

GARMIN®

FORCE® CURRENT

使用者手冊

© 2025 版權所有，Garmin Ltd. 或其子公司

版權所有。根據著作權法規定，未經 Garmin 書面同意，不得複製此手冊之全部或局部內容。Garmin 保留變更或改良其產品、以及變更此手冊內容之權利，而無義務知會任何人士或組織關於此類變更或改良。請至 www.garmin.com 取得關於使用本產品的最新更新及補充資訊。

Garmin®、Garmin 標誌、ActiveCaptain® 及 Force® 為 Garmin Ltd. 或其子公司的商標，於美國及其他國家/地區註冊。未獲得 Garmin 明確同意，不得使用這些商標。

Wi-Fi® 是 Wi-Fi Alliance Corporation 的註冊商標。

目錄

重要資訊..... 1

開始使用..... 2

將馬達安裝至固定座.....	3
調整船外機深度.....	4
檢查螺旋槳間隙.....	4
連接至電源.....	5
收起船外機.....	5
展開船外機.....	6
從固定座拆下船外機.....	6
操作.....	7
狀態指示器.....	8
變更螺旋槳.....	9

遙控器..... 10

遙控器畫面.....	12
瀏覽選單.....	13
啟動和關閉螺旋槳.....	13
調整船外機速度.....	13
部分展開時操作螺旋槳.....	13
手動操控船外機.....	14
手勢控制.....	14
使用手勢控制來轉向.....	14
使用手勢控制調整航向鎖定.....	14
使用手勢控制調整您的固定位置.....	14
將電池裝入遙控器.....	14
接上繩索.....	15
校正遙控器.....	15
配對遙控器.....	15
配對其他遙控器.....	15

自動舵..... 16

校正船外機羅盤.....	16
取得 GPS 訊號.....	16
調整自動舵回應.....	17
維持速度.....	17
固定位置.....	17
保持航行方向.....	17
變更 Heading Hold 行為.....	17
導航.....	18
暫停與繼續導航.....	18
停止導航.....	18

反向推力..... 18

在前進和反向模式之間進行切換.....	18
---------------------	----

航點..... 19

建立航點.....	19
導航至航點.....	19
檢視航點詳細資料.....	19
編輯航點名稱.....	19
刪除航點.....	19

航線..... 19

進行航線導航.....	20
檢視航線詳細資料.....	20
編輯航線名稱.....	20
刪除航線.....	20

航跡..... 20

儲存已啟用的航跡.....	20
清除已啟用的航跡.....	21
導航至已啟用航跡的起點.....	21
導航已儲存的航跡.....	21
檢視已儲存航跡的詳細資料.....	21
編輯已儲存的航跡名稱.....	21
刪除已儲存的航跡.....	21

設定..... 22

船外機設定.....	22
無線網路設定.....	22
電池管理設定.....	22
遙控器設定.....	23
背光設定.....	23

使用 ActiveCaptain App 連線至行動裝置..... 23

連線至航儀..... 23

連線至 Garmin 手錶..... 24

軟體更新..... 24

使用 ActiveCaptain app 更新軟體.....	24
--------------------------------	----

MOB 信號發射器..... 25

連接腕帶或扣環帶.....	26
開啟和關閉 MOB 信號發射器.....	26
將 MOB 信號發射器與 Force Current 船外機配對.....	26
覆寫 MOB 信號發射器.....	27

更換 MOB 信號發射器電池.....	27
---------------------	----

Power Steer 腳踏板..... 28

將踏板固定到軌道上	28
使用腳踏板轉向	29
反轉轉向回應	29
使用腳踏板操縱桿	30
變更腳踏板操縱桿的功能	30
配對腳踏板	30
將電池裝入腳踏板	30
狀態 LED	31

保養需求與時程..... 31

更換拉繩	32
安裝繩索把手	32
檢查犧牲陽極	33

規格..... 34

船外機	34
尺寸	35
船外機推進和電流消耗資訊	36
遙控器	38
MOB 信號發射器	39
Power Steer 腳踏板	39
尺寸	40
網路介面與服務	41

重要資訊

⚠ 警告

請見產品包裝內附的 GARMIN 安全及產品資訊須知，以瞭解產品注意事項及其他重要資訊。

在運送獨木舟前，您必須先將船外機從獨木舟上拆除。如果在運送獨木舟時，船外機依然安裝在固定座上，可能導致事故發生，並造成嚴重人身傷害與財產損失。

螺旋槳離開水時，請勿運作船外機。接觸旋轉中的螺旋槳可能會導致重傷。

若您或水中其他人員可能會接觸到旋轉中的螺旋槳，請勿使用船外機，否則可能造成嚴重人身傷害。

在水域中靠近危險處 (例如樹木、暗礁、船塢、樁和其他船隻) 操作船外機時，請小心謹慎。

處理或使用螺旋槳、螺旋槳驅動馬達、電力連接或電子裝置外殼之前，請務必先中斷馬達與電池間的連接，以避免造成嚴重傷害或死亡。

務必在您的獨木舟上備一支船槳，以因應非預期電力中斷或其他導致船外機無法使用的狀況，避免讓自己受困於水面。

當您使用船外機讓獨木舟倒退行進時，船體可能會干擾到船外機的推進力，導致獨木舟非預期地轉向。在使用船外機讓獨木舟倒退行進時，請保持警覺，注意周遭環境，以避免因碰撞意外造成人身傷害或產品損壞。

⚠ 重要

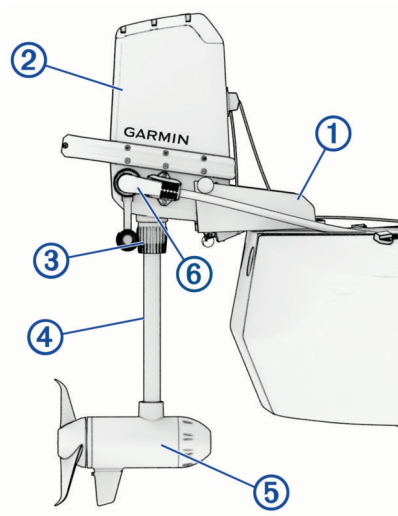
運送船外機時，請務必使用操舵系統外殼背面的把手，並注意螺旋槳驅動馬達和螺旋槳，以防止可能造成人身傷害或財產損失。

在進入或離開獨木舟前，您應先確認船外機已處於收起位置。在進入或離開時不慎啟動獨木舟，可能會造成人身傷害或財產損失。

注意

您只能在開放水域環境中使用 Force Current 船外機的高效率螺旋槳。在淺水環境中使用高效率螺旋槳時，如果馬達與水下障礙物碰撞，可能會增加螺旋槳損壞的風險。

開始使用



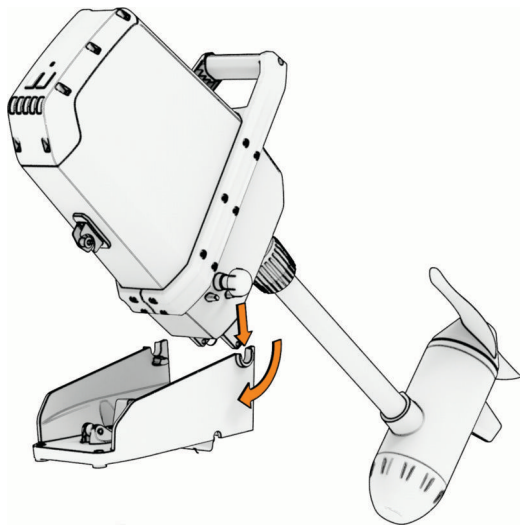
①	固定座
②	操舵系統
③	深度調整環
④	曲軸
⑤	螺旋槳驅動馬達
⑥	電源線接頭

將馬達安裝至固定座

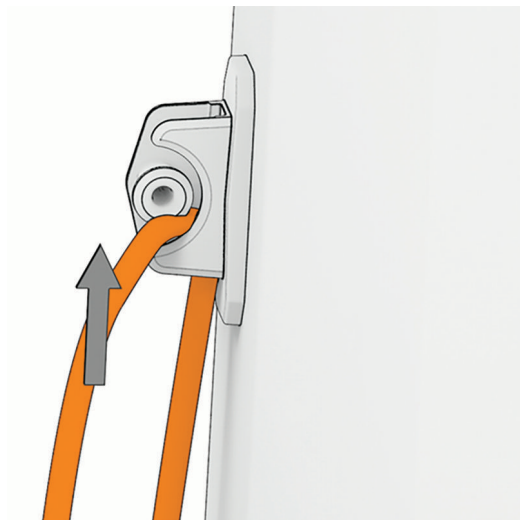
⚠ 重要

運送船外機時，請務必使用操舵系統外殼背面的把手，並注意螺旋槳驅動馬達和螺旋槳，以防止可能造成人身傷害或財產損失。

- 1 必要時，鬆開馬達兩側的樞軸旋鈕。
- 2 將馬達以約 45 度角放置到固定座上，使馬達上的樞軸旋鈕對準固定座上的樞軸支架。



- 3 將馬達向下旋轉至垂直位置。
- 4 將馬達兩側的旋鈕轉緊至轉不動為止。
- 5 先將拉繩的一部分穿入馬達操舵系統前方的孔眼中，然後將拉繩上半段往上拉，直到其滑入孔眼中為止。



調整船外機深度

⚠ 警告

在設定船外機深度之前，務必先確認在船外機曲軸的整個旋轉過程中，螺旋槳均有足夠的間隙 ([檢查螺旋槳間隙, 第 4 頁](#))。

- 1 鬆開操舵系統外殼底部的軸環。



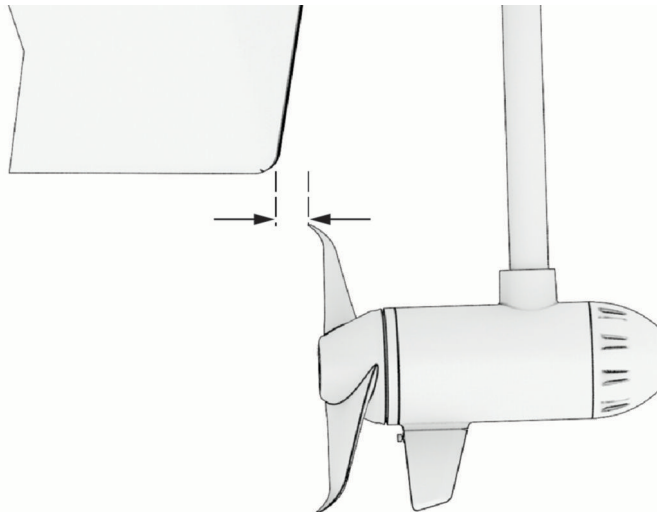
- 2 提高或降低船外機的深度。
- 3 將船外機設定為所需的深度後，鎖緊操舵系統外殼底部的軸環。

檢查螺旋槳間隙

⚠ 警告

在開啟船外機之前，您必須先確認在船外機曲軸的整個旋轉過程中，螺旋槳與船體之間有足夠的間隙。安裝船外機時如果未能在螺旋槳與船體之間預留足夠空間，可能會使螺旋槳在使用過程中接觸船體，而導致人身傷害與財產損失。

- 1 手動旋轉螺旋槳驅動馬達，確認曲軸在完整旋轉 360 度的過程中，螺旋槳與船體之間皆維持適當間隙。



- 2 如果有需要，請調整船外機深度，以確保螺旋槳與船體之間有足夠的空間 ([調整船外機深度, 第 4 頁](#))。

連接至電源

警告

為避免可能造成嚴重的人身傷害或財產損失，在連接船外機電源線到斷路器之前，斷路器必須處於關閉位置。

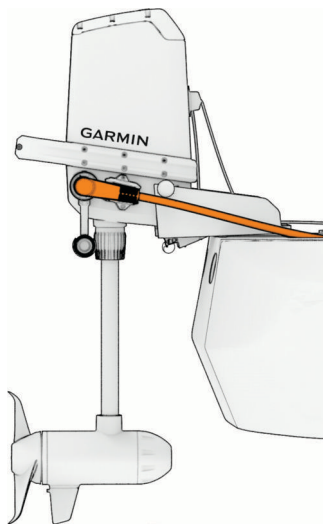
您必須透過額定電流為連續 40 安培的保險絲或斷路器，將正極 (+) 電線連接至電源線。如將此電線連接至沒有斷路器或保險絲的電源，可能會造成電線短路，進而導致過熱和火災。

注意

您必須將 Force Current 船外機連接至 12 或 24 Vdc 電池。如果將船外機連接到其他電壓，可能會導致效能不佳或產品損壞。

- 1 將船外機電源線連接至電池，並透過額定電流為連續 40 安培的斷路器為紅色 (+) 電線佈線。
- 2 將船外機電源接頭上的防塵蓋逆時針旋轉四分之一圈，以露出電源接頭。
- 3 插入電源線接頭，確保電線大致與獨木舟平行，並推到底直至接頭完全插入。

備註： 在連接至船外機前，請確認電源線接頭上的鎖環位於解除鎖定的位置。

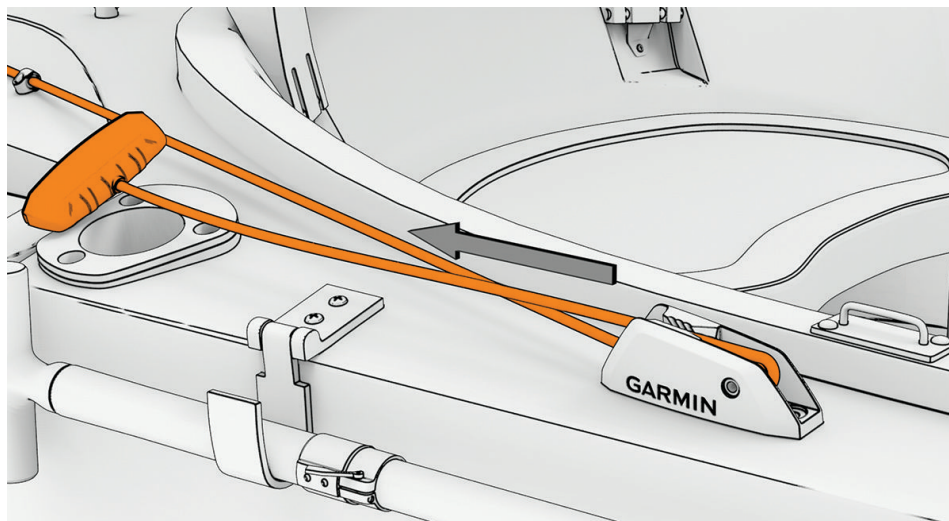


電源線的應變釋放裝置應靠在馬達外殼的機座上。

- 4 將電源線接頭上的鎖環順時針旋轉四分之一圈，以將其鎖入定位。

收起船外機

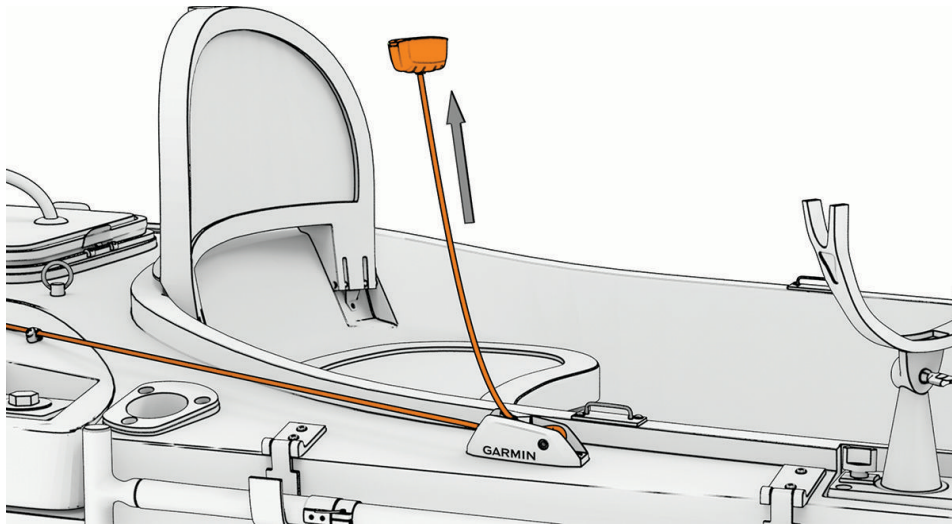
- 1 朝船外機方向拉動繩索把手，將螺旋槳驅動馬達抬離水面。
- 2 放低繩索讓其扣入繫繩座，然後輕輕鬆開繩索緊繃的張力。



在張力作用下，繩索會穩穩扣在繫繩座中，並將船外機固定在收起位置。

展開船外機

- 1 將把手向上並向後拉，以從繫繩座鬆開繩索。



- 2 輕輕鬆開緊繃的繩索，將螺旋槳驅動馬達降到水中，直到停止為止。
固定座門鎖會與鎖定插銷接合，將船外機固定在展開位置。

從固定座拆下船外機

從固定座拆下船外機之前，您必須關閉斷路器，並拔下船外機的電源線。

您必須先將船外機調整至展開位置 ([展開船外機, 第 6 頁](#))，或者將繩索從繫繩座鬆開，並使用操舵系統外殼背面的把手支撐住船外機，然後再從固定座拆下船外機。

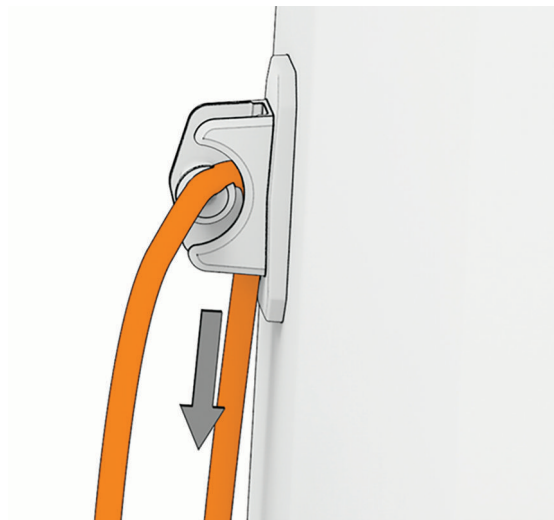
⚠ 警告

在運送獨木舟前，您必須先將船外機從獨木舟上拆除。如果在運送獨木舟時，船外機依然安裝在固定座上，可能導致事故發生，並造成嚴重人身傷害與財產損失。

⚠ 重要

運送船外機時，請務必使用操舵系統外殼背面的把手，並注意螺旋槳驅動馬達和螺旋槳，以防止可能造成人身傷害或財產損失。

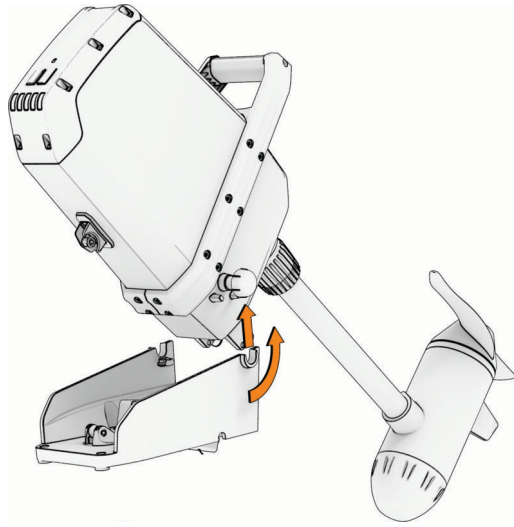
- 1 將繩索頂端的一部分從船外機操舵系統前方的孔眼開口側拉出，然後向下拉動繩索的下半部，直到繩索滑出孔眼。



- 2 鬆開船外機兩側的旋鈕，直到轉到底為止。

3 使用船外機背面的把手，將船外機向上傾斜約 45 度角。

如果船外機處於展開位置，您必須先向上拉動繩索來鬆開固定座閂鎖，才能傾斜船外機。



4 用雙手將船外機抬離固定座。

操作

您可以使用隨附的遙控器操作船外機的所有功能 ([遙控器](#), 第 10 頁)。

除了遙控器，您還可以 Force Current 使用下列任一裝置操作部分船外機功能：

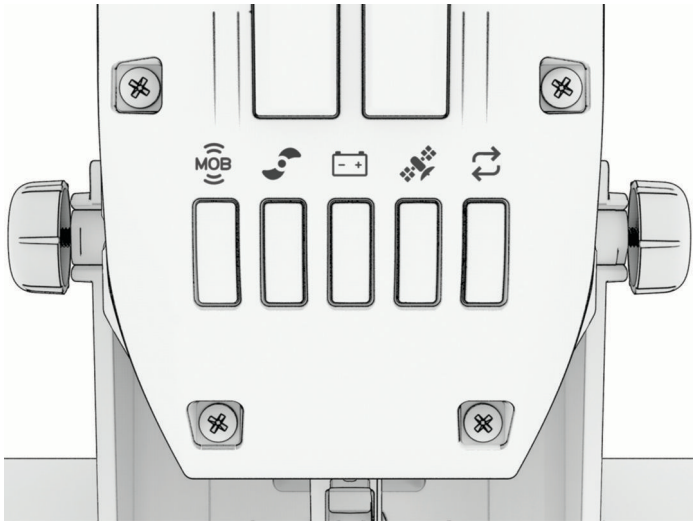
- Power Steer 部分型號隨附的腳踏板 ([Power Steer 腳踏板](#), 第 28 頁)。
- 具有 ActiveCaptain® app 的行動裝置 ([使用 ActiveCaptain App 連線至行動裝置](#), 第 23 頁)。
- 相容的 Garmin® 航儀 ([連線至航儀](#), 第 23 頁)。¹
- 相容的 Garmin 手錶 ([連線至 Garmin 手錶](#), 第 24 頁)。

如需使用手錶或航儀控制船外機的詳細資訊，請參閱該裝置的使用者手冊。

¹ 部分已停止接收軟體更新的 ECHOMAP™ Ultra 和 ECHOMAP UHD 航儀不支援某些 Force Current 船外機功能。您必須使用船外機遙控器進行初始設定。

狀態指示器

船外機頂部面板上的狀態指示燈會顯示船外機的狀態。



	<p>人員落水 (MOB) 信號發射器 (MOB 信號發射器, 第 25 頁)：</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮綠燈：MOB 信號發射器已連線。• 閃爍紅燈：MOB 信號發射器連線中斷。螺旋槳已停用。 <p>備註： MOB 信號發射器重新連線後，您必須按下  按鈕，或在遙控器或連線航儀上關閉通知，才能啟動螺旋槳。</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮紅燈：MOB 信號發射器未連線。螺旋槳已停用。• 閃爍黃燈：MOB 信號發射器未連線，且 MOB Tag Override Mode 已啟用。螺旋槳未停用 (覆寫 MOB 信號發射器, 第 27 頁)。
	<p>螺旋槳與自動舵狀態：</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮綠燈：螺旋槳已啟動。• 閃爍綠燈：自動舵模式已啟用。• 關閉：螺旋槳已關閉。
	<p>電池狀態：</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮綠燈：電池電量充足。• 持續亮黃燈：電池電量中等。• 持續亮紅燈：電池電量偏低。• 閃爍紅燈：電池電量嚴重不足。 <p>備註： 預設情況下，電池電量指示器已針對磷酸鋰鐵電池進行最佳化 (電池管理設定, 第 22 頁)。</p>
	<p>GPS 狀態：</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮綠燈：船外機的 GPS 訊號良好。• 持續亮黃燈：船外機的 GPS 訊號不佳。• 持續亮紅燈：船外機沒有 GPS 訊號。
	<p>狀態：</p> <ul style="list-style-type: none">• 持續亮綠燈：沒有錯誤。• 持續亮藍燈：船外機處於配對模式。• 持續亮紅燈：發生錯誤 ²AEO 管理程序。• 閃爍紅燈：發生嚴重錯誤。
All	交替閃爍綠燈：船外機，遙控器或腳踏板正在安裝軟體更新。

² 排除錯誤後，您可能需要將船外機關閉再重新開啟，以清除紅燈錯誤 LED。

變更螺旋槳

⚠ 警告

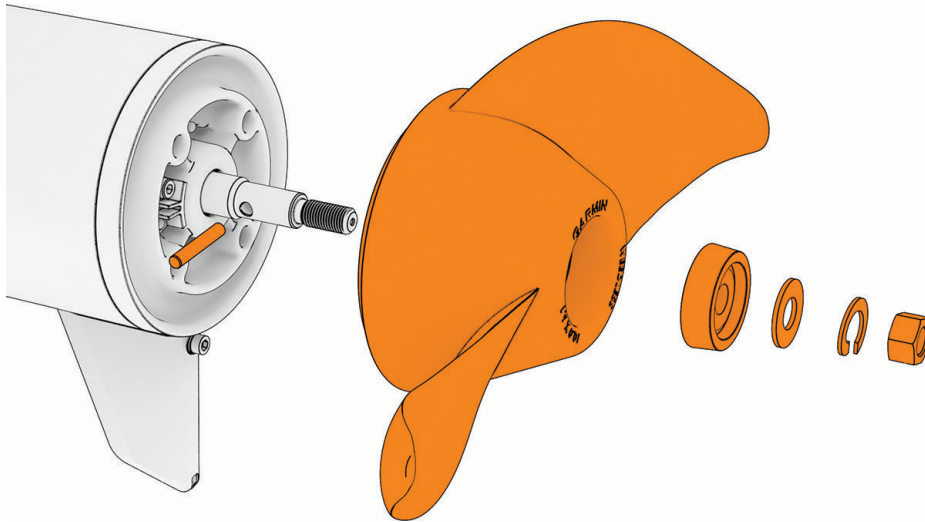
在處理或使用螺旋槳之前，請一律中斷船外機與電池的連接，以免造成嚴重傷害或死亡。

注意

您只能在開放水域環境中使用 Force Current 船外機的高效率螺旋槳。在淺水環境中使用高效率螺旋槳時，如果馬達與水下障礙物碰撞，可能會增加螺旋槳損壞的風險。

Force Current 船外機隨附高效率螺旋槳與防纏草螺旋槳。更換螺旋槳時，請遵循下列步驟。

- 1 使用 $\frac{9}{16}$ 英吋 (15 公釐) 的套筒，拆下固定螺旋槳的螺帽。



- 2 拆下螺旋槳，並將鎖緊墊圈、平墊片和犧牲陽極放置在一旁。
- 3 確認螺旋槳馬達曲軸的插銷妥善就定位，並視需要更換。
- 4 安裝新螺旋槳。
- 5 將陽極、平墊片、鎖緊墊圈和螺帽裝回螺旋槳驅動曲軸上。
- 6 使用 $\frac{9}{16}$ 英吋 (15 公釐) 套筒，將螺帽鎖緊至 16.27 牛頓米 (12 磅力-英尺) 以固定螺旋槳。

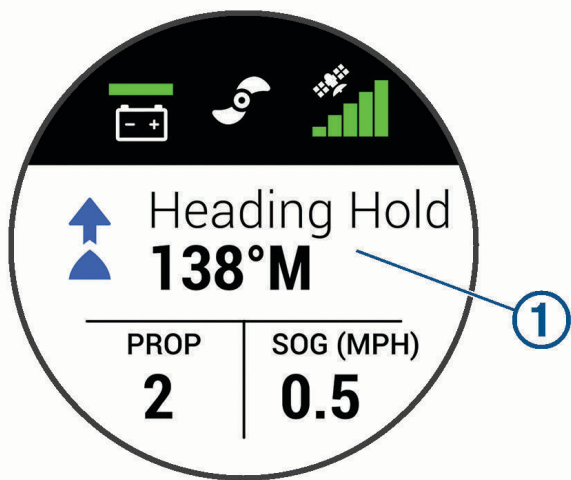
遥控器







按鈕	說明
	按住可開啟或關閉遙控器。
	按下以開啟，並以目前的對地速度 (SOG) 設定巡航控制 (維持速度, 第 17 頁)。 再次按下可停用巡航控制，並返回手動速度控制。
	按兩下可開啟螺旋槳，並將其設定為全速。 再按一次可返回上一個速度和螺旋槳狀態。
	按下以進行手動控制 (手動操控船外機, 第 14 頁)。 按住以使用手勢操控 (使用手勢控制來轉向, 第 14 頁)。
	按一下以啟動或關閉螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。 按兩下以關閉任何自動舵功能 (如有啟用)、停止螺旋槳，並在前進與反向推力之間切換 (反向推力, 第 18 頁)。
	按下可瀏覽選單 (瀏覽選單, 第 13 頁)。 在選單中，按下  來選擇選單項目，然後按下  返回而不儲存。 處於錨鎖定狀態時，按下可將錨鎖定位置以 1.5 公尺 (5 英尺) 增量的方式，切換向前、向後、向左或向右。 在航向鎖定或手動控制時，按下  和  可階段式轉彎 1 度，或按住後以五度增量轉向。 按下  和  以增量加快速度，或按住以持續變更速度。 當速度設為零時，按下  便能切換至反向 (反向推力, 第 18 頁)。
	按下可開啟航向鎖定。航向鎖定會使用船外機來維持目前的航行方向 (保持航行方向, 第 17 頁)。 再次按下可關閉航向鎖定、停止螺旋槳，並恢復手動控制。 按住可透過指向遙控器來設定航向鎖定 (手勢控制, 第 14 頁)。
	按下可開啟錨鎖定。錨鎖定會使用船外機來固定您的位置 (固定位置, 第 17 頁)。 再次按下可關閉錨鎖定，並返回先前的轉向模式。 按住可透過指向遙控器來切換錨鎖定位置 (使用手勢控制調整您的固定位置, 第 14 頁)。
	按下可開啟選單。 按下可退出選單。
	按下以標示航點。
1 到 4	按下可開啟指派給按鍵的 Garmin 航儀的捷徑。 ³

³ 需要連線到相容的 Garmin 航儀。請參閱航儀使用者手冊以取得相關指示。

遙控器畫面










①	顯示船外機的運作狀態。 例如，為手動控制時會顯示 Manual，開啟航向鎖定时則會顯示 Heading Hold，以及以度為單位的航向鎖定設定點。
	顯示船外機電池狀態。 綠色：船外機電池電壓良好。 黃色：船外機電池電壓適中。 紅色：船外機電池電壓偏低。 閃爍紅燈：船外機電池電壓嚴重不足。 備註： 根據預設，電池電量指示器已針對磷酸鋰鐵電池進行最佳化 (電池管理設定, 第 22 頁)。 秘訣： 您可以變更船外機電池狀態的外觀，使其顯示電壓數值而非圖示 (船外機設定, 第 22 頁)。 您可以按下  來檢視遙控器電池電量。
	顯示其他螺旋槳的狀態。 白色與旋轉：螺旋槳正在提供前進推力。 紅色與旋轉：螺旋槳正在提供反向推力。 ⁴ 未旋轉：螺旋槳已開啟，速度設定為零。 未顯示：螺旋槳已關閉。
	顯示船外機的 GPS 訊號強度。
PROP	顯示螺旋槳的速度等級 (調整船外機速度, 第 13 頁)。 螺旋槳主動提供反向推力時，速度等級會以紅色顯示。 ⁴ 備註： 馬達正在使用巡航控制時，不會顯示螺旋槳速度。
SOG	顯示測得的對地速度 (SOG)。

⁴ 在反向推力模式下，船外機運轉時聲音較大，推力較小，且效率不如前進推力。

瀏覽選單

您可以使用選單和方向鍵瀏覽遙控器上的選單。



- 要開啟選單，請按下 .
- 要在不同的選單項目之間移動，請按下  與 .
- 要選擇一個選單項目，請按下 .
- 要返回上一個選單項目，請按下 .
- 要退出選單，請按下 , 或重複按下  直到看見主畫面。

啟動和關閉螺旋槳

⚠ 警告

若您或水中其他人員可能會接觸到旋轉中的螺旋槳，請勿使用船外機，否則可能造成嚴重人身傷害。

螺旋槳離開水時，請勿運作船外機。接觸旋轉中的螺旋槳可能會導致重傷。

- 1 如有需要，請展開船外機 ([展開船外機, 第 6 頁](#))。
備註： 船外機位於收納位置時，無法啟動螺旋槳。
- 2 按下遙控器的  以啟動螺旋槳。
- 3 再次按下  以關閉螺旋槳。

調整船外機速度




在遙控器上，按  或  以增加或降低您的速度。

在手動模式下，螺旋槳轉速會顯示在遙控器畫面的 PROP 欄位，並會根據操作增加或降低。

在巡航控制模式下，目前的目標速度會顯示於船外機遙控器畫面，並根據操作而增加或降低。

備註： 在手動模式中，使用遙控器增加或降低速度不會自動啟動螺旋槳。您必須按下遙控器上的  按鈕才能啟動螺旋槳。

切換全速

- 1 按兩下遙控器上的 。
此時船外機螺旋槳轉速會快速提升到全速。
- 2 再次按下  可回到上一個螺旋槳轉速。
秘訣： 在全速時，您可以按下遙控器上的 ，以緩慢降低螺旋槳速度。

部分展開時操作螺旋槳

⚠ 警告

螺旋槳離開水時，請勿運作船外機。接觸旋轉中的螺旋槳可能會導致重傷。

只有在通過雜草或水下障礙物等特定情況時，您才可以在船外機部分展開的狀態下操作船外機螺旋槳。否則您或其他人可能會接觸到旋轉中的螺旋槳，造成嚴重傷害。

⚠ 重要

將船外機部分抬離水面之前，您必須按下遙控器上的 ，確保船外機處於手動模式。若在自動舵模式下將船外機抬離水面，可能會導致船外機或獨木舟出現意外移動，進而造成個人傷害或財物損失。

注意




您只能在開放水域環境中使用 Force Current 船外機的高效率螺旋槳。在淺水環境中使用高效率螺旋槳時，如果馬達與水下障礙物碰撞，可能會增加螺旋槳損壞的風險。

- 1 船外機處於展開位置時，請慢慢拉動繩索把手，將船外機抬起至能通過雜草或障礙物的位置。
若將船外機抬得過高，螺旋槳會自動關閉。
- 2 開啟螺旋槳，並視需要設定螺旋槳轉速，以讓船通過障礙物。
- 3 通過障礙物後，請緩慢地將船外機放回展開位置。

手動操控船外機

在手動模式中，您可以視需要調整船外機的方向和速度。

備註：開啟船外機時，預設為手動模式。

- 1 如有需要，請按下 。
- 2 按下  和  以操縱轉向。




秘訣：您也可以使用手勢控制來轉向 (使用手勢控制來轉向, 第 14 頁)。

手勢控制

您可以指向或移動遙控器，以與船外機互動。您必須先校正船外機中的羅盤 (校正船外機羅盤, 第 16 頁) 以及遙控器中的羅盤 (校正遙控器, 第 15 頁)，才能使用手勢控制。



使用手勢控制來轉向

您可以指向遙控器，來轉向船外機。

- 1 如有必要，請啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
- 2 按住 。
- 3 按住  時，將遙控器指向左或向右以轉動左舷或右舷。
- 4 放開  可停止轉向。



使用手勢控制調整航向鎖定

您可以移動遙控器來調整航向鎖定 (保持航行方向, 第 17 頁)。

- 1 如有必要，請啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
- 2 按住 。
- 3 將遙控器指向您要調整航行方向的位置。
- 4 放開  以設定航行方向。

使用手勢控制調整您的固定位置

使用錨鎖定功能時，您可以移動遙控器來調整您的位置 (固定位置, 第 17 頁)。

- 1 按住 。
- 2 將遙控器指向您要移動的位置。
將您的位置向您所指向的方向切換 1.5 公尺 (5 英尺)。
- 3 鬆開 。
- 4 重複此程序，直到您到達想要的位置。

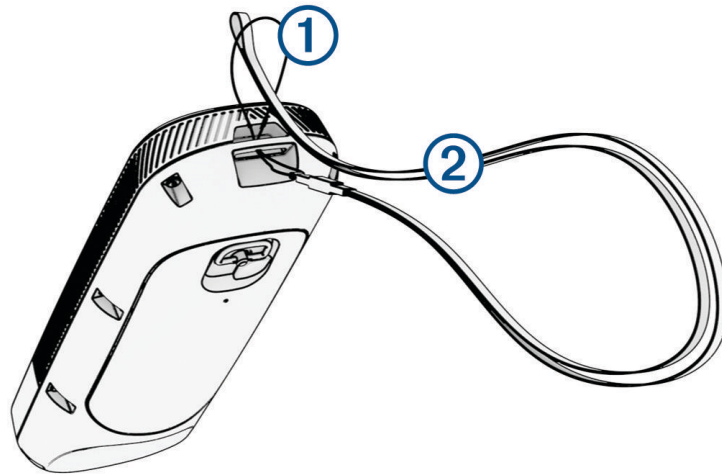
將電池裝入遙控器

遙控器操作需使用兩顆 AA 電池 (未隨附)。請使用鋰電池以獲得最佳結果。

- 1 逆時針轉動 D 形環，並向上拉以取下蓋子。
- 2 插入兩顆 AA 電池，請注意極性。
- 3 裝回電池蓋，順時針轉動 D 形環。

接上繩索

- 1 從遙控器背面開始，將繩圈 ① 穿過插槽。



- 2 將掛繩的另一端穿過 ② 掛繩，然後拉緊。
- 3 如有必要，在使用時請將掛繩掛在您的頸部或繫在手腕上。

校正遙控器

注意

在室外校正電子羅盤。為提升方向精確度，請勿站在會影響磁場的物體附近，例如車輛、建築物及高架電線。

您必須先校正遙控器中的羅盤，才能使用手勢控制馬達。若手勢控制在校正後無法正常運作，您可以視需要重複此程序。

- 1 選取  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**。
- 2 選取 **Start**，然後依照畫面上的指示操作。

配對遙控器

此遙控器在出廠時已與船外機配對。如需重新配對，請依照以下步驟操作。

- 1 開啟船外機。
- 2 按下船外機上的  三次以進入配對模式。
當船外機搜尋連線時， 狀態 LED 會亮起藍燈。
- 3 將遙控器置於距離船外機 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 開啟遙控器。
- 5 選擇這台遙控器的  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**。
數秒後，Pairing Complete 會顯示在遙控器上。

配對其他遙控器

您最多可同時將兩個遙控器連線至您的船外機。

若要配對第二個遙控器，必須使用已連線的第一個遙控器完成以下步驟。

- 1 開啟船外機。
- 2 在已與船外機配對的遙控器上，選取  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**。
- 3 將另一台遙控器置於距離船外機顯示面板 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 開啟該遙控器。
- 5 選擇這台遙控器的  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**。
Device Found 會顯示在第一個遙控器上。數秒後，Pairing Complete 會顯示在第二個遙控器上。

自動舵

⚠ 警告

您必須負責安全且謹慎地操作您的船隻。船外機的自動引航功能是能增強操作船隻能力的工具，但不減輕您安全操作船隻的責任。請避開導航危險，而且船外機的控制絕不可無人看管。

在啟用任何自動舵功能之前，請確認船外機已完全處於展開位置，且固定座門鎖已確實接合。在船外機尚未接合至展開位置前即啟用自動舵功能，可能導致獨木舟動作異常，並造成人身傷害或財產損失。

在平靜且沒有危險的開放水域中學習操作自動引航功能。

⚠ 重要

使用自動引航功能時，請為突如其來的停止、加速和轉彎做好準備。

Force Current 船外機支援自動舵功能，例如按照預先規劃的航線行進、維持的航向及保持位置不變。

您必須先校正船外機羅盤，才能使用自動舵功能 ([校正船外機羅盤, 第 16 頁](#))。您必須有 GPS 訊號，才能啟動自動舵模式 ([取得 GPS 訊號, 第 16 頁](#))。

您可以使用隨附的遙控器來啟用並控制所有自動舵模式 ([遙控器, 第 10 頁](#))。您也可以使用其他相容裝置來控制特定的自動舵功能 ([操作, 第 7 頁](#))。

秘訣：在某些情況下，自動舵模式可能會產生超出預期的紊流。您可以調整自動舵增益設定，針對不同條件適當設定自動舵的靈敏度 ([調整自動舵回應, 第 17 頁](#))。

Force Current 支援下列自動舵功能：

巡航控制：船外機會自動控制螺旋槳轉速，以維持目標速度 ([維持速度, 第 17 頁](#))。

錨鎖定：船外機會自動操舵並啟動螺旋槳，以維持您目前的位置 ([固定位置, 第 17 頁](#))。

保持航行方向：船外機會自動操舵並維持您船隻目前的航向 ([保持航行方向, 第 17 頁](#))。

依照航線行進：船外機可自動操舵並啟動螺旋槳，導覽至航點，或沿著航線或航跡行駛 ([導航, 第 18 頁](#))。

校正船外機羅盤

在校正船外機羅盤之前，您必須將獨木舟移至平靜的開放水域，且有足夠的空間可繞圈划艇。

注意

在波濤洶湧的水域和風力狀況下校正船外機羅盤，可能會對自動舵效能造成負面影響。


- 1 確認船外機處於展開位置 ([展開船外機, 第 6 頁](#))。
- 2 在遙控器上選擇  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**。
- 3 出現提示時，請依照螢幕指示來校正羅盤。

注意

校正羅盤時，建議您使用船外機以低速操縱獨木舟轉向。藉由船槳操縱獨木舟轉向來校正羅盤，可能會造成移動幅度過大，導致自動舵效能不佳。





如果自動舵功能並未如預期執行，建議您重複校正程序。

取得 GPS 訊號

- 1 將船隻移動到能清楚無礙地看見天空的區域。
- 2 等待 30 至 60 秒，讓船外機取得衛星定位。
當船外機透過 GPS 完成定位時， LED 指示燈會持續亮綠燈。

調整自動舵回應

您可以調整自動舵增益設定，針對不同條件適當設定自動舵的靈敏度。


- 1 選擇遙控器上的  > **Settings** > **Trolling Motor**。
- 2 選擇一個選項：
 - 要調整「錨鎖定」模式的增益，請選取 **Anchor Gain**。
 - 要調整包括航向鎖定和巡航控制在內的導航模式自動舵增益，請選取 **Navigation Gain**。
- 3 選擇  或  來提高或降低增益值：
 - 調高增益設定會增加自動舵的靈敏度。船外機在控制船隻時會更準確，但產生的紊流可能較多。較大或較重的船隻通常需要較高的增益值。
 - 降低增益設定會減少自動舵的靈敏度。船外機產生的紊流較少，但控制船隻時可能較不準確。
- 4 選取  以確認您的選擇。

維持速度


您必須先校正船外機 (校正船外機羅盤, 第 16 頁)，才能使用自動舵功能。

巡航控制功能是一種自動舵功能，可設定並維持特定對地速度，並可自動針對海流和風向調整變更。

秘訣： 您可在其他自動舵模式下搭配使用巡航控制 (自動舵, 第 16 頁)。

在遙控器上，按下 。

此時會以目前速度啟用巡航控制。

要關閉巡航控制並關閉螺旋槳，您必須按下 。

固定位置

您必須先校正船外機 (校正船外機羅盤, 第 16 頁)，才能使用自動舵功能。

錨鎖定功能會使用 GPS，透過船外機維持您的位置。

按下 。


備註： 您可以按下遙控器上的方向鍵，或使用手勢控制，來調整錨鎖定位置 (使用手勢控制調整您的固定位置, 第 14 頁)。



若要停用錨鎖定，再次按下 。

保持航行方向

您必須先校正船外機 (校正船外機羅盤, 第 16 頁)，才能使用自動舵功能。

您可以啟用 Heading Hold，讓船隻保持朝相同的羅盤方位移動。船外機可能會自動調整您的航行方向，以補償風向和海流等因素造成的漂移。

- 1 將船隻轉向您想要的方向。
- 2 按下 。

備註： 您可以按下  和 ，或使用手勢控制 (手勢控制, 第 14 頁)。

秘訣： 使用此自動舵模式期間，也可透過巡航控制維持速度 (維持速度, 第 17 頁)。

若要停用 Heading Hold 並返回手動模式，您必須選擇  或 。

變更 Heading Hold 行為

依預設，Heading Hold 功能設為 Go To 模式，可能會調整您的航向以補償漂移，讓您的船隻朝向固定方位移動。如果您想要的話，可以將 Heading Hold 功能設定為 Vessel Align 模式，讓船頭一律指向相同方向。

- 1 選擇遙控器上的  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**。
- 2 選擇 **Vessel Align**。

您可以選擇 Go To，還原為預設的 Heading Hold 行為。

導航

您必須先校正船外機 (校正船外機羅盤, 第 16 頁), 才能使用自動舵功能。

船外機使用 GPS 將船隻駛向航點位置, 或沿著航線或航跡行進。

1 在遙控器上選擇一個選項：

- 開始導航到已儲存的航點 (導航至航點, 第 19 頁)。
- 開始導航已儲存的航線 (進行航線導航, 第 20 頁)。
- 開始追溯已啟用的航跡 (導航至已啟用航跡的起點, 第 21 頁)。
- 開始導航已儲存的航跡 (導航已儲存的航跡, 第 21 頁)。

備註：從已連線的航儀開始導航時, 您也可以使用船外機來追蹤自動導航路徑。如需更多資訊, 請參閱航儀使用者手冊。



遙控器畫面上會顯示 Navigating, 船外機會自動將船隻駛向目的地。

2 視需要調整速度。

秘訣：使用此自動舵模式期間, 也可透過巡航控制維持速度 (維持速度, 第 17 頁)。

暫停與繼續導航

1 導航時, 在遙控器上選擇一個選項：

- 要在相同方向以相同速度繼續行駛時暫停導航, 請選擇  > Standby。
- 要暫停導航並設定錨鎖定, 請選擇 

此時會停止導航, 船外機返回手動模式或以錨鎖定維持您的位置。

2 選擇  > Follow Route, 或按下  可恢復導航。

3 如有必要, 請啟動螺旋槳。

停止導航

選擇  > Stop Nav。

導航停止, 且船外機返回手動模式。

反向推力

在手動模式中, 您可以讓螺旋槳反向運作。在某些情況下, 螺旋槳短暫反向運作可能有幫助, 例如將船外機稍微轉向退出狹窄空間。


由於船外機的螺旋槳主要是針對前進推力設計而成, 因此反向推力的效率會較差, 馬達也會發出更多噪音, 在螺旋槳轉速較高以及水下紊流較多的情況下更是如此。

注意

您應謹慎使用反向推力, 以盡量減少螺旋槳和螺旋槳驅動馬達出現空蝕和過度磨損的現象。

在前進和反向模式之間進行切換

1 按  兩次。

當螺旋槳設為反向時, 遙控器畫面上的  會變為紅色。若船外機處於自動舵模式, 系統會自動切換為手動模式。若螺旋槳正在運轉, 將會自動停止。

2 再次按下  以啟動螺旋槳。

備註：在前進和反向模式之間進行切換時, 螺旋槳速度會自動設定為您上一次在同推力模式中所使用的速度。

航點

您可使用航點來標示位置，方便稍後返回。船外機最多可儲存 5000 個航點。

當船外機與航圖機連接時，船外機上儲存的航點與航圖機上儲存的航點會自動同步。


備註：由於系統為同步狀態，當您使用船外機遙控器刪除航點、回復預設值或清除使用者資料時，航圖機上的航點也會一併刪除。同樣地，如果您從航圖機刪除航點，船外機上的同航點將連帶自動刪除。

建立航點


您可以將目前位置儲存為航點。

- 1 必要時，請航行至您要儲存為航點的位置。
- 2 按下遙控器上的 。


導航至航點

- 1 選擇遙控器上的  > **Waypoints**。
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Navigate To**。
- 4 啟動螺旋槳 ([啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁](#))。
船外機會行駛至航點位置 ([導航, 第 18 頁](#))。


檢視航點詳細資料

- 1 選擇遙控器上的  > **Waypoints**。
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Review**。

編輯航點名稱

- 1 在遙控器上選擇  > **Waypoints**。
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Edit**。
- 4 輸入航點的新名稱。

刪除航點

- 1 選擇遙控器上的  > **Waypoints**。
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Delete**。


航線

航線是由一連串的航點或位置組成，帶領您前往最終目的地。

當您將船外機連線到航儀時，儲存在航儀上的航線會與儲存在船外機上的航線同步。刪除或編輯其中一個裝置上的航線時，儲存在另一個裝置上的航線也會自動變更。您只能在航儀上建立航線。

您最多可以儲存 100 條航線。

進行航線導航


- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Navigate To**。
- 4 選擇一個選項：
 - 當航線已經建立時，若要從所使用的起點進行航線導航，請選擇 **Forward**。
 - 當航線已經建立時，若要從所使用的目標點進行航線導航，請選擇 **Backward**。
 - 要從您的目前位置導航到航線的起點，然後導航航線，請選擇 **From Start**。
- 5 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
船外機會沿所選方向前進 (導航, 第 18 頁)。

接近航線終點時，船外機會依預設切換至錨鎖定功能，並在航線終點處固定在原位。您可以在設定中變更此行為 (船外機設定, 第 22 頁)。

檢視航線詳細資料

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Review**。

編輯航線名稱

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Edit**。
- 4 輸入航線的新名稱。

刪除航線

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Delete**。

航跡

航跡是您船隻路徑的紀錄。目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡，並且其可以儲存。您最多可儲存 50 條航跡。當您將船外機連線到航儀時，儲存在航儀上的已啟用航跡和已儲存航跡便會與儲存在船外機上的已啟用航跡和已儲存航跡同步。新增、刪除或編輯其中一個裝置上的已啟用和已儲存航跡時，儲存在另一部裝置上的已啟用和已儲存航跡也會自動變更。

儲存已啟用的航跡

目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡。您可以儲存已啟用的航跡，並於稍後導航此航跡。您可以在船外機上儲存多達 50 條航跡。

- 1 選擇遙控器上的  > **Tracks** > **Save Active Track**。
已啟用的航跡會以目前日期作為航跡名稱來儲存。
- 2 變更已儲存航跡的名稱 (選用)。

清除已啟用的航跡

選擇  > **Tracks** > **Clear Active Track**。

航跡記憶體已清空，並且已啟用的航跡會繼續記錄。

導航至已啟用航跡的起點

目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡。您可以沿著已經航行的路徑，從目前位置導航回已啟用航跡的起點。

1 選擇  > **Tracks** > **Backtrack**。

2 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。

船外機會沿著您已經航行的路徑，導航回已啟用航跡的起點 (導航, 第 18 頁)。

導航已儲存的航跡

1 選擇  > **Tracks** > **Saved Tracks**。

此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。

2 選擇一條已儲存的航跡。

3 選擇 **Navigate To**。

4 選擇一個選項：

- 要從起點導航已儲存航跡到終點，請選擇 **Forward**。
- 要從終點導航已儲存航跡到起點，請選擇 **Backward**。

5 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。

船外機會以所選方向，沿著已儲存的航跡前進 (導航, 第 18 頁)。

檢視已儲存航跡的詳細資料

1 選擇遙控器上的  > **Tracks** > **Saved Tracks**。

此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。

2 選擇一條已儲存的航跡。

3 選擇 **Review**。

編輯已儲存的航跡名稱

1 選擇遙控器上的  > **Tracks** > **Saved Tracks**。

此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。

2 選擇一條已儲存的航跡。

3 選擇 **Edit**。

4 輸入已儲存航跡的新名稱。

刪除已儲存的航跡

1 選擇遙控器上的  > **Tracks** > **Saved Tracks**。

此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。

2 選擇一條已儲存的航跡。

3 選擇 **Delete**。

設定

船外機設定

選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor。

Wi-Fi: 設定船外機的無線網路偏好設定 ([無線網路設定, 第 22 頁](#))。

Calibrate: 校正船外機羅盤 ([校正船外機羅盤, 第 16 頁](#))，並設定船外機船首偏移。

Steering Mode: 定義 Power Steer 腳踏板的轉向操作方式 ([反轉轉向回應, 第 29 頁](#))。

MOB Tag Override Mode: 啟用此功能後，即使船外機與 MOB 信號發射器連線中斷，仍可讓螺旋槳運轉 ([覆寫 MOB 信號發射器, 第 27 頁](#))。

Programmable Keys: 重新定義 Power Steer 腳踏板操縱桿的功能 ([變更腳踏板操縱桿的功能, 第 30 頁](#))。

Units: 設定測量單位。

Battery Management: 定義與船外機電池相關的設定 ([電池管理設定, 第 22 頁](#))。

Beeper: 啟用或停用自動舵提示嗶聲。

Auto Power On: 在系統通電時開啟船外機。

Heading Hold: 設定航向鎖定功能的行為 ([變更 Heading Hold 行為, 第 17 頁](#))。

Nav. Arrival: 設定抵達航線結尾處時的船外機行為。若使用 Anchor Lock 設定，則船舶抵達航線結尾處時，船外機會使用錨鎖定功能固定在原位。若使用 Manual 設定，則船舶抵達航線結尾處時，螺旋槳會停止運轉。

重要

為 Nav. Arrival 設定使用 Manual 時，請務必作好接掌船舶的準備。

Anchor Gain: 設定錨鎖定模式下的自動舵回應等級 ([調整自動舵回應, 第 17 頁](#))。

Navigation Gain: 設定其他自動舵模式下的自動舵回應等級 ([調整自動舵回應, 第 17 頁](#))。

Clear User Data: 刪除所有已儲存的航點、航線、航跡，以及已啟用的航跡。

備註： 如果您已連線至航儀，選擇這個選項會清除船外機和已連線航儀上的使用者資料。

Restore Defaults: 將船外機設定重設為出廠預設值。

備註： 還原預設設定不會清除船外機或連線航儀上的使用者資料。

Clear Diagnostics: 刪除系統產生的資料，這些資料儲存在船外機上，主要用於疑難排解。

無線網路設定

選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi。

備註： 畫面頂端會顯示使用中的 Wi-Fi 模式。

Mode: 設定 Wi-Fi 模式。您可以關閉 Wi-Fi 技術，加入航儀的網路或建立無線存取點，以使用 ActiveCaptain app ([使用 ActiveCaptain App 連線至行動裝置, 第 23 頁](#))。

Setup > Name: 設定船外機上無線存取點的名稱 (僅限 ActiveCaptain 模式)。

Setup > Password: 設定船外機上無線存取點的密碼 (僅限 ActiveCaptain 模式)。

電池管理設定

選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Battery Management。

Indicator: 設定船外機電池指示器的外觀，可選擇圖示或數值電壓。

Battery Setup: 設定連接至船外機的電池類型，以協助準確計算電池狀態。

遙控器設定

選擇遙控器上的  > **Settings > Remote Control**。

Backlight: 調整背光設定。(背光設定, 第 23 頁)

Beeper: 設定按下按鍵和警報的警笛音效。

Auto Power Off: 設定遙控器自動關閉前的時間長度。

Calibrate: 校正遙控器的手勢控制功能 (校正遙控器, 第 15 頁)。

Pairing: 配對遙控器與船外機 (配對遙控器, 第 15 頁)。

Language: 設定螢幕文字語言。

Restore Defaults: 將遙控器重設為原廠預設值。這會還原遙控器上的預設組態設定，但不會移除已儲存的使用者資料。

背光設定

選擇遙控器上的  > **Settings > Remote Control > Backlight**。

Keys: 設定按下按鍵時開啟背光。


Alarms: 設定遙控器發出警報聲時開啟背光。

Timeout: 設定背光關閉前的時間長度。

Brightness: 設定背光的亮度。

使用 ActiveCaptain App 連線至行動裝置

您可以使用 ActiveCaptain app 將行動裝置連線至船外機。該 app 可讓您輕鬆快速地與船外機互動，並更新裝置軟體。

- 1 選擇遙控器上的  > **Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup**。
- 2 輸入此網路的名稱和密碼。
- 3 從行動裝置上的應用程式商店安裝並開啟 ActiveCaptain app。
- 4 將行動裝置帶到船外機附近。
- 5 在行動裝置設定中開啟 Wi-Fi 連線頁面，然後使用您在前一個步驟中輸入的名稱和密碼連線至船外機。


連線至航儀


您的相容 Garmin 航儀必須先安裝最新的軟體版本，才能與船外機連線。

備註： 您可以在 garmin.com/force_current/compatible/ 檢視相容的 Garmin 裝置清單，以確認您的航圖機是否支援該船外機。

您可以透過無線方式將船外機連線至相容的 Garmin 航圖機。連線至相容的航圖機後，就能使用航圖機控制船外機。

- 1 開啟航儀和船外機。
- 2 請確定航儀正在代管無線網路。

備註： 如果您已安裝多個航儀，則只有一個是無線網路主機。如需更多資訊，請查閱航儀的使用者手冊。
- 3 在航儀上選擇 **設定 > 通信 > 无线设备 > Garmin 電動船外機 > 開始**。
- 4 在船外機的顯示面板上按下  三次，以進入配對模式。

搜尋連至航圖機的連線時，船外機上的  LED 指示燈會亮起藍燈；成功連線時，燈號會變成綠色。

連線成功時，航儀上會出現確認訊息。
- 5 航儀與船外機成功連線後，請啟用航儀上的船外機列，以控制船外機。



請參閱最新版的航儀使用者手冊，以取得完整操作指示。

連線至 Garmin 手錶

您可以透過無線方式將船外機連線至相容的 Garmin 手錶，並使用手錶上的 Trolling Motor 應用程式來控制船外機。

備註：您可以在 garmin.com/force_current/compatible/ 檢視相容的 Garmin 裝置清單，以確認您的手錶是否支援該船外機。

第一次將船外機連線到手錶時，您必須將手錶和船外機配對。配對完成後，手錶會在船外機電源開啟且位於範圍內時，自動連線到船外機。

- 1 確認船外機已開啟電源，且遙控器已連線至船外機。
- 2 將相容的 Garmin 手錶移近船外機，使兩者之間相隔的距離不超過 3 公尺 (10 英尺)。
- 3 在手錶上，長按 **MENU** 鍵。
- 4 選擇 **感測器與配件 > 新增 > Trolling Motor**。
- 5 在船外機的顯示面板上按下  三次，以進入配對模式。
搜尋連線時，船外機顯示面板上的  會持續亮藍燈，成功連線時，則會變為持續亮綠燈。
- 6 確認手錶和連線的遙控器上顯示的配對代碼。

您可以按下 **START** 鍵，並從活動和應用程式清單中選擇 Trolling Motor，以開啟船外機控制項。

軟體更新

您可以前往 garmin.com/support/software/marine/，查看 Garmin 航海裝置適用的最新軟體更新資訊。

使用 ActiveCaptain app 更新軟體

您可以前往 garmin.com/videos/trolling_motor_update/ 觀看影片，以協助進行軟體更新程序。

注意

更新軟體時，應用程式可能需要下載大型檔案。此動作需遵守您網際網路服務供應商的一般數據資料限制，且需向您的供應商支付一般數據資料費用。如需更多數據資料限制或費用的相關資訊，請聯絡您的網際網路服務供應商。

安裝程序會需要數分鐘的時間。

備註：若要更新船外機，您必須使用 ActiveCaptain app，將行動裝置直接連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路。

- 1 必要時，請設定船外機以搭配 ActiveCaptain app 使用 ([使用 ActiveCaptain App 連線至行動裝置](#), 第 23 頁)。
- 2 將行動裝置連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路。
連線到船外機上的 Wi-Fi 網路，可為 app 提供下載適當更新檔案所需的資訊。
- 3 開啟 ActiveCaptain app。
- 4 中斷行動裝置與船外機上專用 Wi-Fi 網路間的連線。
- 5 將行動裝置連線至網路。
- 6 選擇 ActiveCaptain app 中的**我的航海裝置 > 下載**。

備註：要有裝置可用的軟體更新，才會出現下載更新的選項。


ActiveCaptain 應用程式會將更新下載到行動裝置中。

- 7 將行動裝置重新連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路。

更新會傳輸至船外機。這可能需要 30 分鐘才能完成。船外機顯示面板上的船外機速度指示燈會閃爍，表示軟體正在更新。

備註：如果傳輸已完成，但船外機顯示面板上的指示燈並未開始閃爍，請關閉船外機，然後重新啟動以執行更新。

8 請確認遙控器已開啟且已連線。

船外機軟體更新完成後，如果有可用的遙控器更新，速度指示燈會閃爍，遙控器也會開始倒數。倒數結束時，遙控器會在完成更新程序後顯示 。這可能需要 5 分鐘才能完成。

9 請確認腳踏板已開啟且已連線。

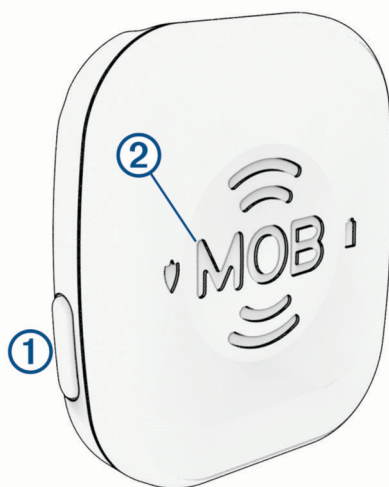
船外機軟體更新完成後，如果有可用的腳踏板更新，則更新完成後，腳踏板上的指示燈會亮起紫色。指示燈熄滅時，表示更新已完成。



MOB 信號發射器

人員落水 (MOB) 信號發射器為隨附配件，可在您離開獨木舟時，協助確保您的安全。當 MOB 信號發射器開啟且已與船外機配對時，一旦 MOB 發射器浸入水中，螺旋槳便會自動停止。

警告

您必須將 MOB 信號發射器佩戴於身上，並確認它已開啟電源，且已與船外機完成配對，MOB 船外機自動斷路功能才能正常運作。如果 MOB 信號發射器電源未開啟、未完成配對、未佩戴於身上，或者如果 MOB 信號發射器未浸入水中，船外機將不會自動停止螺旋槳運作。在螺旋槳運作期間離開獨木舟可能導致嚴重人身傷害甚至死亡。

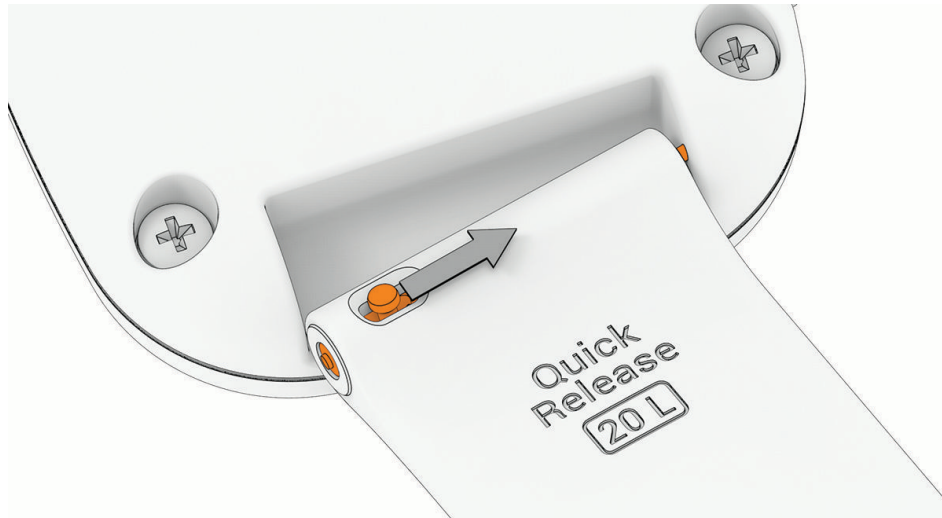


①	電源與介面按鈕： <ul style="list-style-type: none">• 按下以檢查發射器的狀態與電池電量。• 長按以開啟或關閉信號發射器。
②	MOB 按鈕： <ul style="list-style-type: none">• 長按以停止螺旋槳運作。• 返回獨木舟後，按下此按鈕以清除 MOB 狀態，並且讓船外機恢復正常運作。 <div data-bbox="778 1465 868 1497">警告</div> <p>在讓船外機恢復正常操作之前，您必須先確認船外機周圍區域暢通無障礙物。如果在恢復正常操作時，船外機附近有其他人員，可能導致嚴重人身傷害甚至死亡。</p> <div data-bbox="204 1591 1428 1654">秘訣：您也可以按下船外機上的 MOB OVERRIDE，或在遙控器或連線的航圖機上解除狀態訊息，以清除 MOB 狀態。</div>
	按下電源按鈕時，LED 顏色顯示發射器的連線狀態： <ul style="list-style-type: none">• 綠色：已連線。• 紅色：未連線。
	按下電源按鈕時，LED 顏色顯示發射器的電池狀態： <ul style="list-style-type: none">• 綠色：電池電量充足。• 橘色：電池電量中等。• 紅色：電池電量偏低。

連接腕帶或扣環帶

MOB 信號發射器隨附扣環帶、腕帶和漂浮吊牌。您可以使用扣環帶將 MOB 信號發射器固定在衣物上，也能將 MOB 信號發射器裝到腕帶上，並佩戴於手腕。您也可以將漂浮吊牌繫在扣環或腕帶上，以免 MOB 信號發射器不慎沒入水中。請依照下列步驟，將腕帶或扣環帶環連接到 MOB 信號發射器。

- 1 將腕帶或扣環帶上的彈簧桿一端，插入 MOB 信號發射器上的孔洞中。
- 2 滑動快拆插銷，使彈簧桿的另一端縮回。



- 3 將彈簧桿對準 MOB 信號發射器上的另一個孔洞，然後鬆開插銷。

開啟和關閉 MOB 信號發射器

不使用船外機時，您可以將 MOB 信號發射器關閉以維持電池效能。




注意

您必須先開啟 MOB 信號發射器，才能與船外機通訊。

- 如果 MOB 信號發射器為關閉，請長按信號發射器側邊的電源鍵至少兩秒。
♥ 和 ■ 圖示會閃爍綠燈兩次，表示 MOB 信號發射器現在已開啟。
- 如果 MOB 信號發射器為開啟，請長按信號發射器側邊的電源鍵至少 4 秒。
♥ 和 ■ 圖示會閃爍紅燈兩次，表示 MOB 信號發射器現在已關閉。

將 MOB 信號發射器與 Force Current 船外機配對

隨附在 Force Current 船外機的 MOB 信號發射器已在工廠完成與船外機的配對。按照以下步驟，將新的 MOB 信號發射器與船外機配對。

- 1 請確認船外機已開啟。
- 2 長按 MOB 信號發射器側邊的電源按鈕以將其開啟。
MOB 信號發射器上的 ♥ 會閃爍紅燈。
- 3 在船外機上按下  三次。
當船外機搜尋連線時， LED 指示燈會閃爍藍燈。
- 4 請確保 MOB 信號發射器距離船外機 1 公尺 (3 英尺) 以內。
- 5 快速按下 MOB 信號發射器的電源按鈕三次。
MOB 信號發射器上的 ♥ 閃爍藍燈，表示正在搜尋連線。
當成功連線後，船外機上的  狀態燈會持續亮綠燈。

覆寫 MOB 信號發射器


如果船外機與 MOB 信號發射器失去連線，但您尚未離開獨木舟，您可以覆寫 MOB 功能以暫時恢復正常運作。

警告

在讓船外機恢復正常操作之前，您必須先確認船外機周圍區域暢通無障礙物。如果在恢復正常操作時，船外機附近有其他人員，可能導致嚴重人身傷害甚至死亡。

當船外機與 MOB 信號發射器失去連線，且螺旋槳已停止後，選擇一個選項：

- 在船外機遙控器上，選擇  > **Settings > Trolling Motor > MOB Tag Override Mode**。
- 長按船外機外殼上方的 MOB OVERRIDE 按鈕五秒。

當您開啟或關閉 MOB Tag Override Mode 時，船外機會發出長嗶聲。啟用 MOB Tag Override Mode 時，船外機會定期發出嗶聲，且  狀態燈會閃爍黃燈。

如果您找回 MOB 信號發射器並重新連線至船外機，船外機會自動關閉 MOB Tag Override Mode。如果要恢復正常運作，您必須按下 MOB 信號發射器上的 MOB 按鈕，或是在遙控器或連線的航圖機上解除 MOB 訊息。

更換 MOB 信號發射器電池

警告

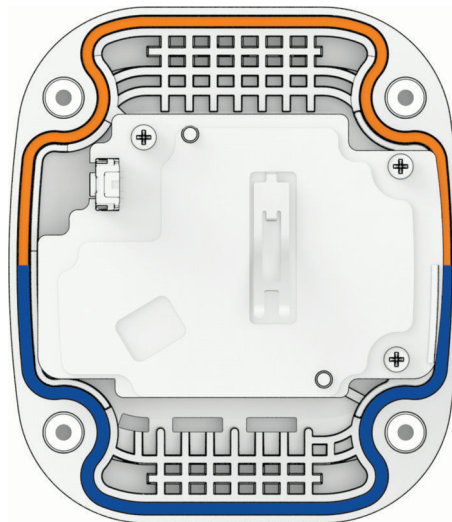
請見產品包裝內附的 GARMIN 安全及產品資訊須知，以瞭解產品注意事項及其他重要資訊。

注意

MOB 信號發射器使用 CR2032 3V 鈕扣電池。您必須安裝新的 CR2032 3V 鈕扣電池作為替換。不支援使用其他類型的電池。

請僅向聲譽良好的廠商購買高品質製造商的電池來替換。使用劣質電池可能會導致產品效能不佳並降低電池效能，特別是在低溫下。請勿使用充電電池。充電電池可能具有較高的電壓規格，並可能導致裝置永久損壞。

- 1 使用 #1 十字起子鬆開四顆固定螺絲，取下背蓋。



- 2 輕輕掀起白色卡扣，從背蓋中取出電池。
- 3 將新電池正極 (+) 朝下放入背蓋。
- 4 請確認 MOB 信號發射器前蓋中的橡膠墊片未破損，且完整地嵌入溝槽中。
墊片需以特定方向安裝於溝槽內。

注意

若墊片未正確或未完全嵌入溝槽，將無法密封，MOB 信號發射器可能在接觸水時失效。如需購買替換墊片的相關資訊，請聯絡 Garmin 產品支援。

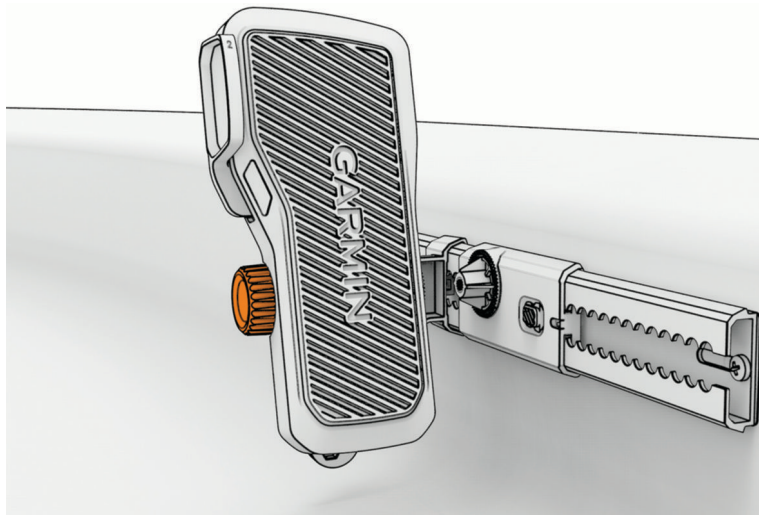
更換電池後，您可能需要重新配對 MOB 信號發射器 (將 MOB 信號發射器與 Force Current 船外機配對, 第 26 頁)。

Power Steer 腳踏板

Power Steer 腳踏板是部分型號隨附的選購配件。

將踏板固定到軌道上

- 1 將踏板外側的螺絲對準軌道上踏板滑座的螺紋套管，然後順時針轉動踏板另一側的旋鈕，以將踏板固定到踏板滑座上。



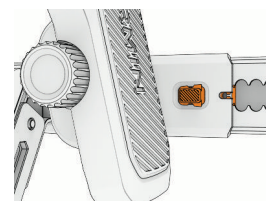
- 2 前後傾斜踏板以檢查其可動範圍，必要時請調整踏板角度。
- 3 必要時，按下踏板滑座上的按鈕，並沿著軌道滑動，以將踏板調整至舒適的位置。

注意

請勿將踏板滑座移動到任一端踏板軌道的盡頭處。如果踏板滑座與任一踏板軌道安裝螺絲重疊，可能會導致滑動困難。

- 4 請對另一側的踏板重複上述步驟。

秘訣：您可以查看踏板與踏板滑座的接合標記，確認兩邊的踏板安裝角度是否一致。



注意

在搬運獨木舟前，您必須先將踏板從踏板滑座上拆下。踏板在搬運過程中可能會鬆脫，進而造成財物損壞。

使用腳踏板轉向

⚠ 警告

在平靜且沒有危險的開放水域中學習操作腳踏板。從小幅度的動作開始，直到您熟悉踏板的反應為止。

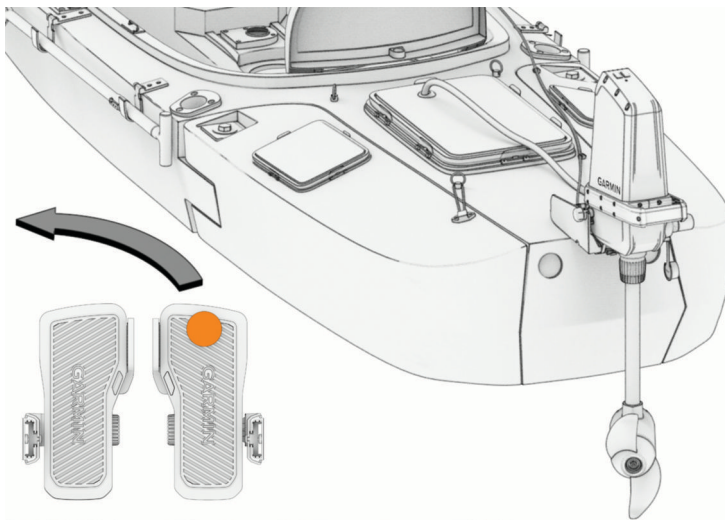
您可以將兩側踏板從中間位置向前或向後傾斜。踏板往任一方向傾斜得越深，螺旋槳的轉速就越快。兩個踏板的組合位置決定了螺旋槳驅動馬達的角度。

- 要向前移動，請同時將兩側踏板向前傾斜。
- 要向後移動，請同時將兩側踏板向後傾斜。

⚠ 警告

當您使用船外機讓獨木舟倒退行進時，船體可能會干擾到船外機的推進力，導致獨木舟非預期地轉向。在使用船外機讓獨木舟倒退行進時，請保持警覺，注意周遭環境，以避免因碰撞意外造成人身傷害或產品損壞。

- 要向左轉，請將右側踏板向前傾斜，同時將左側踏板保持在中間位置。



螺旋槳驅動馬達的鼻錐會向右轉，使獨木舟向左轉。

- 要向右轉，請將左側踏板向前傾斜，同時將右側踏板保持在中間位置。

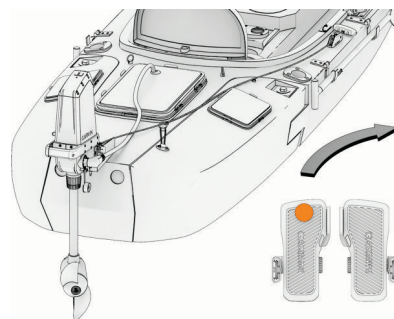
螺旋槳驅動馬達的鼻錐會向左轉，使獨木舟向右轉。

- 要讓獨木舟以更銳利的角度轉向，請將單側踏板向前傾斜，另一側踏板則向後傾斜。

螺旋槳驅動馬達的鼻錐最多會轉動 90 度，實際情況取決於兩側踏板的相對角度。

備註：轉向角度大於 45 度時，螺旋槳驅動速度會自動受到限制，以減少紊流。

您可以反轉左右踏板的回應，改為模擬以纜線控制的船舵轉向方式 ([反轉轉向回應, 第 29 頁](#))。



反轉轉向回應

根據預設，Power Steer 腳踏板會模擬差速轉向，類似零轉向割草機的轉向方式。您可以反轉左右踏板的回應，改為模擬以纜線控制的船舵轉向方式。

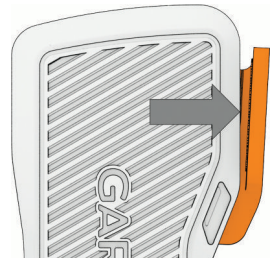
- 1 在遙控器上選擇 **Settings > Trolling Motor > Steering Mode**。
- 2 選擇 **Rudder**。

要恢復預設的轉向模式，您可以選擇 Zero-Turn。


使用腳踏板操縱桿

您可以使用兩側腳踏板上的操縱桿來啟動自動舵模式。

- 要開啟或關閉 **Heading Hold**，請推動左踏板上的操縱桿。
- 要開啟或關閉 **Anchor Lock**，請推動右踏板上的操縱桿。





變更腳踏板操縱桿的功能

- 1 選擇遙控器上的  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**。
- 2 選擇一個選項：
 - 若要設定右踏板的操縱桿，請選取 **Right Pedal**。
 - 若要設定左踏板的操縱桿，請選取 **Left Pedal**。
- 3 選擇一個選項：
 - 若要停用腳踏板操縱桿，請選取 **None**。
 - 若要在推動踏板操縱桿時，開啟或關閉錨鎖定，請選取 **Anchor Lock**。
 - 若要在推動踏板操縱桿時，開啟或關閉航向鎖定，請選取 **Heading Hold**。
 - 若要在推動踏板控制桿時，在您目前的位置標示航點，請選取 **Mark Waypoint**。

配對腳踏板

如果船外機隨附腳踏板，則會在原廠配對完成。請遵照下列步驟配對新的腳踏板組。

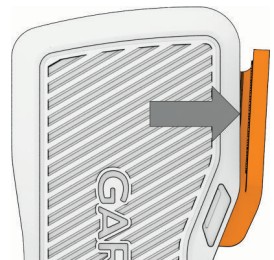
各個踏板必須分別配對。

- 1 請確認船外機已開啟。
- 2 在船外機上按下  三次以進入配對模式。
搜尋連線時， LED 指示燈會閃爍藍燈。
- 3 將腳踏板置於距離船外機 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 推動腳踏板上的操縱桿三次。

搜尋連線時，腳踏板上的 LED 指示燈會閃爍藍燈。成功連線時，燈號會變為恆亮綠燈。

- 5 重複步驟 2 至 4，配對另一個腳踏板。

秘訣： 作為測試，按下踏板操縱桿時，若 LED 指示燈閃爍綠燈，表示踏板已與船外機配對；若閃爍紅燈，則表示尚未配對。



將電池裝入腳踏板

每側腳踏板須使用兩顆 AA 電池 (未隨附) 運作。請使用鋰電池以獲得最佳結果。

秘訣： 您可按下踏板控制桿兩次以測試電量等級。踏板上的 LED 指示燈會持續亮綠燈、黃燈或紅燈，以指示大致的電量等級。

- 1 逆時針轉動腳踏板上的 D 形環，並向上拉以取下蓋子。
- 2 插入兩顆 AA 電池，請注意極性。
- 3 裝回電池蓋，順時針轉動 D 形環。
- 4 重複上述步驟，將電池裝入另一側腳踏板。

狀態 LED

每個 Power Steer 腳踏板上的 LED 燈會亮起以顯示該踏板的狀態。

綠色	腳踏板已連接至船外機，並已啟動操縱桿指令。
藍色	腳踏板正處於配對模式。
白	腳踏板已連線，且已移至空檔位置。
紫色	腳踏板正在安裝軟體更新。
	注意 腳踏板安裝軟體更新期間請勿斷電，否則可能會損壞踏板。
紅色	腳踏板操縱桿已啟動，但踏板尚未連接至船外機。

保養需求與時程

注意

在鹽水或鹹水中使用船外機後，您應該以清水沖淨整個船外機，噴上水性矽膠再用軟布擦拭。請務必避免將水柱噴向船外機，以防進水導致產品損壞。

為了維持保固有效，您必須在當季準備船外機時，執行例行保養工作。

針對 Force Current 船外機：

- 檢查固定座門鎖下方拉繩末端，如果有需要，請重新繫上收尾結。
- 檢查固定座門鎖的移動情況。如果無法順暢彈回，請清潔並潤滑固定座門鎖。
- 檢查拉繩把手內的拉繩末端，如果有需要請重新繫上收尾結。
- 檢查船外機固定座與繫繩座中的滑輪，確認它們能順暢轉動。如果有需要，請清潔或更換受損零件。
- 檢查拉繩把手，如果有裂痕或其他磨損跡象，請更換。
- 檢查整條拉繩是否有耗損或其他磨損跡象。如果有需要，請更換。
- 檢查栓眼與繫繩座。如果有需要，請鎖緊安裝螺絲。如果栓眼或繫繩座出現裂痕或其他磨損跡象，請更換。
- 檢查將固定座固定於獨木舟的螺絲。如果有需要，請鎖緊或更換。
- 檢查固定座周圍的安裝表面。如果有磨損跡象，請考慮加強安裝表面並重新安裝固定座。
- 檢查船外機固定座，如果有裂痕或其他損壞跡象，請更換。
- 檢查船外機樞軸旋鈕，如果有裂痕或其他損壞跡象，請更換。
- 檢查整條電源線是否有磨損，如果有需要，請更換。
- 檢查電源線接頭，確認是否有腐蝕或套筒彎曲的情形出現。如果有需要，請清潔或更換電纜。
- 檢查船外機上的電源接頭蓋，確認它能正確蓋合以保護電源接頭。如果有需要，請更換接頭蓋。
- 檢查螺旋槳驅動馬達上的陽極，如果有需要，請更換 ([檢查犧牲陽極, 第 33 頁](#))。
- 檢查螺旋槳，確認螺旋槳螺帽已鎖緊至 16.27 牛頓米 (12 磅力-英尺)。
- 檢查螺旋槳是否有磨損。如果有需要，請更換 ([變更螺旋槳, 第 9 頁](#))。

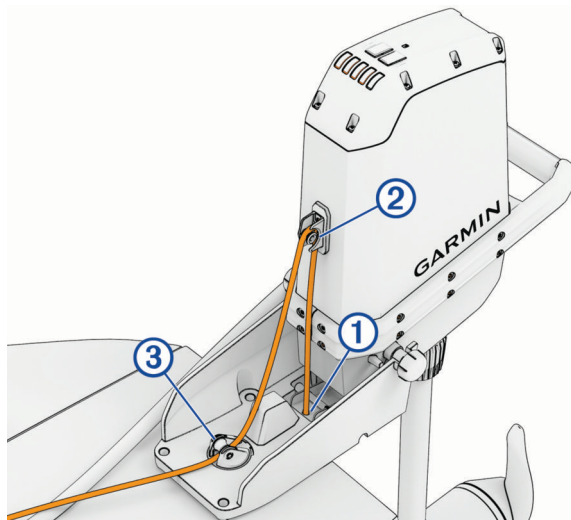
針對 Power Steer 腳踏板：

- 檢查將踏板軌道固定於獨木舟的螺絲。如果有需要，請鎖緊。
- 檢查腳踏板內的電池槽，確認電池沒有破裂。如果有需要，請清潔電池接觸點。

您可以在 garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor 訂購常見的替換零件與配件。如需維護指示與其他替換零件資訊，請參閱 garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor 上的現場維護手冊。

更換拉繩

- 1 剪下磨損或損壞的繩索，並將其從船外機與繩索把手上移除。
- 2 將新繩索一端穿過固定座上的金屬釋放門鎖 ①。



- 3 在固定座下方將新繩索末端打成收尾結，避免繩索滑出釋放門鎖。
- 4 將繩索向上穿過馬達前方的孔眼 ②。
- 5 將繩索一路往下拉，穿過固定座上的轉軸滑輪 ③。
- 6 將繩索穿過栓眼和繫繩座。
- 7 將繩索把手安裝到新繩索上 (安裝繩索把手, 第 32 頁)。

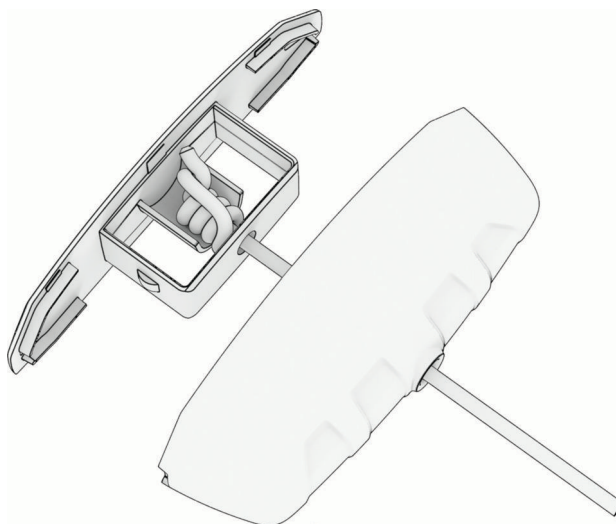


安裝繩索把手

- 1 將繩索的末端穿過拉繩把手的兩塊組件。
- 2 修剪繩索，預留足夠的鬆弛長度，確認您坐在獨木舟上時能輕鬆抓取。

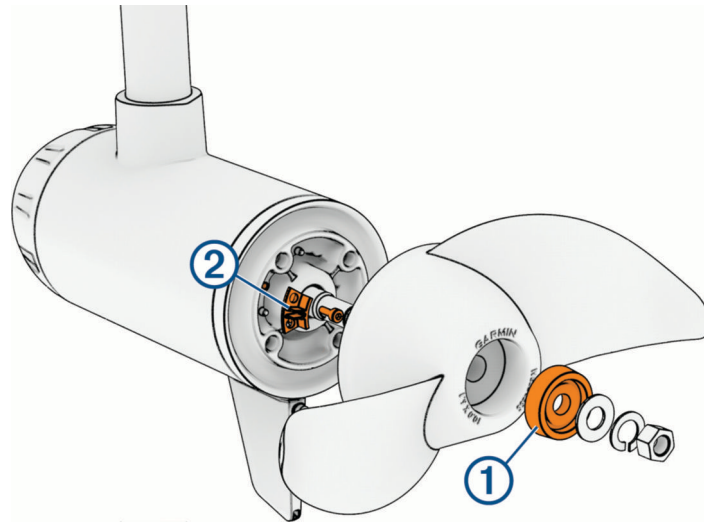
秘訣：建議將繩索修剪至距離繫繩座約 20 公分 (8 英吋) 的位置，這樣在船外機展開時，拉繩把手位置會維持在繫繩座附近。

- 3 打上收尾結，將繩索固定在拉繩把手內。
- 4 如果有需要，請修剪並燒融繩索末端以防止磨損。
- 5 將拉繩把手的兩塊組件扣合在一起。



檢查犧牲陽極

- 1 使用 $\frac{9}{16}$ 英吋 (15 公釐) 的套筒，鬆開螺旋槳末端的螺帽。
- 2 拆下螺旋槳，並將螺帽、鎖緊墊圈和平墊片放置在一旁。
- 3 取下並檢查螺旋槳陽極 ①。



- 4 使用 3 公釐六角扳手，取下並檢查螺旋槳驅動陽極 ②。
- 5 選擇一個選項：
 - 如果任一陽極的尺寸為原始尺寸的一半以上，請使用鋼絲刷或砂紙進行清潔。

注意

請先將陽極從船外機上取下，再使用鋼絲刷或砂紙進行清潔。若不先將陽極自船外機取下，直接進行清潔，可能會導致船外機損壞、加速腐蝕，並縮短船外機的使用壽命。

- 如果陽極小於原始尺寸的一半，請丟棄並購買替換陽極。

您可以於 garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor 購買一組替換陽極。

注意

重新將螺旋槳安裝至驅動馬達時，請將螺旋槳螺帽鎖緊至 16.27 牛頓米 (12 磅力-英尺)，以確保固定確實。

規格

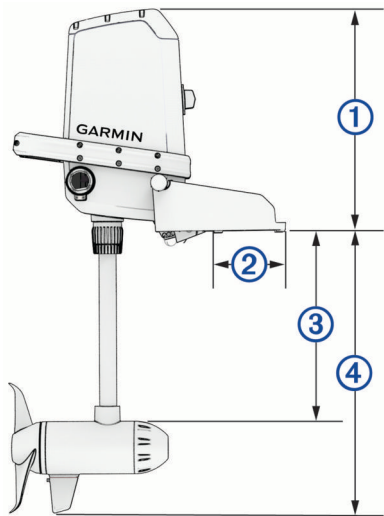
船外機

重量	僅限馬達：10.1 公斤 (22.2 磅) 含固定座與纜線：12.6 公斤 (27.8 磅)
操作溫度	從 -5° 到 40°C (23° 到 104°F)
儲存溫度	從 -40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
防水等級	操舵系統外殼：IEC 60529 IPX7 ⁵ 螺旋槳驅動馬達外殼：IEC 60529 IPX8 ⁶
羅盤安全距離	91 公分 (3 英尺)
電源線長度	165 公分 (5 英尺 5 英吋)
輸入電壓	10 到 32 Vdc
輸入安培數	連續 40 安培
斷路器 (未隨附)	32 VDC 或以上，適用於連續 40 安培 備註： 如果您在高溫環境下操作，或是與其他裝置共用電路，可以使用較大的斷路器 (最大不超過 60 安培) 來保護系統。在變更配線之前，您應使用較大的斷路器確認您的船隻配線符合航海配線標準。
最大耗電量	512 瓦 @ 12.8 Vdc 1024 瓦 @ 25.6 Vdc
無線頻率與發送功率	2.4 GHz @ 19.0 dBm (最大值)

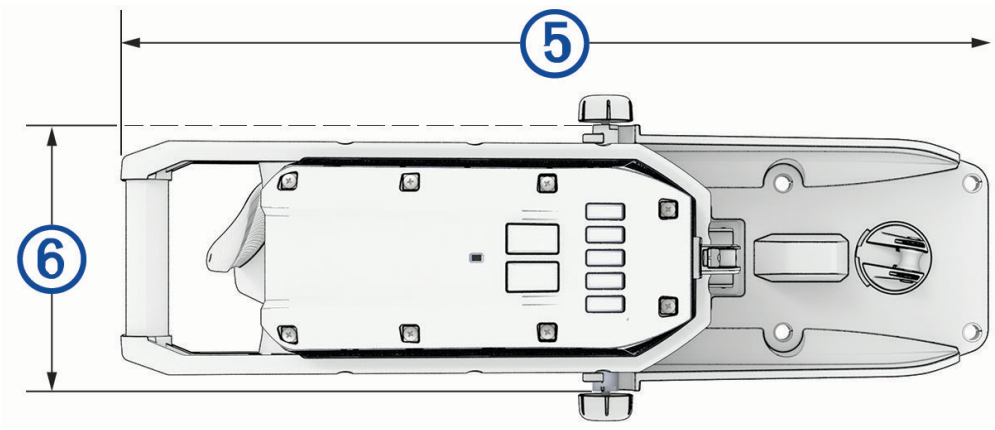
⁵如意外暴露於水中，可承受水深最深 1 公尺，最多 30 分鐘。

⁶可承受持續浸入水中深達 3 公尺。

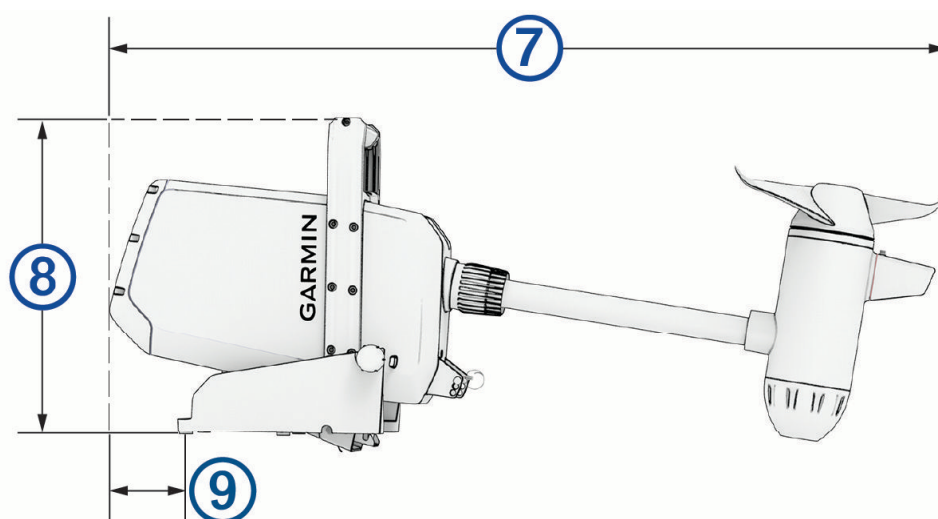
尺寸



①	431 公釐 (17 英吋)
②	29 公釐 (1 1/8 英吋)
③	最小 290 公釐 (11 3/8 英吋) 最大 422 公釐 (16 5/8 英吋)
④	最小 470 公釐 (18 1/2 英吋) 最大 602 公釐 (23 3/4 英吋)



⑤	527 公釐 (20 3/4 英吋)
⑥	185 公釐 (7 5/16 英吋)



⑦	1005 公釐 (39 ⁵ / ₈ 英吋)
⑧	385 公釐 (15 ³ / ₁₆ 英吋)
⑨	112 公釐 (4 ³ / ₈ 英吋)

船外機推進和電流消耗資訊

您可以參閱這些表格，瞭解油門桿、輸出功率與船外機電流消耗之間的關係。這些數值是依據 ISO13342 測試設定收集而來，使用的是 Garmin 高效率螺旋槳，在相對平靜的水中，船外機的展開深度足夠且不通風，公差為 ±22 牛頓 (5 磅力) 和 ±5 安培。電壓位準係於船外機電源線端子處測得。

螺旋槳轉速設定	12.8 Vdc 電源			25.6 Vdc 電源		
	推力 (磅)	推力 (牛頓)	電流 (安培)	推力 (磅)	推力 (牛頓)	電流 (安培)
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

螺旋槳轉速設定	12.8 Vdc 電源			25.6 Vdc 電源		
	推力 (磅)	推力 (牛頓)	電流 (安培)	推力 (磅)	推力 (牛頓)	電流 (安培)
-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

備註：螺旋槳轉速為負值時，表示螺旋槳正在進行反向運作 (反向推力, 第 18 頁)。

遙控器

尺寸 (寬 × 高 × 深)	152 x 52 x 32 公釐 (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ 英吋)
重量	109 公克 (3.8 盎司)，不含電池
材質	玻璃纖維尼龍
顯示器類型	陽光下可見的半透射式像素內嵌記憶體 (MIP)
顯示器解析度	R240 x 240 像素
顯示器尺寸 (直徑)	30.2 公釐 (1 ³ / ₁₆ 英吋)
操作溫度	-15° 到 55°C (5° 到 131°F)
儲存溫度	從 -40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
電池類型	2 顆三號電池 (未隨附)
電池壽命	一般使用時間為 240 小時
無線電頻率	2.4 GHz @ 10.0 dBm (標稱)
防水等級	IEC 60529 IPX7 ⁷
羅盤安全距離	15 公分 (6 英吋)

⁷ 若意外暴露於水中，可承受水深最深 1 公尺，最多 30 分鐘。

MOB 信號發射器

重量	21.635 公克 (黑色型號) 21.222 公克 (白色型號)
電池類型	CR2032 鈕扣型鋰電池
操作溫度	-15° 到 60°C (5° 到 140°F)
羅盤安全距離	5 公分 (1.97 英吋)
防水等級	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
無線頻率與發送功率	2.4 GHz @ +8 dBm (標稱)

Power Steer 腳踏板

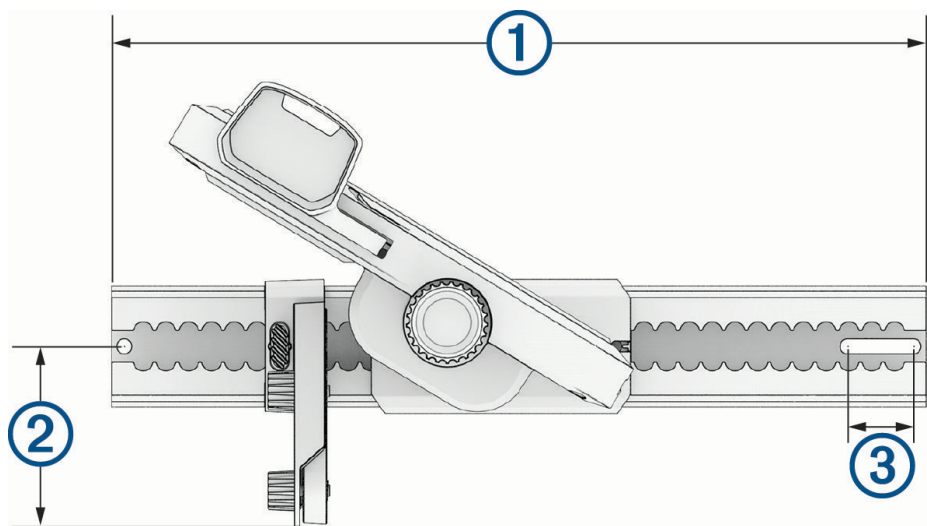
此 Power Steer 腳踏板僅隨附於部分型號。

重量 (完整系統，包括軌道)	3.08 公斤 (6.8 磅)
操作溫度	從 -5° 到 40°C (23° 到 104°F)
儲存溫度	從 -40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
防水等級	IEC 60529 IPX7 ⁹
羅盤安全距離	61 公分 (24 英吋)
電源供應	每側踏板須使用 2 顆 AA 電池
無線頻率與發送功率	2.4 GHz @ 9.1 dBm (最大值)

⁸可承受意外浸水最深 50 公尺長達 30 分鐘。如需更多資訊，請前往 garmin.com/waterrating

⁹如意外暴露於水中，可承受水深最深 1 公尺，最多 30 分鐘。

尺寸



①	394 公釐 (15 1/2 英吋)
②	87 公釐 (3 7/16 英吋) 最小值 (短穩定器支臂) 196 公釐 (7 11/16 英吋) 最大值 (長穩定器支臂)
③	32 公釐 (1 1/4 英吋)



④	141 公釐 (5 9/16 英吋)
⑤	21 公釐 (13/16 英吋)

網路介面與服務

此設備透過 Wi-Fi 連接時，可能會使用這些網路介面與服務。這些介面與服務依預設為啟用狀態而無法停用，並且是維持設備正常運作的必要條件。

- Garmin 專有服務
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

備註： 當您將設備連線至網路，私人資訊將與剛剛新增的設備進行同步。

