด.....	3
การปรับความลึกของทอлингมอเตอร์.....	4
การตรวจสอบระยะห่างของใบพัด.....	4
การเชื่อมต่อกับแหล่งจ่ายไฟ.....	5
การเก็บมอเตอร์.....	6
การใช้งานมอเตอร์.....	6
การถอดมอเตอร์ออกจากตัวยึด.....	7
การใช้งาน.....	8
ตัวบ่งชี้สถานะ.....	8
การเปลี่ยนใบพัด.....	10

รีโมทคอนโทรล..... 11

หน้าจอรีโมทคอนโทรล.....	13
การเลื่อนดูเมนู.....	14
การเปิดและปิดใบพัด.....	14
การปรับความเร็วของมอเตอร์.....	14
การทำงานของใบพัดเมื่อใช้งานเพียงบางส่วน.....	15
การบังคับทิศทางทอлингมอเตอร์ด้วยตนเอง.....	15
การควบคุมด้วยท่าทาง.....	15
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง.....	15
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาทิศมุ่งหน้า.....	15
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาดำแหน่งของคุณ.....	16
การติดตั้งแบตเตอรี่ในรีโมทคอนโทรล.....	16
การติดสายคล้อง.....	16
การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล.....	16
การจับคู่รีโมทคอนโทรล.....	17
การจับคู่รีโมทคอนโทรลเสริม.....	17

ออโตไพลอต..... 17

การปรับเทียบเข็มทิศทอлингมอเตอร์.....	18
การรับสัญญาณ GPS.....	18
การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต.....	18
การรักษาความเร็วของคุณ.....	18
การรักษาตำแหน่งของคุณ.....	19
การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ.....	19
การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading Hold.....	19
การนำทาง.....	19

การหยุดชั่วคราวและการนำทางต่อ.....	20
การหยุดการนำทาง.....	20

แรงขับเคลื่อน..... 20

การเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง.....	20
--	----

เวย์พอยท์..... 20

การสร้างเวย์พอยท์.....	20
การนำทางไปยังเวย์พอยท์.....	21
การดูรายละเอียดเวย์พอยท์.....	21
การแก้ไขชื่อเวย์พอยท์.....	21
การลบเวย์พอยท์.....	21

เส้นทาง..... 21

การนำทางไปตามเส้นทาง.....	22
การดูรายละเอียดเส้นทาง.....	22
การแก้ไขชื่อเส้นทาง.....	22
การลบเส้นทาง.....	22

แทร็ค..... 22

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน.....	22
การลบแทร็คที่ใช้งาน.....	23
การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่.....	23
การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้.....	23
การดูรายละเอียดแทร็คที่บันทึกไว้.....	23
การแก้ไขชื่อแทร็คที่บันทึกไว้.....	23
การลบแทร็คที่บันทึกไว้.....	23

การตั้งค่า..... 24

การตั้งค่าทอлингมอเตอร์.....	24
การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย.....	24
การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่.....	24
การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล.....	25
การตั้งค่าไฟหน้าจ่อ.....	25

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain..... 25

การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์..... 25

การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin..... 26

การอัปเดตซอฟต์แวร์..... 26

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain.....	27
--	----

แท็ก MOB..... 28

การติดตั้งสายรัดหรือห่วงคาราบินเนอร์.....	29
การเปิดและปิดแท็ก MOB.....	29
การจับคู่แท็ก MOB กับทรานซ์มิเตอร์ Force Current.....	29
การแทนที่แท็ก MOB.....	30
การเปลี่ยนแบตเตอรี่แท็ก MOB.....	30

แป้นเหยียบ Power Steer..... 31

การติดตั้งแป้นเหยียบเข้ากับราง.....	31
การบังคับเลี้ยวด้วยแป้นเหยียบ.....	32
การสลับด้านการตอบสนองการบังคับเลี้ยว.....	32
การใช้คันแป้นเหยียบ.....	33
การเปลี่ยนฟังก์ชันของคันแป้นเหยียบ.....	33
การจับคู่แป้นเหยียบ.....	33
การติดตั้งแบตเตอรี่ในแป้นเหยียบ.....	33
LED สถานะ.....	34

ความต้องการและกำหนดการซ่อมบำรุง.... 34

การเปลี่ยนเชือกดึง.....	35
การติดตั้งที่จับเชือก.....	35
การตรวจสอบแอโนดเสียสละ.....	36

ข้อมูลจำเพาะ..... 37

ทรานซ์มิเตอร์.....	37
ขนาด.....	38
ข้อมูลแรงขับของมอเตอร์และกระแสไฟปัจจุบัน.....	39
ข้อมูลจำเพาะของ.....	41
ข้อมูลจำเพาะของ.....	42
แป้นเหยียบ Power Steer.....	42
ขนาด.....	43
อินเทอร์เฟซและบริการเครือข่าย.....	44

ข้อมูลสำคัญ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่น ๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

คุณจะต้องถอดทรูลิ่งมอเตอร์ออกจากเรือคายัคก่อนที่จะขนย้ายเรือคายัค การขนย้ายเรือคายัคโดยมีทรูลิ่งมอเตอร์อยู่บนตัวยืดอกอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสและทรัพย์สินเสียหาย

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้อยู่ในน้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ห้ามใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือผู้อื่นที่อยู่ในน้ำอาจสัมผัสกับใบพัดหมุนได้ ซึ่งอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้การควบคุมทรูลิ่งมอเตอร์ใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ต้นไม้ หินในน้ำตื้น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนที่จะจัดการหรือทำงานกับใบพัด มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด การเชื่อมต่อไฟฟ้า หรือกล่องอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิต

ควรพกไม้พายติดไปกับเรือคายัคเสมอ เพื่อหลีกเลี่ยงความเป็นไปได้ที่จะเกยตื้นในน้ำในกรณีที่ไฟฟ้าดับโดยไม่คาดคิด หรือมีปัญหาอื่น ๆ ที่ทำให้ไม่สามารถใช้ทรูลิ่งมอเตอร์ได้

เมื่อใช้ทรูลิ่งมอเตอร์เพื่อขับเคลื่อนเรือคายัคถอยหลัง เรือคายัคอาจหันหัวเรือโดยไม่คาดคิด เนื่องจากตัวเรือไปขัดขวางแรงขับของมอเตอร์ คุณจะต้องตื่นตัวและตระหนักถึงสภาพแวดล้อมรอบข้างเมื่อใช้มอเตอร์เพื่อถอยเรือคายัคไปด้านหลัง เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บส่วนบุคคลที่อาจเกิดขึ้นหรือความเสียหายของผลิตภัณฑ์ที่เกิดจากการชนกันโดยไม่ตั้งใจ

⚠ ข้อควรระวัง

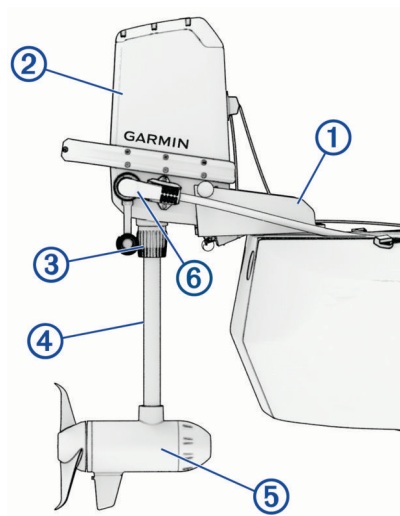
เมื่อทำการขนย้ายทรูลิ่งมอเตอร์ ให้ใช้ที่จับด้านหลังของตัวเรือนระบบบังคับเลี้ยวเสมอ และควรคำนึงถึงมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดและใบพัด เพื่อป้องกันความเสี่ยงที่จะเกิดการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน

คุณควรตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์อยู่ในตำแหน่งจัดเก็บก่อนที่จะเข้าหรือออกจากเรือคายัค การขับเคลื่อนเรือคายัคโดยไม่ตั้งใจขณะเข้าหรือออกจากเรืออาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหายได้

ข้อสังเกต

คุณควรใช้ทรูลิ่งมอเตอร์ Force Current ที่มีใบพัดประสิทธิภาพสูงในสถานะน้ำเปิดเท่านั้น เมื่อใช้ใบพัดประสิทธิภาพสูงในสถานะน้ำตื้น มีความเสี่ยงเพิ่มขึ้นที่ใบพัดจะเสียหายหากมอเตอร์ชนกับสิ่งกีดขวางใต้น้ำ

เริ่มต้นใช้งาน



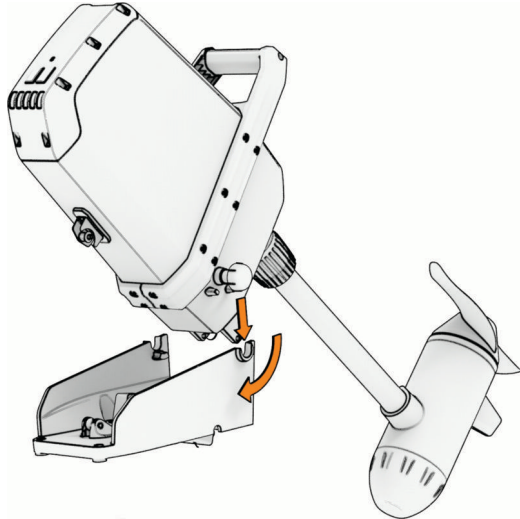
①	ตัวยึด
②	ระบบการบังคับเลี้ยว
③	ปลอกปรับความลึก
④	เฟลา
⑤	มอเตอร์ขับเคลื่อน
⑥	ขั้วต่อสายไฟ

การติดตั้งมอเตอร์บนตัวยึด

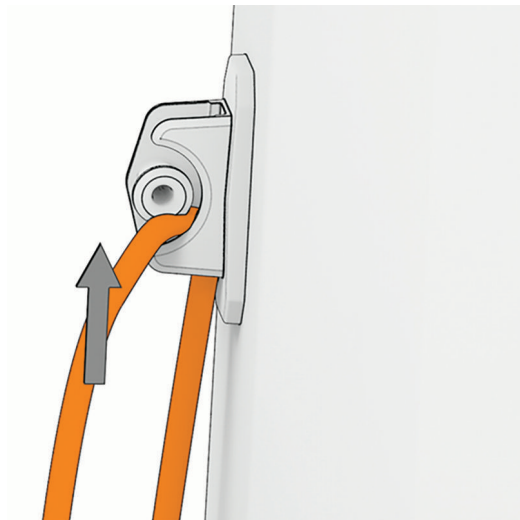
⚠️ ข้อควรระวัง

เมื่อทำการขนย้ายหรือติดตั้งมอเตอร์ ให้ใช้ที่จับที่ด้านหลังของตัวเรือนระบบบังคับลิ้นเยียวเสมอ และควรคำนึงถึงมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดและใบพัด เพื่อป้องกันความเสี่ยงที่จะเกิดการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน

- 1 หากจำเป็น ให้คลายปั๊มหมุนทั้งสองด้านของหรือลิ้นเยียวมอเตอร์
- 2 ลดมอเตอร์ลงบนตัวยึดในมุมประมาณ 45 องศา โดยให้ปั๊มหมุนบนมอเตอร์ตรงกับขายึดแบบหมุนบนตัวยึด



- 3 ให้มอเตอร์หมุนลงมาอยู่ในแนวตั้ง
- 4 ขันปั๊มที่ด้านใดด้านหนึ่งของมอเตอร์จนกระทั่งหยุด
- 5 เริ่มดึงเชือกเข้าไปในรูร้อยเชือกบางส่วนที่ด้านหน้าของระบบบังคับลิ้นเยียวของมอเตอร์ จากนั้นดึงเชือกส่วนบนขึ้นจนกระทั่งสอดเข้าไปในรูร้อยเชือก



การปรับความลึกของทรอลิ่งมอเตอร์

⚠ คำเตือน

ก่อนที่จะตั้งค่าความลึกของมอเตอร์ คุณต้องแน่ใจว่ามีระยะห่างเพียงพอสำหรับใบพัดตลอดการหมุนของเพลามอเตอร์ (*การตรวจสอบระยะห่างของใบพัด, หน้า 4*)

- 1 คลายปลอกที่ฐานของตัวเรือนระบบบังคับลิ้น



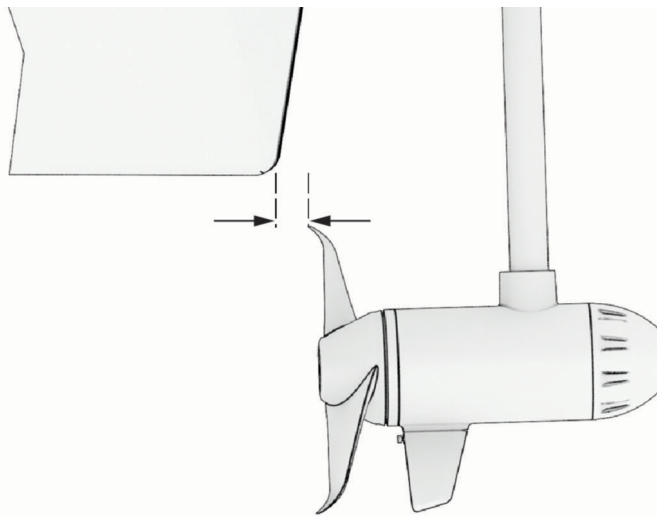
- 2 เพิ่มหรือลดความลึกของทรอลิ่งมอเตอร์
- 3 หลังจากที่คุณได้ตั้งค่ามอเตอร์ไปที่ความลึกที่ต้องการแล้ว ให้ขันปลอกคอที่ฐานของตัวเรือนระบบบังคับลิ้น

การตรวจสอบระยะห่างของใบพัด

⚠ คำเตือน

ก่อนที่จะเปิดทรอลิ่งมอเตอร์ คุณต้องแน่ใจว่ามีระยะห่างเพียงพอระหว่างใบพัดและตัวเรือตลอดระยะเวลาการหมุนของเพลามอเตอร์ การติดตั้งมอเตอร์โดยเว้นระยะห่างระหว่างใบพัดและตัวเรือไม่เพียงพออาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายต่อทรัพย์สินได้ หากใบพัดสัมผัสกับตัวเรือในระหว่างการใช้งาน

- 1 หมุนมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดด้วยมือเพื่อตรวจสอบระยะห่างโดยให้เพลามอเตอร์ครบ 360 องศา



- 2 หากจำเป็น ให้ปรับความลึกของมอเตอร์เพื่อให้แน่ใจว่ามีระยะห่างเพียงพอระหว่างใบพัดและตัวเรือ (*การปรับความลึกของทรอลิ่งมอเตอร์, หน้า 4*)

การเชื่อมต่อกับแหล่งจ่ายไฟ

⚠ คำเตือน

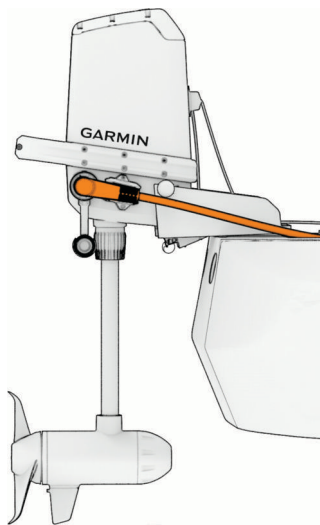
เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บส่วนบุคคลที่ร้ายแรงหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน เบรกเกอร์จะต้องอยู่ในตำแหน่งปิดก่อนที่คุณจะเชื่อมต่อสายไฟหรือมอเตอร์เข้ากับเบรกเกอร์

คุณต้องเชื่อมต่อสายบวก (+) บนสายไฟผ่านเบรกเกอร์หรือฟิวส์ที่มีเรท 40 A (ต่อเนื่อง) การต่อสายไฟนี้เข้ากับแหล่งจ่ายไฟโดยไม่มีเบรกเกอร์หรือฟิวส์อาจทำให้เกิดไฟฟ้าลัดวงจร ซึ่งอาจทำให้เกิดความร้อนสูงเกินไปและอาจเกิดเพลิงไหม้ได้

ข้อสังเกต

คุณต้องเชื่อมต่อมอเตอร์ Force Current เข้ากับแบตเตอรี่ 12 หรือ 24 Vdc การต่อมอเตอร์กับแรงดันไฟฟ้าอื่นอาจทำให้ประสิทธิภาพลดลงหรือผลิตภัณฑ์เสียหายได้

- 1 ต่อสายไฟหรือมอเตอร์เข้ากับแบตเตอรี่ โดยเดินสายสีแดง (+) ผ่านเบรกเกอร์ที่มีเรท 40 A (ต่อเนื่อง)
 - 2 หมุนฝาครอบบนขั้วต่อไฟฟ้าของมอเตอร์ทวนเข็มนาฬิกาหนึ่งรอบเพื่อให้เห็นขั้วต่อไฟฟ้า
 - 3 เสียบขั้วต่อสายไฟโดยให้สายไฟขนานกับเรือคายัคโดยประมาณ และกดจนเสียบเข้าที่จนสุด
- หมายเหตุ:** ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปลอกล๊อคบนขั้วต่อสายไฟอยู่ในตำแหน่งปลดล๊อคก่อนที่จะเชื่อมต่อเข้ากับมอเตอร์

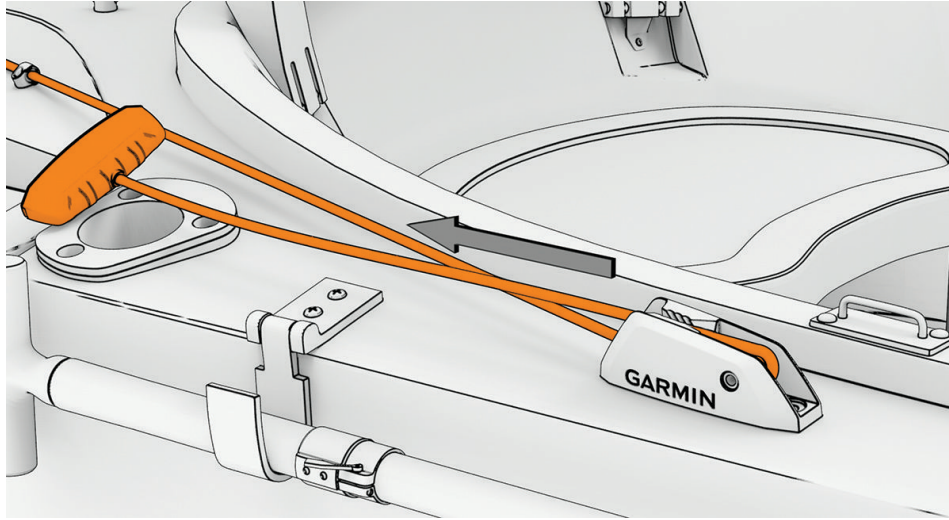


ตัวลดแรงตึงของสายไฟจะวางอยู่บนแท่นรองบนตัวเรือนมอเตอร์

- 4 หมุนแหวนล๊อคบนขั้วต่อสายไฟตามเข็มนาฬิกาหนึ่งรอบเพื่อล๊อคเข้าที่

การเก็บมอเตอร์

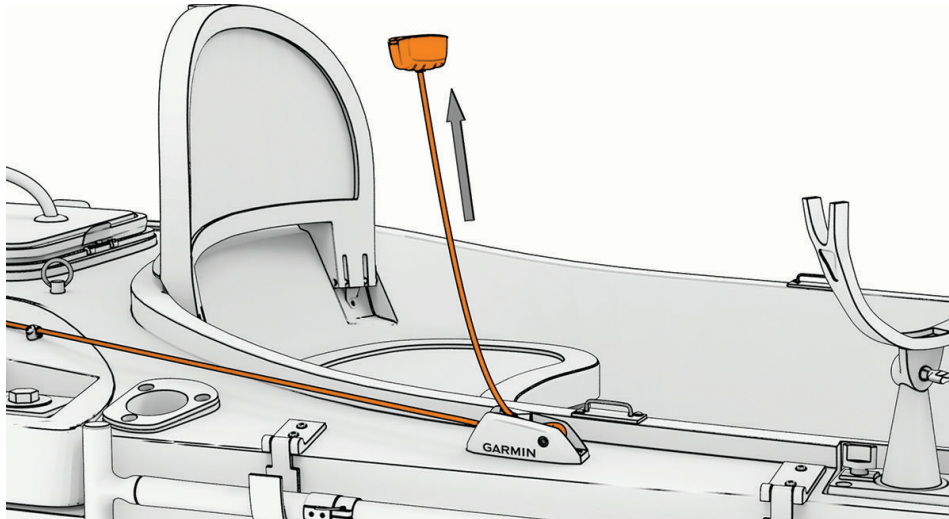
- 1 ดึงที่จับเชือกไปทางมอเตอร์ โดยยกมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดขึ้นจากน้ำ
- 2 ลดเชือกลงให้เกี่ยวเข้ากับราวผูกเชือก แล้วค่อย ๆ คลายความตึง



เชือกจะได้รับการยึดอย่างแน่นหนาภายใต้แรงดึงที่ตัวยึด โดยยึดมอเตอร์ไว้ในตำแหน่งจัดเก็บ

การใช้งานมอเตอร์

- 1 ดึงด้ามจับขึ้นและกลับเพื่อปลดเชือกออกจากราวผูกเชือก



- 2 ค่อย ๆ คลายความตึงบนเชือกเพื่อลดมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดลงในน้ำจนกระทั่งหยุด สลักล็อกจะเข้าจับกับหมุดล็อก เพื่อยึดมอเตอร์ให้อยู่ในตำแหน่งใช้งาน

การถอดมอเตอร์ออกจากตัวยึด

คุณต้องปิดเบรกเกอร์และถอดสายไฟออกจากมอเตอร์ก่อนจะถอดมอเตอร์ออกจากตัวยึด

คุณต้องเคลื่อนย้ายมอเตอร์ไปยังตำแหน่งที่ใช้งาน (*การใช้งานมอเตอร์, หน้า 6*) หรือปลดเชือกออกจากราวผูกเชือกและรองรับมอเตอร์โดยใช้ด้ามจับที่ด้านหลังของตัวเรือนระบบบังคับลิ้นชัก ก่อนจะถอดมอเตอร์ออกจากตัวยึด

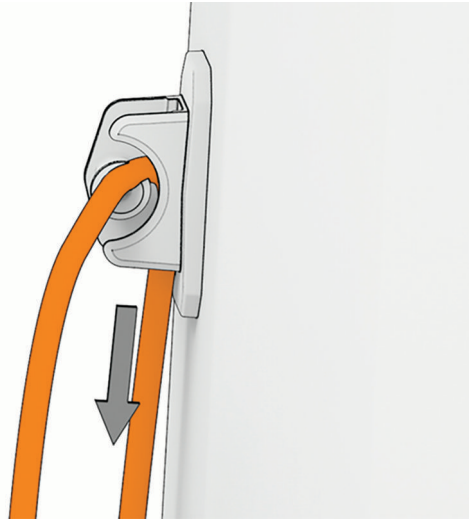
⚠ คำเตือน

คุณจะต้องถอดทrolleyมอเตอร์ออกจากเรือคายัคก่อนที่จะขนย้ายเรือคายัค การขนย้ายเรือคายัคโดยมีทrolleyมอเตอร์อยู่บนตัวยึดอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสและทรัพย์สินเสียหาย

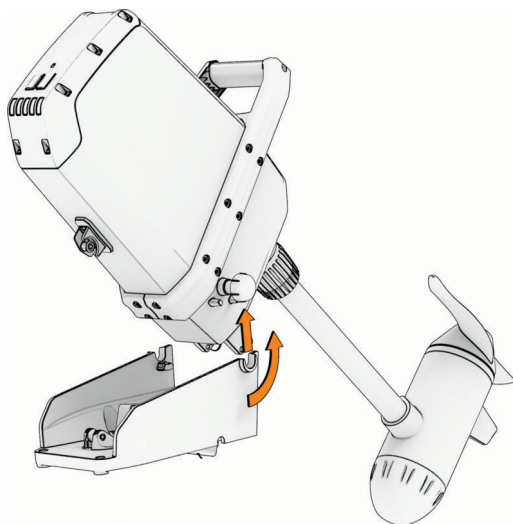
⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อทำการขนย้ายทrolleyมอเตอร์ ให้ใช้ที่จับที่ด้านหลังของตัวเรือนระบบบังคับลิ้นชักเสมอ และควรคำนึงถึงมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดและใบพัด เพื่อป้องกันความเสี่ยงที่จะเกิดการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน

- 1 ดึงเชือกส่วนบนออกบางส่วนจากด้านเปิดของตาไก่ที่ด้านหน้าของระบบบังคับลิ้นชักของมอเตอร์ และดึงเชือกส่วนล่างลงจนกระทั่งหลุดออกจากตาไก่



- 2 คลายเกลียวปั๊มทั้งสองด้านของมอเตอร์จนกระทั่งหยุด
- 3 เอียงมอเตอร์ขึ้นเป็นมุมประมาณ 45 องศาโดยใช้ด้ามจับที่ด้านหลังของมอเตอร์ หากมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งานแล้ว คุณต้องดึงเชือกขึ้นเพื่อปลดตัวล็อกก่อนจึงจะเอียงมอเตอร์ได้



- 4 ยกมอเตอร์ออกจากตัวยึดโดยใช้มือทั้งสองข้าง

การใช้งาน

คุณสามารถควบคุมทุกคุณสมบัติของทรอลิ่งมอเตอร์ได้โดยใช้รีโมทคอนโทรลที่ให้มา (*รีโมทคอนโทรล*, หน้า 11)

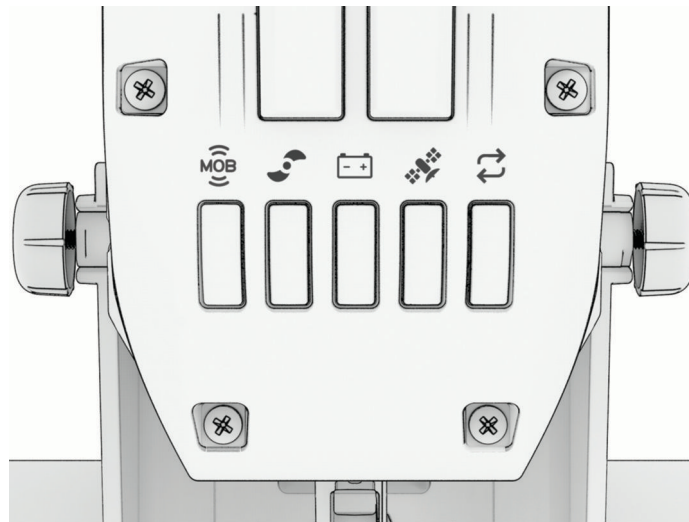
นอกจากรีโมทคอนโทรลแล้ว คุณยังสามารถควบคุมคุณสมบัติบางประการของทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current ได้โดยใช้เครื่องมือต่อไปนี้:

- แป้นเหยียบ Power Steer ที่มีมาพร้อมในบางรุ่น (*แป้นเหยียบ Power Steer*, หน้า 31)
- อุปกรณ์มือถือที่มีแอป ActiveCaptain® (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain*, หน้า 25)
- ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin® ที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์*, หน้า 25)¹
- นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin*, หน้า 26)

สำหรับรายละเอียดเกี่ยวกับการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์โดยใช้นาฬิกาหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ โปรดดู *คู่มือสำหรับเจ้าของ* สำหรับอุปกรณ์เฉพาะนั้น

ตัวบ่งชี้สถานะ

ไฟ LED แสดงสถานะบนแผงด้านบนของทรอลิ่งมอเตอร์จะแสดงสถานะของมอเตอร์



¹ ชาร์ตพล็อตเตอร์ ECHOMAP™ Ultra และ ECHOMAP UHD บางเครื่องที่ไม่ได้รับการอัปเดตซอฟต์แวร์อีกต่อไปจะไม่รองรับคุณสมบัติบางประการของทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current คุณต้องใช้รีโมททรอลิ่งมอเตอร์เพื่อการตั้งค่าครั้งแรก

	แท็ก Man Overboard (MOB) (<i>แท็ก MOB, หน้า 28</i>): • สีเขียวเต็มดวง: แท็ก MOB ได้รับการเชื่อมต่อแล้ว • สีแดงกะพริบ: การเชื่อมต่อแท็ก MOB สูญหาย ใบพัดถูกปิดใช้งาน หมายเหตุ: หลังจากการเชื่อมต่อแท็ก MOB เสร็จสิ้นแล้ว คุณต้องกด  บนแท็ก MOB หรือกดปุ่มการแจ้งเตือนบนรีโมทคอนโทรลหรือบนชาร์ตพรีลัดเตอร์ที่เชื่อมต่อก่อนที่คุณจะเปิดใบพัดได้ • สีแดงเต็มดวง: แท็ก MOB ไม่ได้รับการเชื่อมต่อ ใบพัดถูกปิดใช้งาน • สีเหลืองกะพริบ: แท็ก MOB ไม่ได้รับการเชื่อมต่อ และ MOB Tag Override Mode เปิดอยู่ ใบพัดไม่ได้ถูกปิดใช้งาน (<i>การแทนที่แท็ก MOB, หน้า 30</i>)
	สถานะใบพัดและออโตไพลอต: • สีเขียวเต็มดวง: ใบพัดเปิดอยู่ • สีเขียวกะพริบ: โหมดออโตไพลอตเปิดใช้งานอยู่ • ปิด : ใบพัดปิดอยู่
	สถานะแบตเตอรี่: • สีเขียวเต็มดวง: ระดับแบตเตอรี่ดี • สีเหลืองเต็มดวง: ระดับแบตเตอรี่ปานกลาง • สีแดงเต็มดวง: ระดับแบตเตอรี่ต่ำ • สีแดงกะพริบ: ระดับแบตเตอรี่ต่ำถึงขั้นวิกฤต หมายเหตุ: โดยค่าเริ่มต้น ตัวระบุระดับแบตเตอรี่จะได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับแบตเตอรี่ลิเธียมไอออนฟอสเฟต (<i>การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่, หน้า 24</i>)
	สถานะ GPS: • สีเขียวเต็มดวง: มอเตอร์มีสัญญาณ GPS ที่ดี • สีเหลืองเต็มดวง: มอเตอร์มีสัญญาณ GPS ไม่ดี • สีแดงเต็มดวง: มอเตอร์ไม่มีสัญญาณ GPS
	สถานะ: • สีเขียวเต็มดวง: ไม่มีข้อผิดพลาด • สีน้ำเงินเต็มดวง: มอเตอร์อยู่ในโหมดจับคู่ • สีแดงเต็มดวง: มีข้อผิดพลาดเกิดขึ้น². • ไฟสีแดงกะพริบ: มีข้อผิดพลาดร้ายแรงเกิดขึ้น
All	ไฟสีเขียวกะพริบสลับกัน: มอเตอร์ รีโมทคอนโทรล หรือแป้นเหยียบ กำลังติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์

² หลังจากแก้ไขข้อผิดพลาดแล้ว คุณอาจจำเป็นต้องปิดมอเตอร์แล้วเปิดใหม่อีกครั้งเพื่อล้างไฟ LED ข้อผิดพลาดสีแดง

การเปลี่ยนใบพัด

⚠ คำเตือน

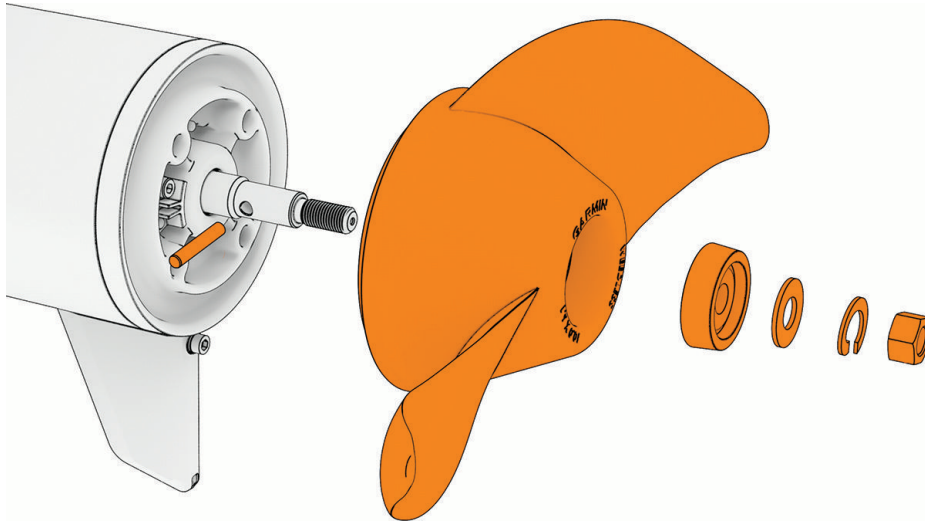
ควรถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนจัดการหรือทำงานกับใบพัด เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิต

ข้อสังเกต

คุณควรใช้ทรูลิ่งมอเตอร์ Force Current ที่มีใบพัดประสิทธิภาพสูงในสถานะน้ำเปิดเท่านั้น เมื่อใช้ใบพัดประสิทธิภาพสูงในสถานะน้ำตื้น มีความเสี่ยงเพิ่มขึ้นที่ใบพัดจะเสียหายหากมอเตอร์ชนกับสิ่งกีดขวางใต้น้ำ

ทรูลิ่งมอเตอร์ Force Current ประกอบด้วยใบพัดประสิทธิภาพสูงและใบพัดแบบกันวัยพิช ปฏิบัติตามขั้นตอนเหล่านี้เมื่อเปลี่ยนใบพัด

- 1 ใช้ไขควงเกลียวขนาด $\frac{9}{16}$ นิ้ว (15 มม.) ถอดน็อตที่ยึดใบพัดออก



- 2 ถอดใบพัดออก แล้ววางแหวนล้อยึด แหวนแบน และแวนดเสี่ยสละไว้
- 3 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าหมุดในเพลามอเตอร์ใบพัดอยู่ในตำแหน่ง และเปลี่ยนหากจำเป็น
- 4 ติดตั้งใบพัดใหม่
- 5 วางแวนด แหวนแบน แหวนล้อยึด และน็อตกลับเข้าที่เพลายับใบพัด
- 6 ใช้ไขควงเกลียวขนาด $\frac{9}{16}$ นิ้ว (15 มม.) ขันน็อตให้แน่นด้วยแรงบิด 16.27 นิวตันเมตร (12 ปอนด์ฟุต) เพื่อยึดใบพัด

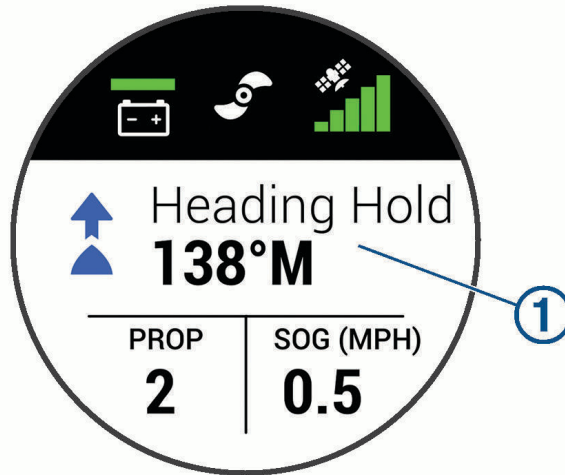
รีโมทคอนโทรล



ปุ่ม	คำอธิบาย
	กดค้างไว้เพื่อเปิดและปิดอุปกรณ์
	กดเพื่อเปิดและตั้งค่าการควบคุมการล่องเรือที่ความเร็วปัจจุบันเหนือพื้น (SOG) (<i>การรักษาความเร็วของคุณ</i> , หน้า 18) กดอีกครั้งเพื่อปิดการควบคุมการล่องเรือ และกลับสู่การควบคุมความเร็วด้วยตนเอง
	กดสองครั้งเพื่อเปิดใบพัดและตั้งเป็นความเร็วเต็มที่ กดอีกครั้งเพื่อกลับสู่ความเร็วและสถานะใบพัดก่อนหน้า
	กดเพื่อควบคุมด้วยตนเอง (<i>การบังคับทิศทางทรอลิ่งมอเตอร์ด้วยตนเอง</i> , หน้า 15) กดค้างไว้เพื่อควบคุมทิศทางโดยใช้ท่าทาง (<i>การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง</i> , หน้า 15)
	กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดใบพัด (<i>การเปิดและปิดใบพัด</i> , หน้า 14) กดสองครั้งเพื่อปิดฟังก์ชันออโตไพลอต (หากเปิดใช้งาน) หยุดใบพัด และเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้าและถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 20)
	กดเพื่อเลื่อนดูเมนู (<i>การเลื่อนดูเมนู</i> , หน้า 14) เมื่ออยู่ในเมนู ให้กด  เพื่อเลือกรายการเมนู และกด  เพื่อย้อนกลับโดยไม่บันทึก เมื่ออยู่ในลิสต์คสมอ ให้กดเพื่อเลื่อนตำแหน่งลิสต์คสมอไปข้างหน้า ถอยหลัง ซ้าย หรือขวา โดยเคลื่อนที่ครั้งละ 1.5 ม. (5 ฟุต) เมื่ออยู่ในการควบคุมทิศทางหรือการควบคุมด้วยตนเอง ให้กด  และ  สำหรับการเลี้ยวขึ้นลงเสาเดียวหรือกดค้างเพื่อ- บังคับทิศทางขึ้นลง 5 องศา กด  และ  เพื่อเปลี่ยนความเร็วเพิ่มขึ้น หรือกดค้างไว้เพื่อเปลี่ยนความเร็วอย่างต่อเนื่อง เมื่อคุณตั้งค่าความเร็วเป็นศูนย์ ให้กด  เพื่อเปลี่ยนเป็นถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 20)
	กดเพื่อเปิดการรักษาทิศทาง การรักษาทิศทางใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อรักษาทิศทางปัจจุบันของคุณ (<i>การรักษาทิศทางของคุณ</i> , หน้า 19) กดอีกครั้งเพื่อปิดการรักษาทิศทาง หยุดใบพัด และกลับสู่การควบคุมด้วยตนเอง กดค้างไว้เพื่อตั้งค่าการคงทิศทางที่มุ่งหน้าโดยการชี้โรต (<i>การควบคุมด้วยท่าทาง</i> , หน้า 15)
	กดเพื่อเปิดการลิสต์คสมอ ลิสต์จุดยึดใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อรักษาตำแหน่งของคุณ (<i>การรักษาตำแหน่งของคุณ</i> , หน้า 19) กดอีกครั้งเพื่อปิดลิสต์คสมอ และกลับสู่โหมดการบังคับเลี้ยวก่อนหน้า กดค้างไว้เพื่อเลื่อนตำแหน่งลิสต์คสมอโดยชี้โรต (<i>การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาตำแหน่งของคุณ</i> , หน้า 16)
	กดเพื่อเปิดเมนู กดเพื่อออกจากเมนู
	กดทำเครื่องหมายเวย์พอยท์
1 ถึง 4	กดเพื่อเปิดทางลัดสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่กำหนดให้กับปุ่ม ³

³ จำเป็นต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ดูคำแนะนำเพิ่มเติมได้ที่คู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หน้าจอรีโมทคอนโทรล



①	แสดงสถานะการทำงานของทรอลลิ่งมอเตอร์ ตัวอย่างเช่น เมื่ออยู่ในการควบคุมแบบแมนนวล ระบบจะแสดง Manual และเมื่อเปิดการรักษาทิศมุ่งหน้าไว้ ระบบจะแสดง Heading Hold พร้อมด้วยจุดที่ตั้งการรักษาทิศมุ่งหน้าเป็นองศา
	แสดงสถานะแบตเตอรี่ของทรอลลิ่งมอเตอร์ สีเขียว: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่อยู่ในระดับที่ดี สีเหลือง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่อยู่ในระดับปานกลาง สีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่ต่ำ ไฟกะพริบสีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่ของมอเตอร์ต่ำขั้นวิกฤติ หมายเหตุ: ตัวระบุระดับแบตเตอรี่ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับแบตเตอรี่ลิเทียมไอออนฟอสเฟตตามค่าเริ่มต้น (<i>การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่, หน้า 24</i>) คำแนะนำ: คุณสามารถเปลี่ยนลักษณะของสถานะแบตเตอรี่ของทรอลลิ่งมอเตอร์ให้แสดงแรงดันไฟเป็นตัวเลขแทนไอคอนได้ (<i>การตั้งค่าทรอลลิ่งมอเตอร์, หน้า 24</i>) คุณสามารถดูระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลได้โดยกด
	แสดงสถานะของใบพัด สีขาวและหมุน: ใบพัดกำลังสร้างแรงขับไปข้างหน้า สีแดงและหมุน: ใบพัดกำลังสร้างแรงขับถอยหลัง ⁴ ไม่หมุน: ใบพัดเปิดอยู่โดยตั้งความเร็วเป็นศูนย์ ไม่แสดง: ใบพัดปิดอยู่
	แสดงความแรงของสัญญาณ GPS ของทรอลลิ่งมอเตอร์
PROP	แสดงระดับความเร็วของใบพัด (<i>การปรับความเร็วของมอเตอร์, หน้า 14</i>) เมื่อใบพัดส่งแรงขับถอยหลัง ระดับความเร็วจะแสดงเป็นสีแดง ⁴ หมายเหตุ: ความเร็วใบพัดจะไม่ปรากฏเมื่อมอเตอร์กำลังใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ
SOG	แสดงความเร็วเหนือพื้น (SOG) ที่วัดได้

⁴ ในแรงขับย้อนกลับ มอเตอร์จะทำงานเสียงดังขึ้น สร้างแรงขับน้อยลง และมีประสิทธิภาพน้อยลงเมื่อเทียบกับแรงขับไปข้างหน้า

การเลื่อนเมนู

คุณสามารถใช้เมนูและปุ่มลูกศรเพื่อเลื่อนเมนูบนรีโมทคอนโทรล

- หากต้องการเปิดเมนู ให้กด 
- หากต้องการเลื่อนระหว่างรายการเมนูต่างๆ ให้กด  และ 
- หากต้องการเลือกรายการเมนู ให้กด 
- หากต้องการกลับไปยังรายการเมนูก่อนหน้า ให้กด 
- หากต้องการออกจากเมนู ให้กด  หรือกด  ซ้ำๆ จนกระทั่งถึงหน้าจอหลัก

การเปิดและปิดใบพัด

⚠ คำเตือน

ห้ามใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือผู้อื่นที่อยู่ในน้ำอาจสัมผัสกับใบพัดหมุนได้ ซึ่งอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้อยู่ในน้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

- 1 หากจำเป็น ให้ติดตั้งทอร์ลิ่งมอเตอร์ (*การใช้งานมอเตอร์*, หน้า 6)

หมายเหตุ: ใบพัดไม่สามารถเปิดได้เมื่อทอร์ลิ่งมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งที่จัดเก็บ

- 2 บนรีโมทคอนโทรล ให้กด  เพื่อเปิดใบพัด

- 3 กด  อีกครั้งเพื่อปิดใบพัด

การปรับความเร็วของมอเตอร์

บนรีโมทคอนโทรล ให้กด  หรือ  เพื่อเพิ่มหรือลดความเร็ว

ในโหมดด้วยตนเอง ความเร็วใบพัดที่แสดงในช่อง PROP บนหน้าจอรีโมทคอนโทรล จะเพิ่มขึ้นหรือลดลงตามนั้น

ในโหมดการควบคุมการล่องเรือ ความเร็วเป้าหมายปัจจุบันจะปรากฏบนหน้าจอรีโมทของทอร์ลิ่งมอเตอร์ และจะเพิ่มขึ้นหรือลดลงตามนั้น

หมายเหตุ: ในโหมดด้วยตนเอง การเพิ่มหรือลดความเร็วโดยใช้รีโมทคอนโทรลจะไม่ทำให้ใบพัดเปิดโดยอัตโนมัติ คุณต้องกดปุ่ม  บนรีโมทคอนโทรลเพื่อเปิดใบพัด

สลับความเร็วสูงสุด

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้กดปุ่ม  สองครั้ง

ความเร็วใบพัดของทอร์ลิ่งมอเตอร์จะเพิ่มขึ้นอย่างรวดเร็วจนถึงความเร็วสูงสุด

- 2 กด  เพื่อกลับไปยังความเร็วใบพัดก่อนหน้า

คำแนะนำ: เมื่อเร่งความเร็วเต็มที่ คุณสามารถกด  บนรีโมทคอนโทรลเพื่อค่อยๆ ลดความเร็วของใบพัดลง

การทำงานของใบพัดเมื่อใช้งานเพียงบางส่วน

⚠ คำเตือน

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้ลอยใต้น้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้
คุณควรใช้งานใบพัดของทรอลิ่งมอเตอร์โดยใช้งานมอเตอร์เพียงบางส่วนในสถานการณ์จำกัด เช่น เมื่อผ่านวัชพืชหรือสิ่งกีดขวางใต้น้ำ
มิฉะนั้น คุณหรือบุคคลอื่นอาจสัมผัสใบพัดที่หมุนได้ ซึ่งอาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บสาหัสได้

⚠ ข้อควรระวัง

ก่อนที่จะยกมอเตอร์ขึ้นจากน้ำบางส่วน คุณต้องกด  บนรีโมทคอนโทรลเพื่อให้แน่ใจว่ามอเตอร์อยู่ในโหมดด้วยตนเอง! การยก
มอเตอร์ขึ้นจากน้ำในขณะที่ทำงานในโหมดอัตโนมัติอาจทำให้มอเตอร์หรือเรือคายัคเคลื่อนไหวโดยไม่คาดคิด ซึ่งอาจทำให้เกิดการบาดเจ็บ
แก่ส่วนบุคคลหรือความเสียหายต่อทรัพย์สินได้

ข้อสังเกต

คุณควรใช้ทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current ที่มีใบพัดประสิทธิภาพสูงในสภาวะน้ำเปิดเท่านั้น เมื่อใช้ใบพัดประสิทธิภาพสูงในสภาวะน้ำ
ตื้น มีความเสี่ยงเพิ่มขึ้นที่ใบพัดจะเสียหายหากมอเตอร์ชนกับสิ่งกีดขวางใต้น้ำ

- 1 เมื่อทรอลิ่งมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งานแล้ว ให้ดึงด้ามเชือกอย่างช้า ๆ เพื่อยกมอเตอร์ขึ้นจนกระทั่งอยู่ในตำแหน่งที่สามารถผ่าน
วัชพืชหรือสิ่งกีดขวางได้
หากคุณยกมอเตอร์ออกจากน้ำมากเกินไป ใบพัดจะปิดโดยอัตโนมัติ
- 2 เปิดใบพัดและตั้งความเร็วใบพัดตามต้องการเพื่อเคลื่อนเรือผ่านสิ่งกีดขวาง
- 3 เมื่อคุณผ่านสิ่งกีดขวางไปแล้ว ให้ค่อย ๆ ลดมอเตอร์ลงสู่ตำแหน่งใช้งาน

การบังคับทิศทางทรอลิ่งมอเตอร์ด้วยตนเอง

ในโหมดด้วยตนเอง คุณสามารถปรับทิศทางและความเร็วของทรอลิ่งมอเตอร์ได้ตามต้องการ

หมายเหตุ: ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในโหมดแมนนวลตามค่าเริ่มต้นเมื่อคุณเปิดเครื่อง

- 1 หากจำเป็น ให้กด 
- 2 กด  และ  เพื่อบังคับเลี้ยว

คำแนะนำ: คุณยังสามารถใช้การควบคุมด้วยท่าทางในการบังคับเลี้ยวได้ (*การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง*,
หน้า 15)

การควบคุมด้วยท่าทาง

คุณสามารถชี้หรือย้ายรีโมทคอนโทรลเพื่อโต้ตอบกับทรอลิ่งมอเตอร์ได้ คุณต้องปรับเทียบเข็มทิศในทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็ม
ทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18) และเข็มทิศในรีโมทคอนโทรล (*การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล*, หน้า 16) ก่อนจึงจะสามารถใช้การ
ควบคุมด้วยท่าทางได้

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง

คุณสามารถบังคับทิศทางมอเตอร์ได้โดยการชี้รีโมทคอนโทรล

- 1 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)
- 2 กดปุ่ม  ค้างไว้
- 3 ขณะกด  ค้างไว้ ให้ชี้รีโมทคอนโทรลไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อบังคับเลี้ยวทางกราบซ้ายหรือกราบขวา
- 4 ปลดปล่อย  เพื่อหยุดการบังคับทิศทาง

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาทิศมุ่งหน้า

คุณสามารถเลื่อนรีโมทคอนโทรลเพื่อปรับการรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ (*การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ*, หน้า 19)

- 1 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)
- 2 กดปุ่ม  ค้างไว้
- 3 ชี้รีโมทคอนโทรลไปยังตำแหน่งที่คุณต้องการรักษาทิศมุ่งหน้า
- 4 ปลดปล่อย  เพื่อกำหนดทิศทางที่มุ่งหน้า

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาดำแหน่งของคุณ

คุณสามารถเลื่อนรีโมทคอนโทรลเพื่อปรับตำแหน่งของคุณได้เมื่อใช้คุณสมบัติการล็อกสมอ (การรักษาดำแหน่งของคุณ, หน้า 19)

- 1 กด  ค้างไว้
- 2 ชี้อรีโมทคอนโทรลไปในทิศทางที่คุณต้องการย้ายตำแหน่งของคุณ
ตำแหน่งของคุณจะเคลื่อนไป 1.5 ม. (5 ฟุต) ในทิศทางที่คุณชี้
- 3 ปลด 
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนนี้อีกจนกว่าคุณจะอยู่ในตำแหน่งที่คุณต้องการ

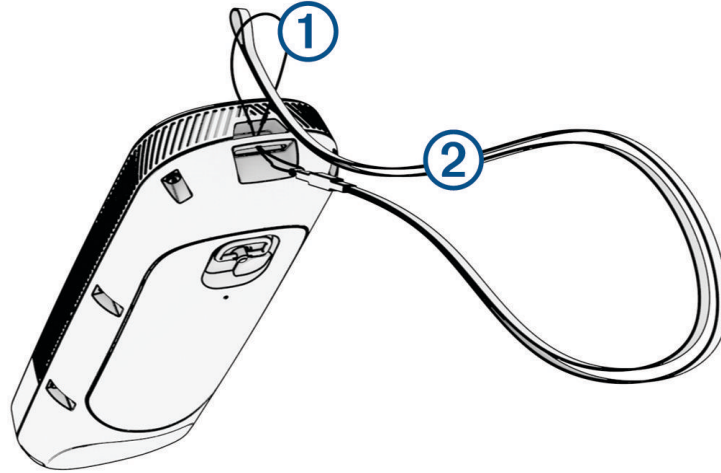
การติดตั้งแบตเตอรี่ในรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลทำงานโดยใช้แบตเตอรี่ AA สองก้อน (ไม่มีให้มา) ใช้แบตเตอรี่ลิเทียมเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

- 1 หมุนแหวนรูปตัว D ทวนเข็มนาฬิกา แล้วดึงขึ้นเพื่อถอดฝาครอบออก
- 2 ใส่แบตเตอรี่ AA สองก้อนโดยสังเกตขั้ว
- 3 ใส่ฝาครอบแบตเตอรี่กลับเข้าไป และหมุนแหวนรูปตัว D ตามเข็มนาฬิกา

การติดสายคล้อง

- 1 เริ่มจากด้านหลังของรีโมทคอนโทรล สอดหัวของสายคล้อง ① ผ่านช่อง



- 2 ร้อยปลายอีกด้านของสายคล้อง ② ผ่านห่วง แล้วดึงให้แน่น
- 3 หากจำเป็น ให้คล้องสายคล้องรอบคอหรือข้อมือเพื่อคล้องระหว่างการใช้งาน

การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล

ข้อสังเกต

ปรับเทียบเข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์กลางแจ้ง เพื่อปรับปรุงความแม่นยำของทิศมุ่งหน้า อย่ายืนใกล้วัตถุที่มีอิทธิพลต่อสนามแม่เหล็ก เช่น ยานพาหนะ อาคาร และสายไฟเหนือศีรษะ

คุณต้องปรับเทียบเข็มทิศในรีโมทคอนโทรลก่อนจึงจะสามารถควบคุมมอเตอร์โดยใช้ท่าทางได้ หากการควบคุมด้วยท่าทางทำงานไม่ถูกต้องหลังการปรับเทียบ คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนนี้ได้บ่อยเท่าที่จำเป็น

- 1 เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**
- 2 เลือก **Start** และปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การจับคู่มือคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลจับคู่กับทรอлингมอเตอร์ที่โรงงาน ทำตามขั้นตอนเหล่านี้หากต้องการจับคู่อีกครั้ง

- 1 เปิดทรอлингมอเตอร์
- 2 กด  บนทรอлингมอเตอร์สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
ไฟ LED แสดงสถานะ  บนทรอлингมอเตอร์จะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อ
- 3 นำรีโมทคอนโทรลมาไว้ในระยะ 1 เมตร (3 ฟุต) จากทรอлингมอเตอร์
- 4 เปิดรีโมทคอนโทรล
- 5 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**
หลังจากผ่านไปสองสามวินาที Pairing Complete จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรล

การจับคู่มือคอนโทรลเสริม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลได้สูงสุด 2 ตัวเข้ากับทรอлингมอเตอร์ของคุณพร้อมกันได้

หากต้องการจับคู่มือคอนโทรลตัวที่สอง คุณต้องทำตามขั้นตอนต่อไปนี้โดยใช้รีโมทคอนโทรลตัวแรกที่เชื่อมต่ออยู่

- 1 เปิดทรอлингมอเตอร์
- 2 บนรีโมทคอนโทรลที่จับคู่กับมอเตอร์แล้ว ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**
- 3 นำรีโมทคอนโทรลเสริมมาในระยะ 1 ม. (3 ฟุต) จากแผงจอแสดงผลบนทรอлингมอเตอร์
- 4 เปิดรีโมทคอนโทรลเสริม
- 5 บนรีโมทคอนโทรลเสริม ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**
Device Found จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรลตัวแรก หลังจากผ่านไปสองสามวินาที Pairing Complete จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรลตัวที่สอง

ออดิโอไฟลด์

คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติออดิโอไฟลด์ของทรอлингมอเตอร์คือเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้
หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

ก่อนจะเปิดใช้งานฟังก์ชันอัตโนมัติใด ๆ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งานอย่างสมบูรณ์ และตัวล็อกยึดเข้าที่แล้ว
การเปิดใช้งานฟังก์ชันออดิโอไฟลด์ก่อนที่มอเตอร์จะล็อกในตำแหน่งใช้งานอาจทำให้เรือคายัคเคลื่อนที่โดยไม่คาดคิด ซึ่งอาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสหรือทรัพย์สินเสียหายได้

เรียนรู้การใช้คุณสมบัติออดิโอไฟลด์บนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ข้อควรระวัง

ขณะที่ใช้คุณสมบัติออดิโอไฟลด์ ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

ทรอлингมอเตอร์ Force Current รองรับคุณสมบัติออดิโอไฟลด์ เช่น การติดตามเส้นทางที่วางแผนไว้ล่วงหน้า การรักษาทิศทางของเรือคายัค และการคงตำแหน่งของคุณไว้

คุณจะต้องปรับเทียบเข็มทิศของทรอлингมอเตอร์ก่อนจึงจะสามารถใช้คุณสมบัติออดิโอไฟลด์ได้ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอлингมอเตอร์, หน้า 18*)
คุณต้องมีสัญญาณ GPS เพื่อเปิดใช้งานโหมดออดิโอไฟลด์ (*การรับสัญญาณ GPS, หน้า 18*)

คุณสามารถเปิดใช้งานและควบคุมโหมดออดิโอไฟลด์ทุกโหมดได้โดยใช้รีโมทคอนโทรลที่ให้มา (*รีโมทคอนโทรล, หน้า 11*)
คุณสามารถควบคุมคุณสมบัติออดิโอไฟลด์บางอย่างได้โดยใช้อุปกรณ์อื่นที่เข้ากันได้ (*การใช้งาน, หน้า 8*)

คำแนะนำ: ในบางสถานการณ์ โหมดออดิโอไฟลด์อาจสร้างความปั่นป่วนมากกว่าที่คาดไว้ คุณสามารถปรับการตั้งค่าเกณฑ์ของออดิโอไฟลด์เพื่อปรับแต่งความไวของออดิโอไฟลด์ให้เหมาะสมกับสถานะต่างๆ ได้ (*การปรับการตอบสนองของออดิโอไฟลด์, หน้า 18*)

Force Current รองรับคุณสมบัติออดิโอไฟลด์ดังต่อไปนี้:

การควบคุมการล่องเรือ: มอเตอร์จะควบคุมความเร็วใบพัดโดยอัตโนมัติเพื่อรักษาความเร็วเป้าหมาย (*การรักษาความเร็วของคุณ, หน้า 18*)

ล็อกคสมอ: มอเตอร์จะบังคับและหมุนใบพัดโดยอัตโนมัติเพื่อรักษาตำแหน่งของคุณ (*การรักษาตำแหน่งของคุณ, หน้า 19*)

รักษาทิศมุ่งหน้า: มอเตอร์จะบังคับทิศทางอัตโนมัติเพื่อให้เรือของคุณอยู่ในทิศทางเดียวกัน (*การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ, หน้า 19*)

ตามเส้นทาง: มอเตอร์สามารถบังคับและหมุนใบพัดได้อัตโนมัติเพื่อนำทางไปยังจุดอ้างอิงหรือตามเส้นทางหรือแทร็ค (*การนำทาง, หน้า 19*)

การปรับเทียบเข็มทิศหรือลิ่งมอเตอร์

ก่อนที่จะปรับเทียบเข็มทิศหรือลิ่งมอเตอร์ คุณต้องเคลื่อนที่ไปยังบริเวณเปิดที่มีน้ำนิ่ง โดยมีพื้นที่เพียงพอในการบังคับเรือคายัคเป็นวงกลม

ข้อสังเกต

การปรับเทียบเข็มทิศของหรือลิ่งมอเตอร์ในสภาวะน้ำทะเลมีคลื่นแรงและลมแรงอาจส่งผลเสียต่อประสิทธิภาพการทำงานของออโตไพลอต

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าหรือลิ่งมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งาน (*การใช้งานมอเตอร์, หน้า 6*)
- 2 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**
- 3 เมื่อได้รับการแจ้ง ให้ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อปรับเทียบเข็มทิศ

ข้อสังเกต

ในขณะที่ปรับเทียบเข็มทิศ ควรใช้หรือลิ่งมอเตอร์เพื่อบังคับเรือคายัคด้วยความเร็วต่ำ การใช้ไม้พายเพื่อบังคับเรือคายัคเพื่อปรับเทียบเข็มทิศอาจทำให้เกิดการเคลื่อนไหวมากเกินไป ส่งผลให้ออโตไพลอตทำงานได้ไม่ดี

หากคุณสมบัติออโตไพลอตไม่ทำงานตามที่คาดหวัง คุณควรทำขั้นตอนการปรับเทียบซ้ำ

การรับสัญญาณ GPS

- 1 เคลื่อนย้ายเรือไปยังบริเวณที่สามารถมองเห็นท้องฟ้าได้โดยไม่มีสิ่งกีดขวาง
- 2 รอประมาณ 30 ถึง 60 วินาทีขณะที่หรือลิ่งมอเตอร์ค้นหาดาวเทียม
เมื่อมอเตอร์ได้รับตำแหน่งโดยใช้ GPS ไฟแสดงสถานะ LED  จะเป็นสีเขียวเต็มดวง

การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต

คุณสามารถปรับการตั้งค่าเกณฑ์ของออโตไพลอตเพื่อปรับแต่งความไวของออโตไพลอตให้เหมาะสมกับสถานะต่าง ๆ ได้

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการปรับค่าเกณฑ์สำหรับโหมดลือคสมอ ให้เลือก **Anchor Gain**
 - หากต้องการปรับค่าเกณฑ์ของระบบอัตโนมัติสำหรับโหมดนำทาง รวมถึงการคงที่สมูทนิ่งหน้าและการควบคุมการล่องเรือ ให้เลือก **Navigation Gain**
- 3 เลือก  หรือ  เพื่อเพิ่มหรือลดค่าเกณฑ์:
 - เพิ่มการตั้งค่าเกณฑ์เพื่อให้ออโตไพลอตตอบสนองได้ดีขึ้น มอเตอร์จะแม่นยำยิ่งขึ้นในการควบคุมเรือของคุณ แต่ก็อาจเกิดการปั่นป่วนมากขึ้น โดยทั่วไปแล้ว เรือที่ใหญ่หรือหนักจะต้องใช้ค่าเกณฑ์ที่สูงกว่า
 - ลดการตั้งค่าเกณฑ์เพื่อให้ออโตไพลอตตอบสนองน้อยลง มอเตอร์จะสร้างความปั่นป่วนน้อยลง แต่การควบคุมเรือของคุณอาจแม่นยำน้อยลง
- 4 เลือก  เพื่อยืนยันตัวเลือกของคุณ

การรักษาความเร็วของคุณ

ก่อนที่จะคุณจะใช้คุณสมบัติออโตไพลอต คุณต้องปรับเทียบหรือลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศหรือลิ่งมอเตอร์, หน้า 18*)

คุณสมบัติการควบคุมการล่องเรือเป็นฟังก์ชันอัตโนมัติที่ตั้งค่าและรักษาความเร็วเหนือพื้นโดยเฉพาะ โดยปรับตามการเปลี่ยนแปลงของกระแสน้ำและลมโดยอัตโนมัติ

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติร่วมกับโหมดอัตโนมัติอื่น ๆ (*ออโตไพลอต, หน้า 17*)

บนรีโมทคอนโทรล กด 

การควบคุมการล่องเรือเปิดใช้งานที่ความเร็วปัจจุบัน

หากต้องการปิดระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติและปิดใบพัด คุณต้องกด 

การรักษาตำแหน่งของคุณ

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติอัตโนมัติโฟลต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18)

คุณสมบัติล๊อคสมอใช้ GPS เพื่อรักษาตำแหน่งของคุณโดยใช้ทรอลิ่งมอเตอร์

กด 

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับตำแหน่งล๊อคสมอได้ โดยการกดปุ่มลูกศรบนรีโมทคอนโทรล หรือใช้การควบคุมด้วยท่าทาง (*การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาตำแหน่งของคุณ*, หน้า 16)

หากต้องการปิดใช้งานล๊อคสมอ ให้กด  อีกครั้ง

การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติอัตโนมัติโฟลต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18)

คุณสามารถเปิดใช้งาน Heading Hold เพื่อให้เรือของคุณเคลื่อนที่ไปในทิศทางเดียวกันได้ มอเตอร์อาจปรับทิศทางของคุณโดยอัตโนมัติเพื่อชดเชยการดริฟท์ที่เกิดจากปัจจัยต่าง ๆ เช่น ลมและกระแสน้ำ

1 บังคับเรือไปในทิศทางที่คุณต้องการไป

2 กด 

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับทิศทางได้ด้วยการกด  และ  หรือใช้การควบคุมด้วยท่าทาง (*การควบคุมด้วยท่าทาง*, หน้า 15)

คำแนะนำ: ในขณะที่ใช้โหมดอัตโนมัติโฟลต คุณยังสามารถรักษาความเร็วโดยใช้ระบบการควบคุมการล่องเรือได้ (*การรักษาความเร็วของคุณ*, หน้า 18)

หากต้องการปิดใช้งาน Heading Hold และกลับสู่โหมดด้วยตนเอง คุณต้องเลือก  หรือ 

การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading Hold

โดยค่าเริ่มต้น คุณสมบัติ Heading Hold จะถูกตั้งค่าเป็นโหมด Go To ซึ่งอาจปรับทิศมุ่งหน้าของคุณเพื่อชดเชยการดริฟท์ และให้เรือของคุณเคลื่อนที่ไปในทิศทางเดิม หากต้องการ คุณสามารถกำหนดค่าคุณสมบัติ Heading Hold ให้ใช้โหมด Vessel Align ซึ่งจะไม่สนใจการดริฟท์และเพียงรักษาให้หัวเรือของคุณคงไปในทิศทางเดิม

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**

2 เลือก **Vessel Align**

คุณสามารถเลือก Go To เพื่อกลับไปยังลักษณะการทำงานของ Heading Hold แบบเริ่มต้น

การนำทาง

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติอัตโนมัติโฟลต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18)

ทรอลิ่งมอเตอร์ใช้ GPS เพื่อบังคับทิศทางเรือไปยังตำแหน่งเวย์พอยท์หรือเพื่อติดตามเส้นทางหรือแทร็ค

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือกตัวเลือก:

- เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ (*การนำทางไปยังเวย์พอยท์*, หน้า 21)
- เริ่มต้นการนำทางตามเส้นทางที่บันทึกไว้ (*การนำทางไปตามเส้นทาง*, หน้า 22)
- เริ่มต้นการย้อนรอยแทร็คที่ใช้งานอยู่ (*การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่*, หน้า 23)
- เริ่มต้นการนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้ (*การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้*, หน้า 23)

หมายเหตุ: คุณยังสามารถใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อติดตามเส้นทางนำทางอัตโนมัติเมื่อการนำทางเริ่มต้นจากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่ กรุณาดูคู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

Navigating จะแสดงบนหน้าจอรีโมทคอนโทรล และทรอลิ่งมอเตอร์จะบังคับเรือไปยังจุดหมายปลายทางโดยอัตโนมัติ

2 ปรับความเร็วได้ตามต้องการ

คำแนะนำ: ในขณะที่ใช้โหมดอัตโนมัติโฟลต คุณยังสามารถรักษาความเร็วโดยใช้ระบบการควบคุมการล่องเรือได้ (*การรักษาความเร็วของคุณ*, หน้า 18)

การหยุดชั่วคราวและการนำทางต่อ

1 ขณะนำทาง บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการหยุดการนำทางชั่วคราวขณะดำเนินการต่อในทิศทางเดียวกันด้วยความเร็วเท่ากัน ให้เลือก  > **Standby**
- หากต้องการหยุดการนำทางชั่วคราวและตั้งค่าการลือคสมอ ให้เลือก 

ระบบนำทางจะหยุดลง และทรอลิ่งมอเตอร์จะกลับสู่โหมดด้วยตนเองหรือคงตำแหน่งของคุณไว้ในลือคสมอ

2 เลือก  > **Follow Route** หรือกด  เพื่อดำเนินการนำทางต่อ

3 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด

การหยุดการนำทาง

เลือก  > **Stop Nav**

การนำทางหยุดลง และทรอลิ่งมอเตอร์จะกลับสู่โหมดด้วยตนเอง

แรงขับเคลื่อนหลัง

ในโหมดแมนนวล คุณสามารถหมุนใบพัดย้อนกลับได้ การหมุนใบพัดย้อนกลับในช่วงเวลาสั้นๆ อาจมีประโยชน์ในบางสถานการณ์ เช่น การถอยออกจากพื้นที่แคบโดยที่การหมุนของมอเตอร์น้อยลง

เนื่องจากใบพัดของทรอลิ่งมอเตอร์ได้รับการออกแบบมาโดยเฉพาะสำหรับแรงขับไปข้างหน้า จึงมีประสิทธิภาพน้อยลงในการสร้างแรงขับเคลื่อนกลับ ส่งผลให้มีเสียงดังจากมอเตอร์มากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งที่ความเร็วใบพัดที่สูง และเกิดการปั่นป่วนมากขึ้นใต้น้ำ

ข้อสังเกต

คุณควรใช้แรงขับเคลื่อนหลังเท่าที่จำเป็นเพื่อลดการเกิดฟองอากาศและการสึกหรอที่มากเกินไปบนใบพัดและมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด

การเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง

1 กด  สองครั้ง

ไอคอน  บนหน้าจอรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีแดงเมื่อตั้งค่าใบพัดให้หมุนกลับด้าน หากมอเตอร์ทำงานในโหมดออโตไพลอต มอเตอร์จะสลับไปที่โหมดด้วยตนเองโดยอัตโนมัติ จะหยุดโดยอัตโนมัติหากใบพัดทำงาน

2 กด  อีกครั้งเพื่อเปิดใบพัด

หมายเหตุ: เมื่อเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง ความเร็วใบพัดจะถูกตั้งโดยอัตโนมัติเป็นความเร็วสุดท้ายที่คุณใช้ในโหมดแรงขับเดียวกัน

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์ใช้เพื่อระบุตำแหน่งเพื่อให้คุณสามารถกลับมาที่ตำแหน่งเหล่านั้นได้ในภายหลัง ทรอลิ่งมอเตอร์สามารถบันทึกเวย์พอยท์ได้ถึง 5,000 รายการ

เมื่อเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับชาร์ตฟลิตเตอร์ เวย์พอยท์ที่เก็บไว้บนทรอลิ่งมอเตอร์และบนชาร์ตฟลิตเตอร์จะได้รับการซิงโครไนซ์โดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เนื่องจากระบบได้รับการซิงโครไนซ์ ดังนั้นเมื่อคุณลบเวย์พอยท์ ค่าการตั้งค่าเริ่มต้น หรือล้างข้อมูลผู้ใช้โดยใช้รีโมททรอลิ่งมอเตอร์ เวย์พอยท์บนชาร์ตฟลิตเตอร์ก็จะถูกลบไปด้วย ในทำนองเดียวกัน หากคุณลบเวย์พอยท์ออกจากชาร์ตฟลิตเตอร์ เวย์พอยท์ดังกล่าวจะถูกลบออกจากทรอลิ่งมอเตอร์โดยอัตโนมัติ

การสร้างเวย์พอยท์

คุณสามารถบันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณเป็นเวย์พอยท์ได้

1 หากจำเป็น ให้เคลื่อนที่ไปยังสถานที่ที่คุณต้องการบันทึกเป็นเวย์พอยท์

2 บนรีโมทคอนโทรล กด 

การนำทางไปยังเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Navigate To**
- 4 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)
ทรอлингมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปยังตำแหน่งเวย์พอยท์ (*การนำทาง*, หน้า 19)

การดูรายละเอียดเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Edit**
- 4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับเวย์พอยท์

การลบเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Delete**

เส้นทาง

เส้นทางคือลำดับของตำแหน่ง ซึ่งจะนำทางคุณไปยังจุดหมายสุดท้าย

เมื่อคุณเชื่อมต่อทรอлингมอเตอร์กับชาร์ตพล็อตเตอร์ เส้นทางที่จัดเก็บไว้ในชาร์ตพล็อตเตอร์จะซิงโครไนซ์กับเส้นทางที่จัดเก็บไว้ในทรอลิงมอเตอร์ การลบหรือแก้ไขเส้นทางบนอุปกรณ์เครื่องหนึ่งจะเปลี่ยนเส้นทางที่จัดเก็บไว้ในอุปกรณ์อีกเครื่องหนึ่งโดยอัตโนมัติ คุณสามารถสร้างเส้นทางได้บนชาร์ตพล็อตเตอร์เท่านั้น

คุณสามารถบันทึกได้ถึง 100 เส้นทาง

การนำทางไปตามเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดสลับเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Navigate To**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **Forward**
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **Backward**
 - หากต้องการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดเริ่มต้นของเส้นทาง จากนั้นนำทางตามเส้นทาง ให้เลือก **From Start**
- 5 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)
ทรอลิ่งมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปตามเส้นทางในทิศทางที่เลือก (*การนำทาง*, หน้า 19)
เมื่อคุณเข้าใกล้จุดสิ้นสุดของเส้นทาง ตามค่าเริ่มต้น ทรอลิ่งมอเตอร์จะสลับไปที่คุณสมบัติการล็อคสมอและคงตำแหน่งไว้ที่จุดสิ้นสุดของเส้นทาง คุณสามารถเปลี่ยนลักษณะการทำงานนี้ได้ในการตั้งค่า (*การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 24)

การดูรายละเอียดเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดสลับเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดสลับเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Edit**
- 4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับเส้นทาง

การลบเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดสลับเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Delete**

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินทางของคุณ แแทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถบันทึกได้ถึง 50 แแทร็ค

เมื่อคุณเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับชาร์ตฟลิตเตอร์ แแทร็คที่ใช้งานอยู่และแทร็คที่บันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในชาร์ตฟลิตเตอร์จะซิงโครไนซ์กับแทร็คที่ใช้งานอยู่และแทร็คที่บันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในทรอลิ่งมอเตอร์ การเพิ่ม ลบ หรือแก้ไขแทร็คที่ใช้งานและบันทึกไว้ในอุปกรณ์หนึ่งจะเปลี่ยนแทร็คที่ใช้งานและบันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในอุปกรณ์อื่นโดยอัตโนมัติ

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน คุณสามารถบันทึกแทร็คที่ใช้งานอยู่และนำทางในภายหลังได้ คุณสามารถบันทึกแทร็คบนทรอลิ่งมอเตอร์ได้มากถึง 50 แแทร็ค

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks > Save Active Track**
แทร็คที่ใช้งานอยู่จะถูกบันทึกโดยมีวันที่ปัจจุบันเป็นชื่อแทร็ค
- 2 เปลี่ยนชื่อแทร็คที่บันทึกไว้ (ไม่บังคับ)

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก  > **Tracks** > **Clear Active Track**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน คุณสามารถนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณกลับไปยังจุดเริ่มต้นของเส้นทางที่ใช้งานอยู่ตามเส้นทางที่คุณเดินทาง

1 เลือก  > **Tracks** > **Backtrack**

2 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)

ทรอลิ่งมอเตอร์นำทางกลับไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่ตามเส้นทางที่คุณเดินทาง (*การนำทาง*, หน้า 19)

การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้

1 เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

3 เลือก **Navigate To**

4 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการนำทางแทร็คที่บันทึกไว้ตั้งแต่ต้นแทร็คไปจนถึงจุดสิ้นสุด ให้เลือก **Forward**
- หากต้องการนำทางแทร็คที่บันทึกไว้จากจุดสิ้นสุดของแทร็คกลับไปยังจุดเริ่มต้น ให้เลือก **Backward**

5 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 14)

ทรอลิ่งมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปตามเส้นทางที่บันทึกไว้ในทิศทางที่เลือก (*การนำทาง*, หน้า 19)

การดูรายละเอียดแทร็คที่บันทึกไว้

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อแทร็คที่บันทึกไว้

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

3 เลือก **Edit**

4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับแทร็คที่บันทึกไว้

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

3 เลือก **Delete**

การตั้งค่า

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor**

Wi-Fi: ตั้งค่ากำหนดเครือข่ายไร้สายสำหรับทรอลิ่งมอเตอร์ (การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย, หน้า 24)

Calibrate: ปรับเทียบเข็มทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18) และตั้งค่าขีดเซย์หัวเรือของทรอลิ่งมอเตอร์

Steering Mode: กำหนดวิธีที่แป้นเหยียบ Power Steer จะบังคับเรือ (*การสลับด้านการตอบสนองการบังคับเลี้ยว*, หน้า 32)

MOB Tag Override Mode: เปิดเพื่อให้ใบพัดทำงานได้แม้ว่ามอเตอร์จะสูญเสียการเชื่อมต่อกับแท็ก MOB (*การแทนที่แท็ก MOB*, หน้า 30)

Programmable Keys: กำหนดฟังก์ชันของคีย์บอร์ดที่เหยียบเป็น Power Steer ใหม่ (*การเปลี่ยนฟังก์ชันของคีย์แป้นเหยียบ*, หน้า 33)

Units: ตั้งค่าหน่วยวัด

Battery Management: กำหนดค่าต่าง ๆ ที่เกี่ยวข้องกับแบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่*, หน้า 24)

Beeper: ปิดใช้งานหรือเปิดการใช้งานเสียงเตือนระบบออโตไพลอต

Auto Power On: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

Heading Hold: ตั้งค่าพฤติกรรมของคุณสมบัติการรักษาทิศทาง (การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading Hold, หน้า 19)

Nav. Arrival: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าAnchor Lock ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติลอคสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าManual ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ Manual สำหรับการตั้งค่า Nav. Arrival คุณก็ต้องเตรียมตัวควบคุมเรือให้พร้อม

Anchor Gain: ตั้งค่าระดับการตอบสนองของออโตไพลอตเมื่ออยู่ในโหมดลอคสมอ (*การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต*, หน้า 18)

Navigation Gain: ตั้งค่าระดับการตอบสนองของออโตไพลอตเมื่ออยู่ในโหมดอัตโนมัติอื่น (*การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต*, หน้า 18)

Clear User Data: ลบเวย์พอยท์ เส้นทาง แทร็คที่บันทึกไว้ และแทร็คของคุณใช้งานอยู่ทั้งหมด

หมายเหตุ: หากคุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ การเลือกนี้จะล้างข้อมูลผู้ใช้จากทั้งทรอลิ่งมอเตอร์และชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อ

Restore Defaults: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หมายเหตุ: การคืนค่าการตั้งค่าเริ่มต้นจะไม่ล้างข้อมูลผู้ใช้บนทรอลิ่งมอเตอร์หรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่

Clear Diagnostics: ลบข้อมูลที่ระบบสร้างขึ้น ซึ่งจัดเก็บไว้ในทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อจุดประสงค์ในการแก้ไขปัญหา

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**

หมายเหตุ: โหมด Wi-Fi® ที่ใช้งานจะแสดงที่ด้านบนของหน้าจอ

Mode: ตั้งค่าโหมด Wi-Fi คุณสามารถปิดเทคโนโลยี Wi-Fi เข้าร่วมเครือข่ายของชาร์ตพล็อตเตอร์ หรือสร้างจุดเชื่อมต่อไร้สายเพื่อให้ใช้แอป ActiveCaptain ได้ (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain*, หน้า 25)

Setup > Name: ตั้งชื่อจุดเชื่อมต่อไร้สายบนทรอลิ่งมอเตอร์ (โหมด ActiveCaptain เท่านั้น)

Setup > Password: ตั้งรหัสผ่านสำหรับจุดเชื่อมต่อไร้สายบนทรอลิ่งมอเตอร์ (โหมด ActiveCaptain เท่านั้น)

การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**

Indicator: กำหนดลักษณะที่ปรากฏของตัวบ่งชี้แบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์ให้เป็นไอคอนหรือค่าแรงดันไฟฟ้าตัวเลข

Battery Setup: กำหนดประเภทแบตเตอรี่ที่เชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งช่วยคำนวณสถานะแบตเตอรี่ที่รายงาน

การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control**

Backlight: ปรับการตั้งค่าไฟหน้าจอ (*การตั้งค่าไฟหน้าจอ*, หน้า 25)

Beeper: ตั้งค่าเสียงบีบให้ส่งเสียงสำหรับการกดปุ่มและการเตือน

Auto Power Off: ตั้งค่าระยะเวลาที่รีโมทคอนโทรลจะปิดโดยอัตโนมัติ

Calibrate: ปรับเทียบรีโมทคอนโทรลสำหรับคุณสมบัติการควบคุมด้วยท่าทาง (*การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล*, หน้า 16)

Pairing: จับคู่รีโมทคอนโทรลกับทรอลิ่งมอเตอร์ (*การจับคู่รีโมทคอนโทรล*, หน้า 17)

Language: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

Restore Defaults: รีเซ็ตรีโมทคอนโทรลเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน วิธีนี้จะคืนค่าการตั้งค่าเริ่มต้นบนรีโมทคอนโทรล แต่จะไม่สามารถกู้คืนข้อมูลที่บันทึกไว้

การตั้งค่าไฟหน้าจอ

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**

Keys: ตั้งค่าไฟหน้าจอให้เปิดเมื่อกดปุ่ม

Alarms: ตั้งค่าไฟหน้าจอให้เปิดเมื่อมีเสียงปลุกดังบนรีโมทคอนโทรล

Timeout: ตั้งค่าระยะเวลาที่ไฟหน้าจอจะดับลง

Brightness: ตั้งค่าระดับความสว่างของไฟหน้าจอ

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่กับทรอลิ่งมอเตอร์ได้โดยใช้แอป ActiveCaptain นี้ช่วยให้คุณโต้ตอบกับทรอลิ่งมอเตอร์และอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ได้อย่างรวดเร็วและง่ายดาย

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**
- 2 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 3 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain
- 4 นำอุปกรณ์เคลื่อนที่เข้าใกล้ทรอลิ่งมอเตอร์
- 5 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi และเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ในขั้นตอนก่อนหน้านี้

การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณต้องติดตั้งซอฟต์แวร์เวอร์ชันล่าสุดก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถตรวจสอบรายการอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ที่ garmin.com/force_current/compatible/ เพื่อให้แน่ใจว่าชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณรองรับทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์แบบไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ หลังจากที่คุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้แล้ว คุณสามารถควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์ตพล็อตเตอร์กำลังโฮสต์เครือข่ายไร้สายอยู่
หมายเหตุ: หากคุณติดตั้งชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่อง จะมีเพียงโฮสต์เดียวเท่านั้นที่เป็นโฮสต์เครือข่ายไร้สาย ศึกษาคู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม
- 3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า** > **การสื่อสาร** > **อุปกรณ์ไร้สาย** > **ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin** > **เริ่ม**
- 4 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
ไฟแสดงสถานะ LED  บนทรอลิ่งมอเตอร์จะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ
ข้อความยืนยันจะปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ
- 5 หลังจากชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้งานแถบทรอลิ่งมอเตอร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมมอเตอร์
คู่มือการใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เวอร์ชันล่าสุดเพื่อดูคำแนะนำการใช้งานทั้งหมด

การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin

คุณสามารถเชื่อมต่อ trolling motor แบบไร้สายกับนาฬิกา Garmin ที่รองรับ และควบคุม trolling motor โดยใช้แอป Trolling Motor บนนาฬิกาได้

หมายเหตุ: คุณสามารถตรวจสอบรายการอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ที่ garmin.com/force_current/compatible/ เพื่อให้แน่ใจว่านาฬิกาของคุณรองรับ trolling motor

ครั้งแรกที่คุณเชื่อมต่อ trolling motor กับนาฬิกา คุณต้องจับคู่ทั้งนาฬิกาและมอเตอร์ หลังจากจับคู่แล้ว นาฬิกาจะเชื่อมต่อกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติเมื่อมอเตอร์เปิดอยู่และอยู่ในระยะการทำงาน

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่า trolling motor เปิดอยู่และมีรีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อกับมอเตอร์นั้น
 - 2 นำนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณมาไว้ภายในระยะ 3 เมตร (10 ฟุต) จาก trolling motor
 - 3 บนนาฬิกา ให้กดปุ่ม **MENU** ค้างไว้
 - 4 เลือก **เซนเซอร์ & อุปกรณ์เสริม > เพิ่มใหม่ > Trolling Motor**
 - 5 บนแผงจอแสดงผลของ trolling motor ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
 บนแผงจอแสดงผลของ trolling motor จะเป็นสีน้ำเงินโดยไม่กะพริบขณะที่ค้นหาการเชื่อมต่อ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวแบบไม่กะพริบเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ
 - 6 ยืนยันรหัสการจับคู่ที่แสดงบนนาฬิกาและบนรีโมทคอนโทรลที่เชื่อมต่อ
- คุณสามารถกด **START** และเลือก **Trolling Motor** จากรายการกิจกรรมและแอปเพื่อเปิดการควบคุม trolling motor

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine/ เพื่อค้นหาข้อมูลเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ทางทะเล Garmin ของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain

คุณสามารถไปที่ garmin.com/videos/trolling_motor_update/ และดูวิดีโอเพื่อช่วยในกระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์

ข้อสังเกต

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งจะใช้เวลาหลายนาที

หมายเหตุ: หากต้องการอัปเดต trolling motor คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณโดยตรงกับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบน trolling motor โดยใช้แอป ActiveCaptain

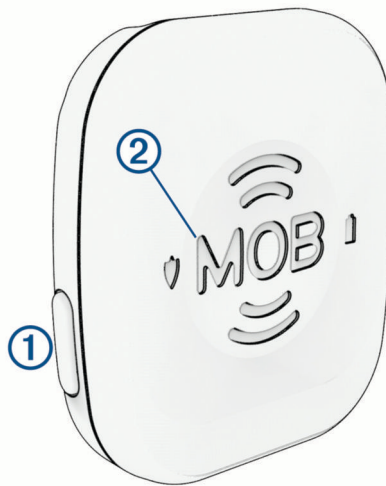
- 1 หากจำเป็น ให้ตั้งค่า trolling motor เพื่อใช้กับแอป ActiveCaptain (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain, หน้า 25*)
- 2 เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เข้ากับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบน trolling motor
การเชื่อมต่อกับเครือข่าย Wi-Fi บน trolling motor จะทำให้แอปมีข้อมูลที่จำเป็นในการดาวน์โหลดไฟล์อัปเดตที่เหมาะสม
- 3 เปิดแอป ActiveCaptain
- 4 ยกเลิกการเชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่จากเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบน trolling motor
- 5 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอินเทอร์เน็ต
- 6 จากแอป ActiveCaptain ให้เลือก **อุปกรณ์สำหรับการเดินเรือของคุณ > ดาวน์โหลด**
หมายเหตุ: ตัวเลือกในการดาวน์โหลดการอัปเดตจะแสดงเฉพาะเมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์สำหรับอุปกรณ์ของคุณเท่านั้น แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ
- 7 เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เข้ากับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบน trolling motor อีกครั้ง
การอัปเดตจะถ่ายโอนไปยัง trolling motor การดำเนินการนี้อาจใช้เวลาถึง 30 นาทีจึงจะเสร็จสมบูรณ์ ไฟแสดงสถานะความเร็วของมอเตอร์บนแผงแสดงข้อมูล trolling motor จะกะพริบเพื่อระบุว่าซอฟต์แวร์กำลังอัปเดต
หมายเหตุ: หากการถ่ายโอนเสร็จสมบูรณ์แต่ไฟแผงแสดงข้อมูลของ trolling motor ไม่เริ่มกะพริบ คุณควรปิด trolling motor แล้วเปิดใหม่อีกครั้งเพื่อเรียกใช้การอัปเดต
- 8 ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลเปิดและเชื่อมต่ออยู่
หลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ trolling motor เสร็จสิ้น หากมีการอัปเดตสำหรับรีโมทคอนโทรล ไฟแสดงสถานะความเร็วจะกะพริบ และการนับถอยหลังจะเริ่มบนรีโมทคอนโทรล เมื่อสิ้นสุดการนับถอยหลัง รีโมทคอนโทรลจะแสดง  ในขณะที่เสร็จสิ้นกระบวนการอัปเดต การดำเนินการนี้อาจใช้เวลาถึง 5 นาทีจึงจะเสร็จสมบูรณ์
- 9 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เปิดและเชื่อมต่อแป้นเหยียบแล้ว
หลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ trolling motor เสร็จสมบูรณ์ หากมีการอัปเดตสำหรับแป้นเหยียบ ไฟแสดงสถานะบนแป้นเหยียบจะสว่างเป็นสีม่วงในขณะที่เสร็จสิ้นกระบวนการอัปเดต เมื่อไฟแสดงสถานะดับลง แสดงว่าการอัปเดตเสร็จสิ้น

แท็ก MOB

แท็ก Man Overboard (MOB) เป็นอุปกรณ์เสริมที่รวมอยู่ด้วยซึ่งมีวัตถุประสงค์เพื่อช่วยให้แน่ใจว่าคุณปลอดภัยเมื่อคุณออกจากเรือคายัค เมื่อเปิดแท็ก MOB และจับคู่กับทรอлингมอเตอร์ ใบพัดจะหยุดโดยอัตโนมัติเมื่อแท็ก MOB จมอยู่ใต้น้ำ

⚠ คำเตือน

คุณต้องสวมแท็ก MOB ไว้ที่ร่างกายของคุณและตรวจสอบให้แน่ใจว่าแท็กเปิดอยู่และจับคู่กับทรอлингมอเตอร์เพื่อให้คุณสมบัติตัดมอเตอร์อัตโนมัติ MOB ทำงานตามที่คาดหวัง หากแท็ก MOB ไม่ได้เปิดใช้งาน ไม่ได้จับคู่หรือติดเข้ากับร่างกายของคุณ หรือหากแท็ก MOB ไม่ได้จมอยู่ใต้น้ำ ทรอлингมอเตอร์จะไม่หยุดใบพัดโดยอัตโนมัติ การปล่อยให้เรือคายัคทิ้งไว้ขณะที่ใบพัดหมุนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิตได้

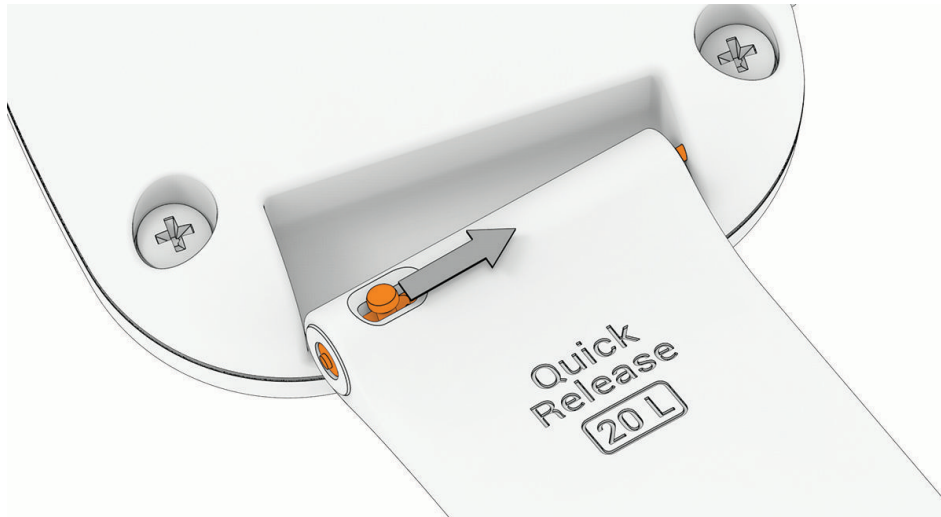


①	ปุ่มเปิดปิดและอินเทอร์เฟซ: - กดเพื่อตรวจสอบสถานะและระดับแบตเตอรี่ของแท็ก - กดค้างเพื่อเปิดหรือปิดแท็ก
②	ปุ่ม MOB: - กดค้างเพื่อหยุดใบพัด - หลังจากกลับมาที่เรือคายัคแล้ว ให้กดเพื่อล้างสถานะ MOB และกลับสู่การทำงานปกติของมอเตอร์ ⚠ คำเตือน คุณต้องแน่ใจว่าบริเวณรอบ ๆ ทรอлингมอเตอร์ปลอดภัยก่อนจะกลับมาใช้งานมอเตอร์ตามปกติ การกลับมาใช้งานตามปกติในขณะที่คนอื่นอยู่ใกล้ทรอлингมอเตอร์อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิตได้ คำแนะนำ: คุณยังสามารถล้างสถานะ MOB ได้โดยการกด MOB OVERRIDE บนทรอлингมอเตอร์หรือโดยการปิดข้อความสถานะบนรีโมทคอนโทรลหรือบนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่
🛡	เมื่อคุณกดปุ่มเปิด/ปิดไฟ LED จะแสดงสถานะการเชื่อมต่อของแท็ก: - สีเขียว : เชื่อมต่ออยู่ - สีแดง: ไม่ได้เชื่อมต่อ
🔋	เมื่อคุณกดปุ่มเปิด/ปิดไฟ LED จะแสดงสถานะแบตเตอรี่ของแท็ก: - สีเขียว: ระดับแบตเตอรี่สูง - สีส้ม: ระดับแบตเตอรี่ปานกลาง - สีแดง: ระดับแบตเตอรี่ต่ำ

การติดสายรัดหรือห่วงคาราบีเนอร์

แท็ก MOB ประกอบด้วยห่วงคาราบีเนอร์ สายรัดข้อมือ และคีย์แท็กลอยน้ำ คุณสามารถใช้ห่วงคาราบีเนอร์เพื่อติดแท็ก MOB เข้ากับเสื้อผาของคุณ หรือคุณสามารถติดแท็ก MOB เข้ากับสายรัดข้อมือเพื่อสวมไว้ที่ข้อมือได้ คุณยังสามารถติดคีย์แท็กลอยน้ำเข้ากับคาราบีเนอร์หรือกับสายรัดข้อมือได้ เพื่อป้องกันไม่ให้แท็ก MOB จมน้ำหากสูญหายไปใต้น้ำโดยไม่ตั้งใจ ทำตามขั้นตอนเหล่านี้เพื่อติดสายรัดข้อมือหรือห่วงคาราบีเนอร์เข้ากับแท็ก MOB

- 1 ใส่ปลายด้านหนึ่งของสปริงบาร์บนสายรัดหรือห่วงคาราบีเนอร์เข้าไปในรูใดรูหนึ่งในแท็ก MOB
- 2 เลื่อนหมุนปลดเร็วเพื่อดึงปลายอีกด้านหนึ่งของหมุดสปริงกลับ



- 3 วางสปริงบาร์ให้ตรงกับรูอีกอันในแท็ก MOB แล้วปล่อยหมุด

การเปิดและปิดแท็ก MOB

เมื่อไม่ได้ใช้ทรอลิ่งมอเตอร์ คุณสามารถปิดแท็ก MOB เพื่อประหยัดพลังงานแบตเตอรี่ได้

ข้อสังเกต

คุณต้องเปิดแท็ก MOB ก่อนจึงจะสามารถสื่อสารกับทรอลิ่งมอเตอร์

- หากแท็ก MOB ปิดอยู่ ให้กดปุ่มเปิด/ปิดที่ด้านข้างแท็กค้างไว้อย่างน้อย 2 วินาที
♥ และ ■ จะกะพริบสีเขียวสองครั้งเพื่อระบุว่าแท็ก MOB เปิดอยู่
- หากแท็ก MOB เปิดอยู่ ให้กดปุ่มเปิด/ปิดที่ด้านข้างแท็กค้างไว้อย่างน้อย 4 วินาที
♥ และ ■ จะกะพริบสีแดงสองครั้งเพื่อระบุว่าแท็ก MOB ปิดอยู่

การจับคู่แท็ก MOB กับทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current

แท็ก MOB ที่รวมอยู่กับทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current จะจับคู่กับทรอลิ่งมอเตอร์ที่โรงงาน ทำตามขั้นตอนเพื่อจับคู่แท็ก MOB ใหม่กับทรอลิ่งมอเตอร์

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทรอลิ่งมอเตอร์เปิดอยู่
 - 2 กดปุ่มเปิด/ปิดที่ด้านข้างแท็ก MOB เพื่อเปิด
ไอคอน ♥ บนแท็ก MOB จะกะพริบเป็นสีแดง
 - 3 บนทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด ปุ่มสามครั้ง
ไฟ LED แสดงสถานะ ↻ จะกะพริบเป็นสีน้ำเงิน ขณะที่มอเตอร์กำลังค้นหาการเชื่อมต่อ
 - 4 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแท็ก MOB อยู่ภายในระยะ 1 เมตร (3 ฟุต) จากทรอลิ่งมอเตอร์
 - 5 กดปุ่มเปิด/ปิดบนแท็ก MOB สามครั้งอย่างรวดเร็ว
ไอคอน ♥ บนแท็ก MOB จะกะพริบเป็นสีน้ำเงินขณะที่ค้นหาการเชื่อมต่อ
- เมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ ไฟ LED สถานะ MOB บนทรอลิ่งมอเตอร์จะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเต็มดวง

การแทนที่แท็ก MOB

หากมอเตอร์ลากสัญญาณการเชื่อมต่อกับแท็ก MOB แต่คุณยังไม่ได้ออกจากเรือคายัค คุณสามารถควบคุมฟังก์ชัน MOB เพื่อกลับมาทำงานปกติชั่วคราวได้

⚠ คำเตือน

คุณต้องแน่ใจว่าบริเวณรอบ ๆ ทrolleyมอเตอร์ปลอดภัยก่อนจะกลับมาใช้งานมอเตอร์ตามปกติ การกลับมาใช้งานตามปกติในขณะที่คนอื่นอยู่ใกล้ทrolleyมอเตอร์อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิตได้

หลังจากมอเตอร์สูญเสียการเชื่อมต่อกับแท็ก MOB และใบพัดหยุด ให้เลือกตัวเลือก:

- บนรีโมททrolleyมอเตอร์ ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**
- กดปุ่ม MOB OVERRIDE ที่ด้านบนของตัวเรือนทrolleyมอเตอร์เป็นเวลา 5 วินาที

ทrolleyมอเตอร์จะส่งเสียงบีบยาวเมื่อคุณเปิดหรือปิด MOB Tag Override Mode ทrolleyมอเตอร์จะส่งเสียงบีบเป็นระยะ ๆ และไฟ LED แสดงสถานะ MOB จะกะพริบเป็นสีเหลืองเมื่อ MOB Tag Override Mode อยู่

หากคุณกู้คืนแท็ก MOB และการเชื่อมต่อกับทrolleyมอเตอร์ได้รับการกู้คืน ทrolleyมอเตอร์จะปิดโหมด MOB Tag Override Mode โดยอัตโนมัติ หากต้องการกลับสู่การทำงานปกติ คุณต้องกดปุ่ม MOB บนแท็ก MOB หรือปิดข้อความ MOB บนรีโมทคอนโทรลหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่

การเปลี่ยนแบตเตอรี่แท็ก MOB

⚠ คำเตือน

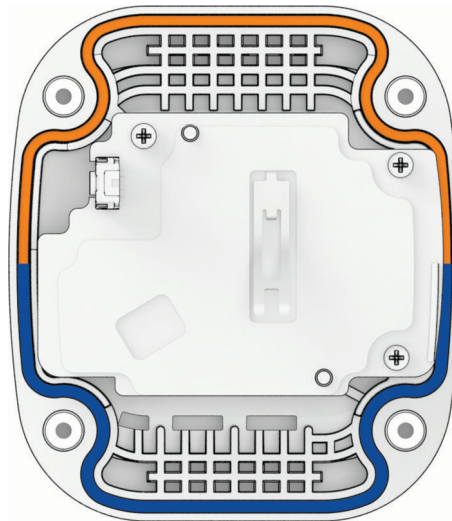
โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่น ๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

ข้อสังเกต

แท็ก MOB ใช้แบตเตอรี่แบบเหรียญ CR2032 3V คุณจะต้องติดตั้งแบตเตอรี่แบบเหรียญ CR2032 3V ใหม่เพื่อทดแทน ไม่รองรับการใช้แบตเตอรี่ประเภทอื่น

คุณควรซื้อแบตเตอรี่ทดแทนจากผู้ผลิตที่มีคุณภาพสูงและผู้จำหน่ายที่มีชื่อเสียง การใช้แบตเตอรี่คุณภาพต่ำอาจส่งผลให้ประสิทธิภาพของผลิตภัณฑ์ไม่ดีและอายุการใช้งานแบตเตอรี่ลดลง โดยเฉพาะอย่างยิ่งในอุณหภูมิต่ำ ห้ามใช้แบตเตอรี่แบบชาร์จไฟได้ แบตเตอรี่แบบชาร์จไฟได้อาจมีข้อกำหนดแรงดันไฟฟ้าที่สูงกว่าและอาจทำให้เกิดความเสียหายถาวรต่ออุปกรณ์ได้

- 1 ใช้ไขควงปากแฉกเบอร์ 1 คลายสกรูยึดสี่ตัวออกเพื่อถอดฝาด้านหลัง



- 2 ค่อย ๆ ยกแถบสีขาวขึ้นเพื่อปลดแบตเตอรี่ออกจากฝาด้านหลัง
- 3 วางแบตเตอรี่ใหม่ลงในฝาด้านหลัง โดยให้ด้านบวก (+) อยู่ด้านล่าง
- 4 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปะเก็นยางที่ฝารอบด้านหน้าของแท็ก MOB ไม่แตกและอยู่ในร่องอย่างสมบูรณ์
ปะเก็นจะพอดีกับร่องตามทิศทางที่กำหนด

ข้อสังเกต

หากปะเก็นไม่ได้ติดตั้งอย่างถูกต้องและแน่นหนาในร่อง ก็จะไม่สามารถสร้างซีลได้ ส่งผลให้แท็ก MOB เสียหายเมื่อโดนน้ำ ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการซื้อปะเก็นทดแทน

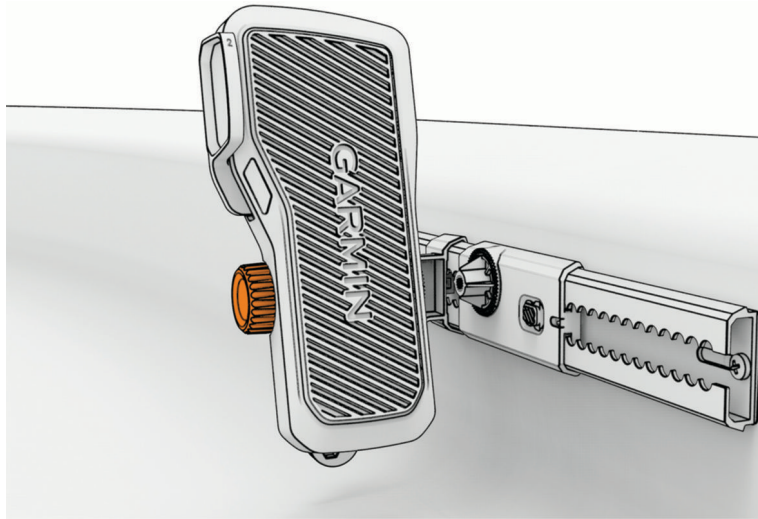
หลังจากเปลี่ยนแบตเตอรี่แล้ว คุณอาจจำเป็นต้องจับคู่แท็ก MOB อีกครั้ง (*การจับคู่แท็ก MOB กับทรานซ์มิตเตอร์ Force Current, หน้า 29*)

แป้นเหยียบ Power Steer

แป้นเหยียบ Power Steer เป็นอุปกรณ์เสริมที่มีให้ในบางรุ่น

การติดตั้งแป้นเหยียบเข้ากับราง

- 1 จัดตำแหน่งสกรูที่ด้านนอกของแป้นเหยียบให้ตรงกับช็อกเก็ตเกลียวในแท่นเหยียบบนราง และหมุนปุ่มที่อีกด้านหนึ่งของแป้นเหยียบตามเข็มนาฬิกาเพื่อยึดแป้นเหยียบเข้ากับแท่นเหยียบ



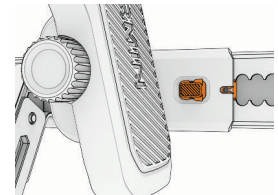
- 2 เอียงแป้นเหยียบไปข้างหน้าและข้างหลังเพื่อตรวจสอบระยะการเคลื่อนไหว และปรับมุมของแป้นเหยียบหากจำเป็น
- 3 หากจำเป็น ให้กดปุ่มบนแท่นวางแป้นเหยียบ และเลื่อนไปตามรางเพื่อวางแป้นเหยียบให้อยู่ในระนาบที่สะดวก

ข้อสังเกต

ห้ามเคลื่อนย้ายแท่นวางแป้นเหยียบไปจนสุดรางแป้นเหยียบ หากแท่นวางแป้นเหยียบทับกับสกรูยึดรางแป้นเหยียบตัวใดตัวหนึ่ง อาจทำให้เคลื่อนย้ายได้ยาก

- 4 ทำซ้ำขั้นตอนเดียวกันกับแป้นเหยียบอีกอัน

คำแนะนำ: คุณสามารถตรวจสอบเครื่องหมายที่แป้นเหยียบเชื่อมต่อกับแท่นวางแป้นเหยียบเพื่อให้แน่ใจว่าแป้นเหยียบทั้งสองได้รับการติดตั้งในมุมเดียวกัน



ข้อสังเกต

คุณจะต้องถอดแป้นเหยียบออกจากแท่นวางแป้นเหยียบก่อนจะขนย้ายเรือคายัค แป้นเหยียบอาจหลวมระหว่างการขนส่งซึ่งอาจทำให้ทรัพย์สินเสียหายได้

การบังคับเลี้ยวด้วยแป้นเหยียบ

⚠ คำเตือน

เรียนรู้การใช้งานแป้นเหยียบบนน้ำเปิดที่สงบและปลอดภัย เริ่มด้วยการเคลื่อนที่ที่ละน้อยจนกว่าคุณจะคุ้นเคยกับการตอบสนองของแป้นเหยียบ

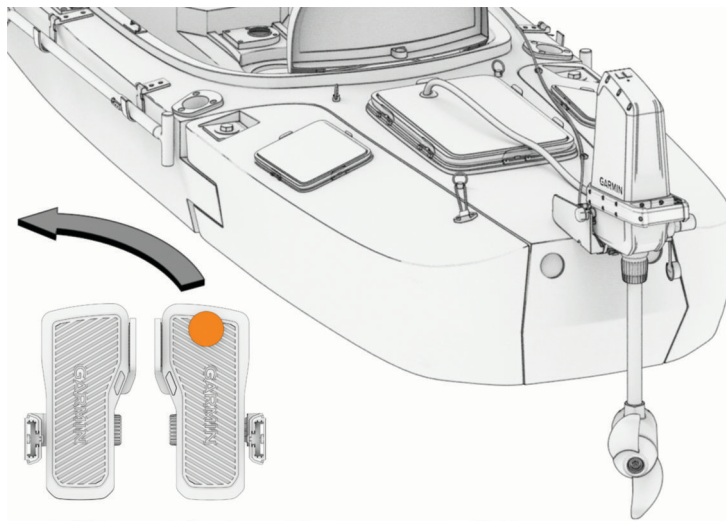
คุณสามารถเอียงแป้นเหยียบแต่ละข้างไปข้างหน้าหรือข้างหลังจากตำแหน่งว่างได้ เมื่อคุณเอียงแป้นเหยียบมากขึ้นในทิศทางใดทิศทางหนึ่ง ใบพัดจะหมุนเร็วขึ้น ตำแหน่งรวมของแป้นเหยียบทั้งสองจะกำหนดมุมของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด

- หากต้องการเคลื่อนไปข้างหน้า ให้เอียงแป้นเหยียบทั้งสองไปข้างหน้า
- หากต้องการเคลื่อนที่ถอยหลัง ให้เอียงแป้นเหยียบทั้งสองไปด้านหลัง

⚠ คำเตือน

เมื่อใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อขับเคลื่อนเรือคายัคถอยหลัง เรือคายัคอาจหันหัวเรือโดยไม่คาดคิด เนื่องจากตัวเรือไปขัดขวางแรงขับเคลื่อนของมอเตอร์ คุณจะต้องตื่นตัวและตระหนักถึงสภาพแวดล้อมรอบข้างเมื่อใช้มอเตอร์เพื่อถอยเรือคายัคไปด้านหลัง เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บส่วนบุคคลที่อาจเกิดขึ้นหรือความเสียหายของผลิตภัณฑ์ที่เกิดจากการชนกันโดยไม่ตั้งใจ

- หากต้องการเลี้ยวซ้าย ให้เอียงแป้นเหยียบด้านขวาไปข้างหน้าในขณะที่แป้นเหยียบด้านซ้ายไว้ที่ตำแหน่งว่าง



จุมกของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดจะหมุนไปทางขวา ทำให้เรือคายัคหมุนไปทางซ้าย

- ในการเลี้ยวขวา ให้เอียงแป้นเหยียบด้านซ้ายไปข้างหน้าในขณะที่แป้นเหยียบด้านขวาไว้ที่ตำแหน่งว่าง

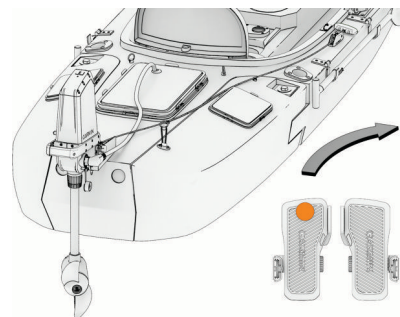
จุมกของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดจะหมุนไปทางซ้าย ทำให้เรือคายัคหมุนไปทางขวา

- หากต้องการเลี้ยวเรือคายัคในมุมหักศอก ให้เอียงคันเหยียบข้างหนึ่งไปข้างหน้าในขณะที่เอียงคันเหยียบอีกข้างไปด้านหลัง

จุมกของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดจะหมุนได้สูงสุด 90 องศา ขึ้นอยู่กับมุมสัมพันธ์ของแป้นเหยียบแต่ละอัน

หมายเหตุ: เมื่อมุมเลี้ยวมากกว่า 45 องศา ความเร็วขับเคลื่อนใบพัดจะถูกจำกัดโดยอัตโนมัติเพื่อลดการปั่นป่วน

คุณสามารถสลับการตอบสนองของแป้นเหยียบด้านขวาและซ้ายเพื่อจำลองการบังคับเลี้ยวด้วยหางเสือที่ควบคุมด้วยสายแทนได้ (*การสลับด้านการตอบสนองการบังคับเลี้ยว*, หน้า 32)



การสลับด้านการตอบสนองการบังคับเลี้ยว

โดยค่าเริ่มต้น แป้นเหยียบ Power Steer จะเลียนแบบการบังคับเลี้ยวแบบเฟืองท้าย เช่นเดียวกับ เครื่องตัดหญ้าแบบเลี้ยวศูนย์องศา คุณสามารถสลับด้านการตอบสนองของแป้นเหยียบด้านขวาและซ้ายเพื่อจำลองการบังคับเลี้ยวด้วยหางเสือที่ควบคุมด้วยสายแทนได้

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**

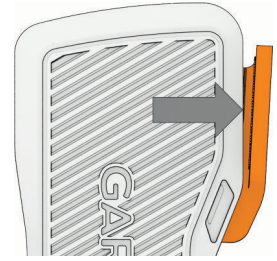
2 เลือก **Rudder**

คุณสามารถเลือกโหมด Zero-Turn เพื่อกลับสู่โหมดบังคับเลี้ยวเริ่มต้นได้

การใช้คันแป้นเหยียบ

คุณสามารถใช้คันโยกบนแป้นเหยียบแต่ละข้างเพื่อเปิดใช้งานโหมดอัตโนมัติ

- หากต้องการเปิดหรือปิด **Heading Hold** ให้กดคันโยกที่แป้นเหยียบด้านซ้าย
- หากต้องการเปิดหรือปิด **Anchor Lock** ให้กดคันโยกที่แป้นเหยียบด้านขวา



การเปลี่ยนฟังก์ชันของคันแป้นเหยียบ

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก **Settings > Trolling Motor > Programmable Keys**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการกำหนดค่าคันโยกบนแป้นเหยียบข้างขวา ให้เลือก **Right Pedal**
- หากต้องการกำหนดค่าคันโยกบนแป้นเหยียบข้างซ้าย ให้เลือก **Left Pedal**

3 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการปิดใช้งานคันเหยียบ ให้เลือก **None**
- หากต้องการเปิดหรือปิดล็อคสมอ เมื่อคุณกดคันแป้นเหยียบ ให้เลือก **Anchor Lock**
- หากต้องการเปิดหรือปิดการคงที่สมองหน้า เมื่อคุณกดคันแป้นเหยียบ ให้เลือก **Heading Hold**
- หากต้องการทำเครื่องหมายเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณเมื่อคุณกดคันแป้นเหยียบ ให้เลือก **Mark Waypoint**

การจับคู่แป้นเหยียบ

หากแป้นเหยียบมาพร้อมกับทรอลลิงมอเตอร์ แป้นเหยียบเหล่านี้จะจับคู่กับทรอลลิงมอเตอร์ที่โรงงาน ทำตามขั้นตอนเหล่านี้เพื่อจับคู่ชุดแป้นเหยียบใหม่

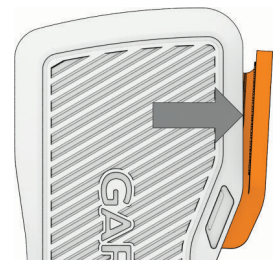
คุณจะต้องจับคู่แต่ละแป้นแยกกัน

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทรอลลิงมอเตอร์เปิดอยู่
- 2 บนทรอลลิงมอเตอร์ ให้กด **⏻** สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่ไฟ LED แสดงสถานะ **↻** จะกะพริบเป็นสีน้ำเงิน ขณะค้นหาการเชื่อมต่อ
- 3 นำแป้นเหยียบมาไว้ภายในระยะ 1 เมตร (3 ฟุต) จากทรอลลิงมอเตอร์
- 4 ดันคันโยกที่แป้นเหยียบสามครั้ง

ไฟ LED แสดงสถานะบนแป้นเหยียบจะกะพริบเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวแบบไม่กะพริบเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

5 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 ถึง 4 เพื่อจับคู่แป้นเหยียบอีกแป้น

คำแนะนำ: ในการทดสอบ เมื่อกดคันเหยียบ ไฟแสดงสถานะ LED จะกะพริบสีเขียวเพื่อระบุว่าเหยียบจับคู่กับมอเตอร์แล้ว หรือกะพริบสีแดงเพื่อระบุว่าไม่ได้จับคู่



การติดตั้งแบตเตอรี่ในแป้นเหยียบ

แต่ละแป้นเหยียบทำงานโดยใช้แบตเตอรี่ AA สองก้อน (ไม่รวมอยู่ด้วย) ใช้แบตเตอรี่ลิเธียมเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

คำแนะนำ: คุณสามารถกดคันแป้นเหยียบสองครั้งเพื่อทดสอบระดับ ไฟแสดงสถานะ LED บนแป้นเหยียบจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว เหลือง หรือแดง เพื่อระบุระดับแบตเตอรี่โดยทั่วไป

- 1 บนแป้นเหยียบ ให้หมุนวงแหวน D ทวนเข็มนาฬิกา และดึงขึ้นเพื่อถอดฝาครอบ
- 2 ใส่แบตเตอรี่ AA สองก้อนโดยสังเกตขั้ว
- 3 ใส่ฝาครอบแบตเตอรี่กลับเข้าไป และหมุนแหวนรูปตัว D ตามเข็มนาฬิกา
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแป้นเหยียบอีกอัน

LED สถานะ

ไฟ LED บนแป้นเหยียบ Power Steer แต่ละข้างจะสว่างขึ้นเพื่อระบุสถานะของแป้นเหยียบ

เขียว	แป้นเหยียบเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ และคำสั่งคันโยกได้รับการเปิดใช้งาน
น้ำเงิน	แป้นเหยียบอยู่ในโหมดจับคู่
ขาว	แป้นเหยียบเชื่อมต่อแล้วและถูกย้ายไปที่ตำแหน่งว่าง
ม่วง	แป้นเหยียบกำลังติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์
	ข้อสังเกต คุณต้องไม่ถอดปลั๊กไฟออกจากแป้นเหยียบขณะกำลังอัปเดตซอฟต์แวร์ เพราะอาจทำให้แป้นเหยียบเสียหายได้
แดง	คันเหยียบได้รับการเปิดใช้งาน แต่คันเหยียบไม่ได้เชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์

ความต้องการและกำหนดการซ่อมบำรุง

ข้อสังเกต	
หลังจากใช้งานมอเตอร์ในน้ำเค็มหรือน้ำกร่อยแล้ว คุณควรล้างมอเตอร์ทั้งหมดด้วยน้ำสะอาด และฉีดพ่นด้วยซิลิโคนแบบน้ำโดยใช้ฝ้านุ่ม	
คุณต้องหลีกเลี่ยงการฉีดน้ำไปที่มอเตอร์ เพื่อป้องกันน้ำเข้าซึ่งอาจทำให้ผลิตภัณฑ์เสียหายได้	
เพื่อรักษาการรับประกันของคุณ คุณต้องดำเนินการบำรุงรักษาตามปกติเพื่อเตรียมมอเตอร์ของคุณให้พร้อมสำหรับฤดูกาลนี้	

สำหรับทรอลิ่งมอเตอร์ Force Current:

- ตรวจสอบปลายเชือกดิ่งใต้ตัวลอค และผูกเงื่อนสต๊อปเปอร์ใหม่หากจำเป็น
- ตรวจสอบการเคลื่อนไหวของตัวลอค หากไม่คืนตัวกลับอย่างราบรื่น ให้ทำความสะอาดและหล่อลื่นตัวลอค
- ตรวจสอบปลายเชือกดิ่งที่จับดิ่ง และผูกเงื่อนสต๊อปเปอร์ใหม่หากจำเป็น
- ตรวจสอบรอกเชือกในส่วนยัดมอเตอร์และในราวผูกเชือก และตรวจสอบให้แน่ใจว่าหมุนได้อย่างอิสระ ทำความสะอาดหรือเปลี่ยนชิ้นส่วนที่เสียหายหากจำเป็น
- ตรวจสอบที่จับดิ่ง และเปลี่ยนหากมีรอยแตกร้าวหรือสัญญาณการสึกหรออื่น ๆ
- ตรวจสอบความยาวทั้งหมดของเชือกดิ่งเพื่อดูว่ามีการหลุดลุ่ยหรือสัญญาณการสึกหรออื่น ๆ หรือไม่ เปลี่ยนใหม่ถ้าจำเป็น
- ตรวจสอบห่วงยัดและราวผูกเชือก ขันสกรูยัดให้แน่นหากจำเป็น เปลี่ยนห่วงยัดและราวผูกเชือกถ้ามีรอยแตกร้าวหรือสัญญาณการสึกหรออื่น ๆ
- ตรวจสอบสกรูที่ยึดกับเรือคายัค ขันให้แน่นหรือเปลี่ยนใหม่หากจำเป็น
- ตรวจสอบพื้นผิวติดตั้งรอบ ๆ ตัวยัด หากมีสัญญาณการสึกหรอ ควรพิจารณาเสริมพื้นผิวสำหรับติดตั้งใหม่และติดตั้งตัวยัดกลับเข้าไปใหม่
- ตรวจสอบตัวยัดมอเตอร์ และเปลี่ยนใหม่หากมีรอยแตกร้าวหรือสัญญาณความเสียหายอื่น ๆ
- ตรวจสอบปั๊มหมุนมอเตอร์ และเปลี่ยนใหม่หากมีรอยแตกร้าวหรือสัญญาณความเสียหายอื่น ๆ
- ตรวจสอบความยาวสายไฟทั้งหมดว่ามีการสึกหรอหรือไม่ และเปลี่ยนใหม่หากจำเป็น
- ตรวจสอบขั้วต่อสายไฟว่ามีการกัดกร่อนหรือขั้วไฟบิดงอหรือไม่ ทำความสะอาดหรือเปลี่ยนสายหากจำเป็น
- ตรวจสอบฝาครอบขั้วต่อไฟฟ้าบนมอเตอร์เพื่อให้แน่ใจว่าพอดีเพื่อป้องกันขั้วต่อไฟฟ้า เปลี่ยนฝาครอบขั้วต่อหากจำเป็น
- ตรวจสอบแวนดบนมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด และเปลี่ยนหากจำเป็น (*การตรวจสอบแวนดเสียสละ*, หน้า 36)
- ตรวจสอบใบพัดเพื่อให้แน่ใจว่าขันน็อตใบพัดให้แน่นถึง 16.27 นิวตันเมตร (12 ปอนด์ฟุต)
- ตรวจสอบการสึกหรอของใบพัด เปลี่ยนใหม่ถ้าจำเป็น (*การเปลี่ยนใบพัด*, หน้า 10)

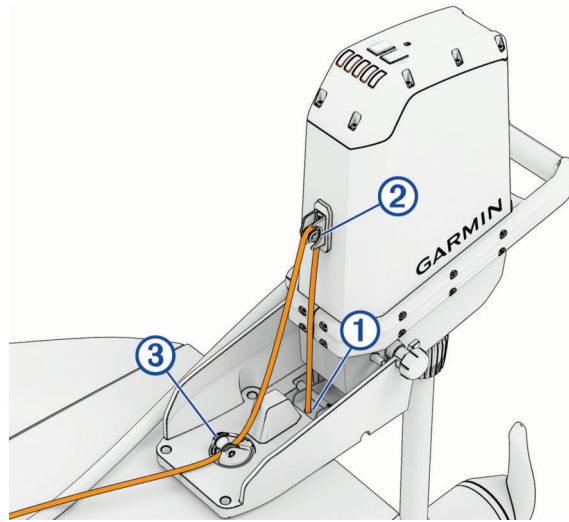
สำหรับแป้นเหยียบ Power Steer:

- ตรวจสอบสกรูที่ยึดรางแป้นเหยียบกับเรือคายัค ขันให้แน่นหากจำเป็น
- ตรวจสอบช่องใส่แบตเตอรี่ในแป้นเหยียบเพื่อให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ไม่แตก ทำความสะอาดหน้าสัมผัสแบตเตอรี่หากจำเป็น

คุณสามารถสั่งซื้อชิ้นส่วนทดแทนและอุปกรณ์เสริมที่พบได้ทั่วไปได้ที่ garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor สำหรับคำแนะนำในการให้บริการและข้อมูลเกี่ยวกับชิ้นส่วนทดแทนอื่น ๆ โปรดดู *คู่มือการให้บริการภาคสนาม* ที่ garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor

การเปลี่ยนเชือกดึง

- 1 ตัดเชือกที่สึกหรือชำรุดแล้วถอดออกจากมอเตอร์และด้ามจับเชือก
- 2 สอดปลายด้านหนึ่งของเชือกเส้นใหม่ผ่านสลักล็อกโลหะในตัวยึด ①

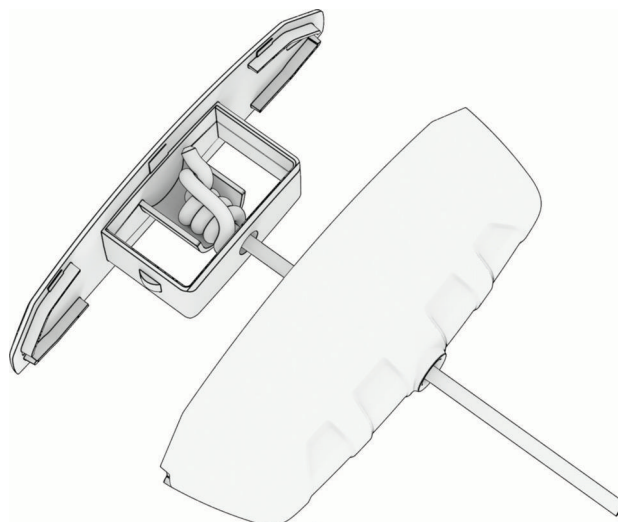


- 3 ผูกปลายเชือกเส้นใหม่ไว้ใต้ตัวยึดให้เป็นปมหยุดเพื่อป้องกันไม่ให้เชือกหลุดออกมาทางสลักล็อก
- 4 ป้อนเชือกขึ้นผ่านรูร้อยเชือกที่ด้านหน้าของมอเตอร์ ②
- 5 นำเชือกลงมาและป้อนผ่านรอกหมุนบนตัวยึด ③
- 6 ร้อยเชือกผ่านห่วงยึดและรวาผูกเชือก
- 7 ติดตั้งที่จับเชือกเข้ากับเชือกเส้นใหม่ (*การติดตั้งที่จับเชือก, หน้า 35*)



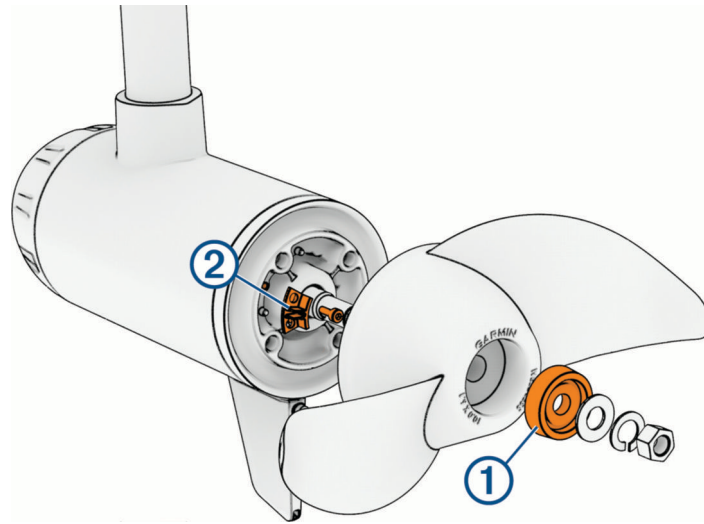
การติดตั้งที่จับเชือก

- 1 สอดปลายเชือกผ่านด้ามดึงทั้ง 2 ขึ้น
- 2 ตัดเชือกให้เหลือระยะหย่อนเพียงพอเพื่อให้แน่ใจว่าคุณสามารถเอื้อมถึงเชือกได้อย่างสบายจากตำแหน่งที่คุณนั่งในเรือคายัค
คำแนะนำ: เราขอแนะนำให้ตัดเชือกให้ห่างจากตัวยึดประมาณ 20 ซม. (8 นิ้ว) เพื่อให้ด้ามดึงอยู่ใกล้กับตัวยึดเมื่อมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งาน
- 3 ผูกเงื่อนสตอปเปอร์เพื่อผูกเชือกไว้ด้านในด้ามดึง
- 4 หากจำเป็น ให้ตัดและละลายปลายเชือกเพื่อป้องกันไม่ให้หลุดลุ่ย
- 5 ประกบชิ้นส่วนทั้งสองของด้ามดึงเข้าด้วยกัน



การตรวจสอบแอโนดเสียสละ

- 1 ใช้ช็อกเก็ตขนาด $\frac{9}{16}$ นิ้ว (15 มม.) คลายน็อตที่ปลายใบพัด
- 2 ถอดใบพัดออก แล้ววางน็อต แหวนล็อก และแหวนแบนไว้
- 3 ถอดและตรวจสอบแอโนดของใบพัด ①



- 4 ใช้ประแจหกเหลี่ยมขนาด 3 มม. ถอดและตรวจสอบแอโนดขับเคลื่อนใบพัด ②
- 5 เลือกตัวเลือก:
 - หากแอโนดใดอันหนึ่งมีขนาดใหญ่กว่าครึ่งหนึ่งของขนาดเดิม ให้ทำความสะอาดโดยใช้แปรงลวดหรือกระดาษทราย

ข้อสังเกต

คุณควรถอดแอโนดออกจากมอเตอร์ก่อนทำความสะอาดด้วยแปรงลวดหรือกระดาษทราย การทำความสะอาดแอโนดในขณะที่ติดตั้งบนมอเตอร์อาจทำให้มอเตอร์เสียหาย แรงการกักต่อน และทำให้มอเตอร์มีอายุการใช้งานสั้นลง

- หากแอโนดมีขนาดเล็กกว่าครึ่งหนึ่งของขนาดเดิม ให้ทิ้งแอโนดนั้นไปและซื้ออันใหม่มาทดแทน

คุณสามารถซื้อแอโนดทดแทนได้ที่ garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor

ข้อสังเกต

เมื่อติดตั้งใบพัดกลับเข้าที่มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด คุณต้องขันน็อตใบพัดให้แน่นด้วยแรงบิด 16.27 นิวตันเมตร (12 ปอนด์ฟุต) เพื่อยึดให้แน่นอย่างถูกต้อง

ข้อมูลจำเพาะ

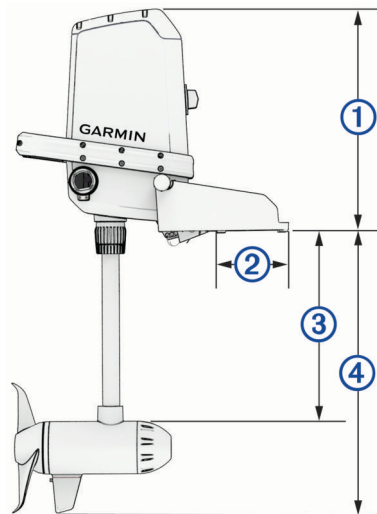
ทรอลิ่งมอเตอร์

น้ำหนัก	เฉพาะมอเตอร์: 10.1 กก. (22.2 ปอนด์) รวมตัวยึดและสาย: 12.6 กก. (27.8 ปอนด์)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -5° ถึง 40°C (ตั้งแต่ 23° ถึง 104°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
ระดับการกันน้ำ	ตัวเรือนระบบบังคับลิ้น: IEC 60529 IPX7 ⁵ ตัวเรือนมอเตอร์ขับเคลื่อน: IEC 60529 IPX8 ⁶
ระยะห่างปลอดภัยของเบีมทิศ	91 ซม. (3 ฟุต)
ความยาวสายไฟ	165 ซม. (5 ฟุต 5 นิ้ว)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
กระแสไฟเข้า	40 A แบบต่อเนื่อง
เบรกเกอร์ (ไม่มีให้)	32 VDC หรือมากกว่า เหมาะสำหรับกระแส 40 A แบบต่อเนื่อง หมายเหตุ: คุณสามารถป้องกันระบบได้โดยใช้เบรกเกอร์วงจรขนาดใหญ่ไม่เกิน 60 A หากคุณทำงานภายใต้อุณหภูมิสูงหรือหากคุณใช้วงจรร่วมกับอุปกรณ์อื่น คุณควรตรวจสอบว่าการเดินสายไฟในเรือของคุณเป็นไปตามมาตรฐานการเดินสายไฟในทะเลโดยใช้เบรกเกอร์ขนาดใหญ่ก่อนที่จะเปลี่ยน
อัตราการใช้พลังงานสูงสุด	512 W @ 12.8 Vdc 1024 W @ 25.6 Vdc
ความถี่ไร้สายและกำลังส่ง	2.4 GHz @ 19.0 dBm สูงสุด

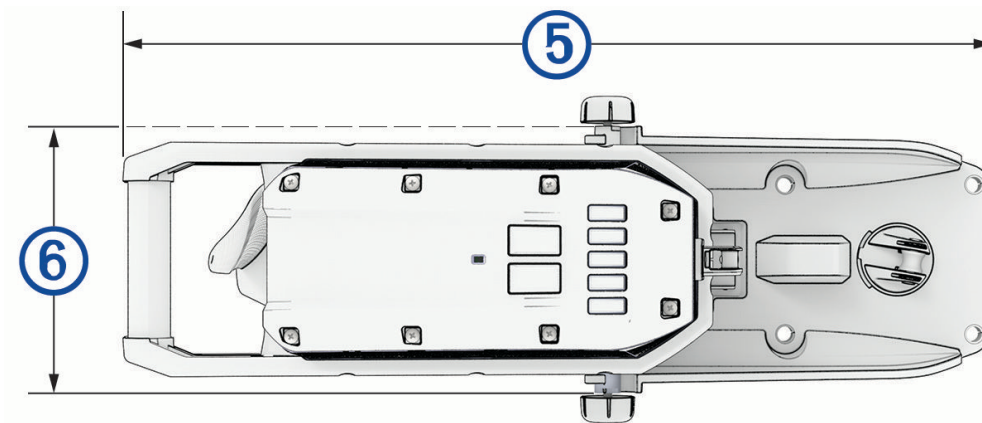
⁵ ทนต่อการโดนน้ำโดยไม่ได้ตั้งใจลึกถึง 1 เมตร นานถึง 30 นาที

⁶ ทนทานต่อการแช่น้ำอย่างต่อเนื่องได้ลึกถึง 3 เมตร

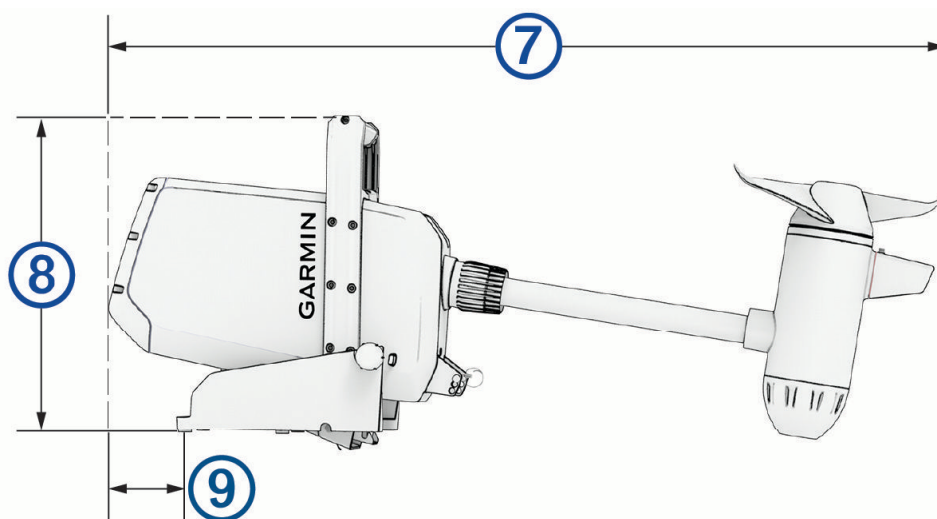
ขนาด



①	431 มม. (17 นิ้ว)
②	29 มม. (1 1/8 นิ้ว)
③	290 มม. (11 3/8 นิ้ว) ต่ำสุด 422 มม. (16 5/8 นิ้ว) สูงสุด
④	470 มม. (18 1/2 นิ้ว) ต่ำสุด 602 มม. (23 3/4 นิ้ว) สูงสุด



⑤	527 มม. (20 3/4 นิ้ว)
⑥	185 มม. (7 5/16 นิ้ว)



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

ข้อมูลแรงขับของมอเตอร์และกระแสไฟปัจจุบัน

คุณสามารถดูตารางเหล่านี้เพื่อทำความเข้าใจความสัมพันธ์ระหว่างระดับปีกผีเสื้อ กำลังเอาท์พุต และการใช้กระแสไฟของมอเตอร์ ค่าเหล่านี้รวบรวมตามการตั้งค่าการทดสอบมาตรฐาน ISO13342 โดยใช้ใบพัดประสิทธิภาพสูง Garmin ในน้ำที่ค่อนข้างสงบ โดยวางมอเตอร์ไว้ลึกพอที่จะไม่ระบายน้ำ และมีความคลาดเคลื่อนอยู่ที่ ±22 N (5 lbf) และระดับแรงดันไฟฟ้า ±5 A ได้รับการวัดที่ขั้วสายไฟของทรอลิ่งมอเตอร์

การตั้งค่าความเร็วใบพัด	แหล่งจ่ายไฟ 12.8 Vdc			แหล่งจ่ายไฟ 25.6 Vdc		
	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)
20	36.8	163.8	33.9	56.0	249.1	32.8
19	34.8	154.6	30.8	55.0	244.7	29.4
18	32.3	143.5	27.0	48.7	216.5	24.6
17	29.9	133.1	23.7	44.9	199.8	21.2
16	26.1	116.0	20.2	40.5	180.2	18.1
15	24.8	110.5	17.7	36.7	163.1	15.8
14	21.8	97.1	15.3	33.8	150.1	13.6
13	18.8	83.4	12.9	29.0	129.0	11.3
12	17.7	78.6	11.1	25.7	114.2	9.2
11	15.5	68.9	9.3	22.6	100.5	7.8
10	13.8	61.2	7.8	19.9	88.6	6.3
9	12.3	54.9	6.6	17.2	76.4	5.1
8	10.3	45.6	5.4	14.5	64.5	4.0
7	9.0	40.0	4.3	11.9	53.0	3.1
6	7.1	31.5	3.4	10.0	44.5	2.4
5	6.3	27.8	2.8	8.0	35.6	1.8
4	5.0	22.2	2.2	6.7	29.7	1.4
3	3.9	17.4	1.5	4.2	18.5	0.8
2	2.0	8.9	0.8	2.0	8.9	0.4
1	1.0	4.4	0.4	1.0	4.4	0.2
-1	0.9	4.1	0.4	0.8	3.3	0.2
-2	1.0	4.4	0.7	1.0	4.4	0.4
-3	2.0	8.9	1.2	2.5	11.1	0.8
-4	2.6	11.5	1.8	3.5	15.6	1.3
-5	3.0	13.3	2.4	4.0	17.8	1.6
-6	4.0	17.8	2.8	5.0	22.2	2.1
-7	4.5	20.0	3.8	6.0	26.7	2.7
-8	5.5	24.5	4.7	7.5	33.4	3.4
-9	6.5	28.9	5.7	8.7	38.6	4.1
-10	7.5	33.4	6.9	9.7	43.0	5.0
-11	8.5	37.8	8.4	11.0	48.9	6.1

การตั้งค่าความเร็วใบพัด	แหล่งจ่ายไฟ 12.8 Vdc			แหล่งจ่ายไฟ 25.6 Vdc		
	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)
-12	9.5	42.3	10.3	12.5	55.6	7.5
-13	10.7	47.4	11.9	14.3	63.4	8.9
-14	11.8	52.3	13.8	16.0	71.2	10.7
-15	13.8	61.2	16.8	17.8	79.3	12.4
-16	13.8	61.5	19.5	19.5	86.7	14.7
-17	16.0	71.2	22.6	22.2	98.6	17.6
-18	17.8	79.3	26.5	24.3	107.9	20.9
-19	19.8	87.9	32.0	26.8	119.0	23.9
-20	20.5	91.2	33.7	27.5	122.3	25.4

หมายเหตุ: ค่าความเร็วใบพัดติดลบหมายถึงใบพัดหมุนถอยหลัง (*แรงขับถอยหลัง*, หน้า 20)

ข้อมูลจำเพาะของ

ขนาด (W×H×D)	152 x 52 x 32 มม. (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ นิ้ว)
น้ำหนัก	109 ก. (3.8 ออนซ์) ไม่รวมแบตเตอรี่
วัสดุ	ไนลอนเสริมแก้ว
ประเภทหน้าจอ	Memory-In-Pixel (MIP) แบบ Transflective ที่มองเห็นได้ในแสงอาทิตย์
ความละเอียดหน้าจอ	R240 x 240 พิกเซล
ขนาดจอแสดงผล (เส้นผ่านศูนย์กลาง)	30.2 มม. (1 ³ / ₁₆ นิ้ว)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (5° ถึง 131°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
ประเภทแบตเตอรี่	AA 2 ก้อน (ไม่มีมาให้)
ระยะเวลาการใช้งานแบตเตอรี่	240 ชม. ใช้งานทั่วไป
ความถี่วิทยุ	2.4 GHz @ 10 dBm ปกติ
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁷
ระยะห่างปลอดภัยของเบ้มทิส	15 ซม. (6 นิ้ว)

⁷ หนต่อการอุปบัติเหตุการณ์ลัมผัสน้ำได้ถึง 1 เมตร นานสูงสุด 30 นาที

ข้อมูลจำเพาะของ

น้ำหนัก	21.635 ก. (รุ่นสีดำ) 21.222 ก. (รุ่นสีขาว)
ประเภทแบตเตอรี่	เซลล์เหรียญลิเธียม CR2032
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -15° ถึง 60°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 140°F)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	5 ซม. (1.97 นิ้ว)
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
ความถี่ไร้สายและกำลังส่ง	2.4 GHz @ +8 dBm ปกติ

แป้นเหยียบ Power Steer

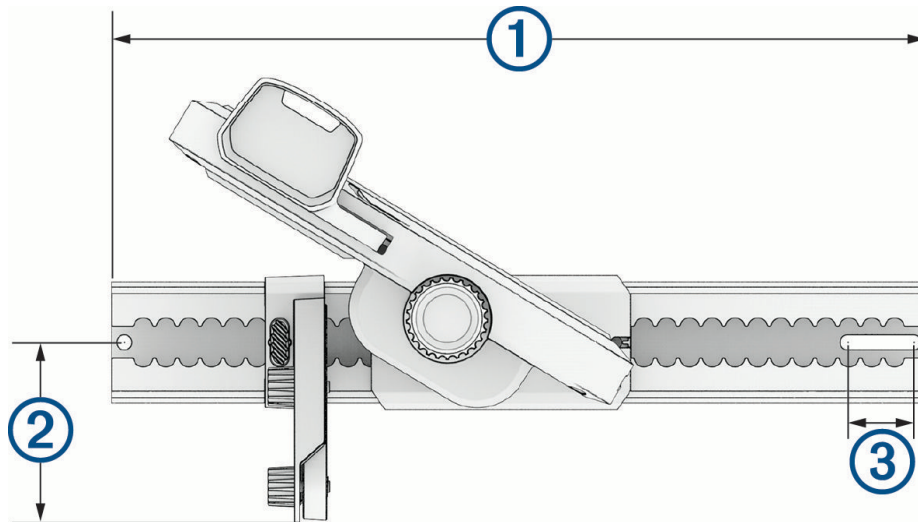
แป้นเหยียบ Power Steer มีมาให้เฉพาะบางรุ่นเท่านั้น

น้ำหนัก (ระบบทั้งหมดรวมราง)	3.08 กก. (6.8 ปอนด์)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -5° ถึง 40°C (ตั้งแต่ 23° ถึง 104°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁹
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	61 ซม. (24 นิ้ว)
แหล่งจ่ายไฟ	ใช้แบตเตอรี่ AA 2 ก้อนต่อแป้นเหยียบ
ความถี่ไร้สายและกำลังส่ง	2.4 GHz @ 9.1 dBm สูงสุด

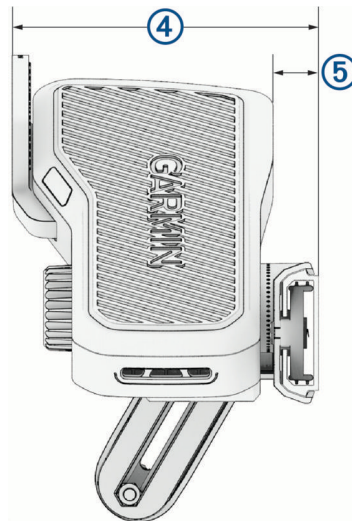
⁸ ทนต่อการโดนน้ำโดยไม่ได้ตั้งไว้ลึกถึง 50 เมตร นานถึง 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดไปที่ garmin.com/waterrating

⁹ ทนต่อการโดนน้ำโดยไม่ได้ตั้งไว้ลึกถึง 1 เมตร นานถึง 30 นาที

ขนาด



①	394 มม. (15 1/2 นิ้ว)
②	87 มม. (3 7/16 นิ้ว) ต่ำสุด (แขนตัวปรับสมดุลแบบสั้น) 196 มม. (7 11/16 นิ้ว) สูงสุด (แขนตัวปรับสมดุลแบบยาว)
③	32 มม. (1 1/4 นิ้ว)



④	141 มม. (5 9/16 นิ้ว)
⑤	21 มม. (13/16 นิ้ว)

อินเทอร์เน็ตและบริการเครือข่าย

อุปกรณ์เมื่อเชื่อมต่อโดยใช้ Wi-Fi อาจใช้อินเทอร์เน็ตและบริการเครือข่ายเหล่านี้ อินเทอร์เน็ตและบริการเหล่านี้ได้รับการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น ไม่สามารถปิดใช้งานได้ และจำเป็นสำหรับการทำงานของอุปกรณ์อย่างเหมาะสม

- บริการที่เป็นกรรมสิทธิ์ Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

หมายเหตุ: เมื่อคุณเชื่อมต่ออุปกรณ์เข้ากับเครือข่าย ข้อมูลส่วนตัวจะถูกซิงโครไนซ์กับอุปกรณ์ที่เพิ่มเข้ามาใหม่

