

GARMIN®

FORCE® PRO

Käyttöopas

© 2025 Garmin Ltd. tai sen tytäryhtiöt

Kaikki oikeudet pidätetään. Tekijänoikeuslakien mukaisesti tätä opasta ei saa kopioida kokonaan tai osittain ilman Garmin kirjallista lupaa. Garmin pidättää oikeuden muuttaa tai parannella tuotteitaan sekä tehdä muutoksia tämän oppaan sisältöön ilman velvollisuutta ilmoittaa muutoksista tai parannuksista muille henkilöille tai organisaatioille. Osoitteessa www.garmin.com on uusimmat päivitykset ja lisätietoja tämän tuotteen käyttämisestä.

Garmin®, Garmin logo, ActiveCaptain® ja Force® ovat Garmin Ltd:n tai sen tytäryhtiöiden rekisteröityjä tavaramerkkejä Yhdysvalloissa ja muissa maissa. Näitä tavaramerkkejä ei saa käyttää ilman Garminin nimenomaista lupaa.

Wi-Fi® on Wi-Fi Alliance Corporationin rekisteröity merkki.

Sisällysluettelo

Aloittaminen..... 1

Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta.....	1
Keulamoottorin syvyyden säätäminen.....	2
Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon.....	3
Turvahihnan kiinnittäminen.....	4
Käyttö.....	4
Keulamoottorin näyttöpaneeli.....	5
Tilan merkkivalo.....	6
Keulan poikkeaman määrittäminen.....	7
Potkurin vaihtaminen.....	8

Kaukosäädin..... 9

Kaukosäätimen näyttö.....	11
Valikon käyttäminen.....	12
Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen.....	12
Moottorin nopeuden säätäminen.....	12
Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain.....	12
Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti.....	13
Eletoiminnot.....	13
Ohjaaminen eletoiminnoilla.....	13
Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla.....	13
Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla.....	13
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen.....	13
Hihnan liittäminen.....	14
Kaukosäätimen kalibrointi.....	14
Kaukosäätimen pariliittäminen.....	14
Lisäkaukosäätimen pariliitos.....	15

Automaattiohjaus..... 15

Keulamoottorin kompassin kalibrointi.....	16
GPS-signaalin hakeminen.....	16
Automaattiohjauksen vasteen säätäminen.....	16
Nopeuden ylläpito.....	16
Sijainnin säilyttäminen.....	17

Kulkusuunnan ylläpito.....	17
Heading Hold toiminnan muuttaminen.....	17
Navigointi.....	17
Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen.....	18
Navigoinnin lopettaminen.....	18

Peruuttaminen..... 18

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä.....	18
--	----

Reittipisteet..... 18

Reittipisteen luominen.....	18
Navigointi reittipisteeseen.....	19
Reittipistetietojen tarkasteleminen.....	19
Reittipisteen nimen muokkaaminen....	19
Reittipisteen poistaminen.....	19

Reitit..... 19

Reitin navigoiminen.....	20
Reittitietojen tarkasteleminen.....	20
Reitin nimen muokkaaminen.....	20
Reitin poistaminen.....	20

Jäljet..... 20

Aktiivisen jäljen tallentaminen.....	21
Aktiivisen jäljen tyhjentäminen.....	21
Navigointi aktiivisen jäljen alkuun.....	21
Tallennetun jäljen navigoiminen.....	21
Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen.....	21
Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen.....	21
Tallennetun jäljen poistaminen.....	22

Asetukset..... 22

Keulamoottorin asetukset.....	22
Langattoman verkon asetukset.....	22
Akunhallinnan asetukset.....	23
Kaukosäätimen asetukset.....	23
Taustavaloasetukset.....	23

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella..... 23

Yhdistäminen karttaplotteriin..... 24

Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon..... 24

Ohjelmistopäivitykset..... 24

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella..... 25

Poljin..... 26

Paristojen asettaminen paikoilleen..... 28

Polkimen pariliitos..... 28

Tilan merkkivalo..... 29

Polkimen automaattiohjausepainikkeiden poistaminen käytöstä..... 29

Huoltotarpeet ja -aikataulu..... 30

Virtaliitännöjen tarkistaminen ja puhdistaminen..... 31

Saranoiden ja holkkien voiteleminen... 31

Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen..... 32

Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen..... 33

Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen..... 34

Anodien huoltaminen..... 35

Potkurin anodin huoltaminen..... 35

Kärkikartion anodin huoltaminen..... 36

Vetokaapelin vaihtaminen..... 36

Maalipinnan naarmujen korjaaminen.. 36

Tekniset tiedot..... 37

Keulamoottori..... 37

Mitat säilytysasennossa..... 38

Mitat käyttöasennossa..... 38

Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot..... 39

Kaukosäädin..... 41

poljin..... 42

Verkkoliitännät ja -palvelut..... 42

Aloittaminen

VAROITUS

Lue lisätietoja varoituksista ja muista tärkeistä seikoista laitteen mukana toimitetusta *Tärkeitä turvallisuus- ja tuotetietoja* -oppaasta.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyyneessä ja esteettömässä avovedessä.

Ole varovainen, kun käytät keulamoottoria ja vedessä on esteitä, kuten puita, kareja, laitureita, paalutuksia ja muita veneitä.

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloita.

HUOMIO

Pidä kaukosäädin aina mukana käyttäessäsi keulamoottoria. Jos keulamoottorin toimintaa tarvitsee muuttaa tai moottori tarvitsee pysäyttää milloin tahansa, voit pysäyttää potkurin painamalla kaukosäätimen tai polkimen -painiketta tai telineen -painiketta.

Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Kiinnitä turvahihna aina, kun olet siirtänyt moottorin säilytysasentoon, jotta moottori ei siirry vahingossa käyttöasentoon. Moottorin siirtyminen käyttöasentoon vahingossa saattaa aiheuttaa vammoja ja vioittaa venettä ja keulamoottoria.

Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta

HUOMIO

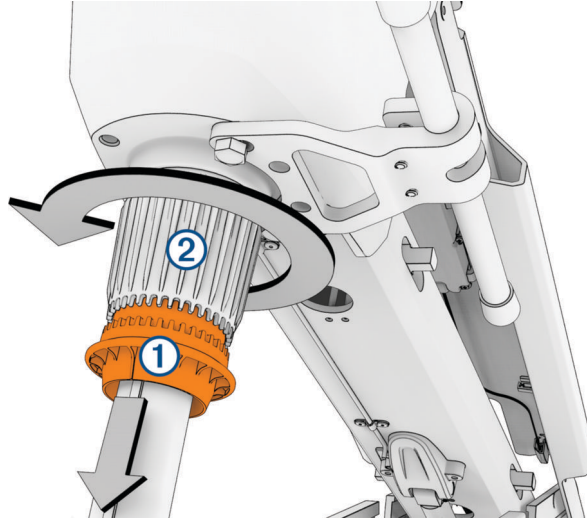
Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

- 1 Irrota turvahihna.
- 2 Vapauta salpa vetämällä vetokaapelista taaksepäin niin pitkälle kuin se tulee. Pidä vetokaapeli edelleen tiukalla.
- 3 Nosta moottoria ylös- ja eteenpäin vetokaapelin avulla ja laske se hitaasti käyttöasentoon.
- 4 Tarvittaessa voit painaa kiinnitysvarresta, jotta moottori lukittuu käyttöasentoon.

Keulamoottorin syvyyden säätäminen

- 1 Siirrä moottoria siten, että se pysähtyy säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin.
- 2 Avaa syvyydensäätörengaan lukitus liu'uttamalla lukitusrengasta ① alaspäin.



- 3 Avaa rikiputken lukitus löysäämällä rengasta ②.

HUOMAUTUS: varaudu siihen, että moottori liukuu alaspäin, kun löysäät rengasta.

- 4 Lisää tai vähennä keulamoottorin syvyyttä.
- 5 Kiristä ohjausjärjestelmän kotelon alaosan rengas.
- 6 Liu'uta syvyyden säätörengaan lukitusrengas takaisin ylös.
- 7 Valitse toiminto:
 - Jos otat keulamoottoria käyttöön, siirrä se käyttöasentoon ja tarkista syvyys.
 - Jos asetat keulamoottoria säilytysasentoon, varmista siirtämisen jälkeen, että moottori lepää keulan reunan lähellä olevilla metallikiskoilla ([Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon, sivu 3](#)).
- 8 Säädä syvyys sopivaksi käyttö- tai säilytysasentoa varten toistamalla tämä tarvittaessa.

Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon

⚠ HUOMIO

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

Kiinnitä turvahihna aina, kun olet siirtänyt moottorin säilytysasentoon, jotta moottori ei siirry vahingossa käyttöasentoon. Moottorin siirtyminen käyttöasentoon vahingossa saattaa aiheuttaa vammoja ja vioittaa venettä ja keulamoottoria.

HUOMAUTUS

Moottorin on oltava täysin pysähdyksissä toiselta puolelta, ennen kuin sen voi siirtää säilytysasentoon. Jos moottori käy vielä toiselta puolelta, kun siirrät sen säilytysasentoon, ohjausjärjestelmä saattaa vioittua.

- 1 Pitele kahvaa kohtisuorassa vetokaapelia vasten ja vedä vetokaapelista, jotta salpa vapautuu, ja nosta moottori pois käyttöasennosta.

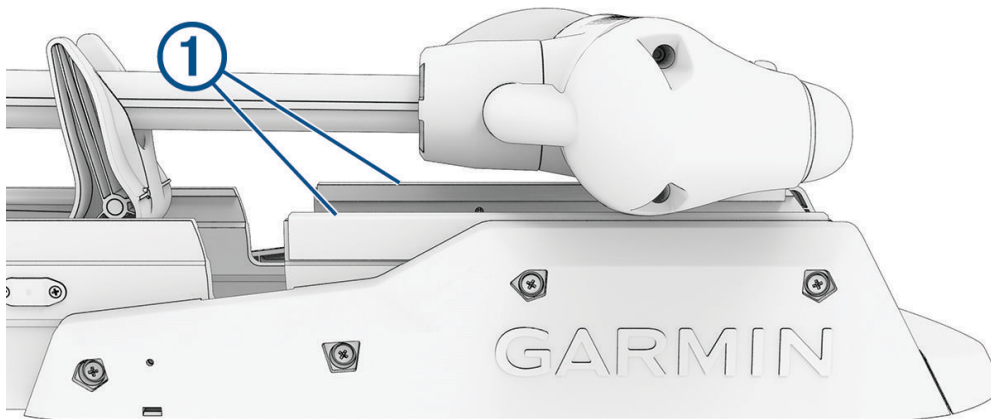
HUOMAUTUS

Pitele kahvaa aina kohtisuorassa kaapelia vasten vetäessäsi, jotta kaapeli ei kulu liikaa vetämisestä.

- 2 Säädä tarvittaessa moottorin syvyyttä, jotta moottori lepää telineen alaosan kiskoilla **①** (*Keulamoottorin syvyyden säätäminen, sivu 2*).

HUOMAUTUS

Varmista, että säilytysasennossa oleva moottori on tukevasti kiskoilla. Jos moottorin syvyys on liian pieni, moottori saattaa painaa kaasujousta. Jos moottorin syvyys on liian suuri, moottori saattaa riippua telineen alaosan reunan yli. Moottori vioittuu, jos se siirretään säilytysasentoon niin, että se ei ole kiskojen päällä.



- 3 Lukitse moottori tarvittaessa säilytysasentoon painamalla ohjausjärjestelmän kotelosta.
- 4 Kiinnitä turvahihna (*Turvahihnan kiinnittäminen, sivu 4*).

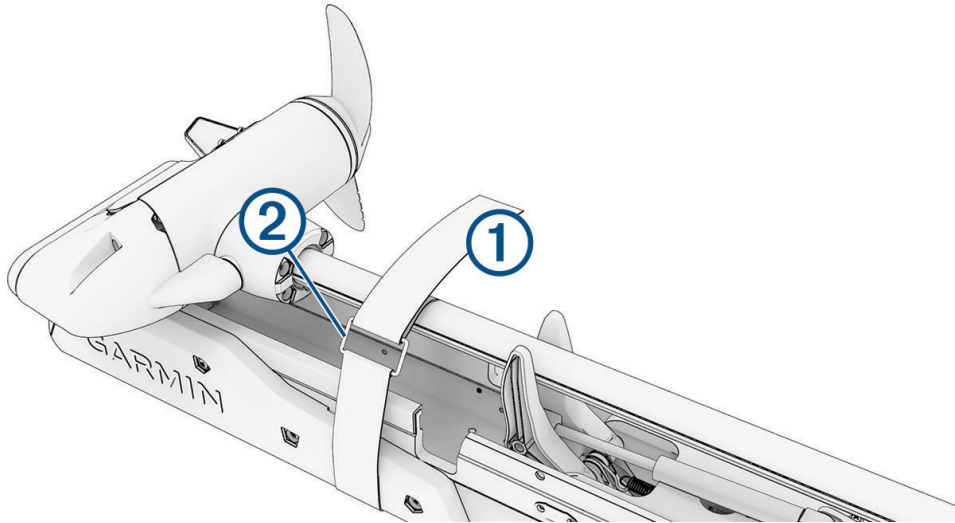
Turvahihnan kiinnittäminen

⚠ HUOMIO

Kiinnitä turvahihna aina, kun olet siirtänyt moottorin säilytysasentoon, jotta moottori ei siirry vahingossa käyttöasentoon. Moottorin siirtyminen käyttöasentoon vahingossa saattaa aiheuttaa vammoja ja vioittaa venettä ja keulamoottoria.

Turvahihna pitää moottorin tukevasti kiinni alustassa säilytysasennossa ja estää moottorin kääntymisen käyttöasentoon vahingossa.

- 1 Kun moottori on säilytysasennossa, nosta hihnan pitkä pää ① moottorin yläosan päälle.



- 2 Pujota hihnan pää hihnan toisessa päässä olevasta soljesta ②.
- 3 Vedä hihnaa soljen läpi, kunnes hihna pitää moottoria tukevasti telinettä vasten.
- 4 Vedä hihnaa poispäin soljesta ja kiinnitä se hihnan toiselle puolelle painamalla alaspäin.

Käyttö

Kaikkia keulamoottorin ominaisuuksia voi hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin*, sivu 9).

Tiettyjä Force Pro keulamoottorin ominaisuuksia voi ohjata kaukosäätimen lisäksi seuraavilla laitteilla:

- polkimella (*Poljin*, sivu 26).
- mobiililaitteen ActiveCaptain® sovelluksella (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella*, sivu 23).
- yhteensopivalla Garmin® karttaplotterilla (*Yhdistäminen karttaplotteriin*, sivu 24).
- yhteensopivalla Garmin kellolla (*Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon*, sivu 24).

Lisätietoja keulamoottorin ohjaamisesta kellolla tai karttaplotterilla on kyseisen laitteen käyttöoppaassa.

Keulamoottorin näyttöpaneeli

HUOMIO

Pidä suuret metalliesineet, kuten työkalupakki, kaukana näyttöpaneelistä moottorin käydessä. Suurikokoiset metalliesineet saattavat häiritä magneettisen kompassin toimintaa, mikä heikentää sisäisen automaattiohjauksen suorituskykyä ja saattaa aiheuttaa vammoja tai omaisuusvahinkoja.

Keulamoottorin telineessä olevassa näyttöpaneelissa näet tärkeitä tietoja yhdellä silmäyksellä.

HUOMAUTUS: näyttöpaneelin taustavalo reagoi ympäristön valoisuuteen ja himmenee automaattisesti yöksi.



 Nopeus	Vihreä: kulkunopeus eteenpäin. Punainen: peruutusnopeus. Palkkien määrä ilmaisee potkurin tai vakionopeussäätimen nopeuden (<i>Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 12</i>). HUOMAUTUS: peruutettaessa moottori pitää kovempaa ääntä, tuottaa vähemmän työnoimaa eikä ole yhtä tehokas kuin ajovaihteella.
 Keulamoottorin akun tila	Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. HUOMAUTUS: akun varauksen ilmaisimet on optimoitu lyijyakuille, ja ne eivät välttämättä näytä muiden akkutyyppien (kuten litiumioniakkujen) tietoja oikein.
 GPS-signaalin tila	Vihreä: moottorin GPS-signaali on hyvä. Keltainen: moottorin GPS-signaali on heikko. Punainen: moottorilla ei ole GPS-signaalia.
 Moottorin tila	Vihreä: moottori toimii normaalisti. Punainen (palaa tasaisena): moottorin ohjelmisto käynnistyy. Punainen (vilkkuu): järjestelmävirhe. Sininen: moottori on pariliitostilassa. Keltainen: moottori on palautustilassa (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten).
 Virta	Käynnistä ja sammuta moottori painamalla painiketta. HUOMAUTUS: oletusarvoisesti keulamoottori käynnistyy automaattisesti saadessaan virtaa. Sitä ei tarvitse käynnistää painamalla tätä painiketta. Tätä voi muuttaa asetuksesta (<i>Keulamoottorin asetukset, sivu 22</i>). Keulamoottori sammuu automaattisesti oltuaan säilytysasennossa kahden tunnin ajan. Jos potkuri pyörii, pysäytä se painamalla. Avaa pariliitostila painamalla kolme kertaa.
 Potkurin tila	Palaa, kun potkuri on käytössä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12</i>).
 Kulkusuunnan pidon tila	Palaa, kun kulkusuunnan pito on käytössä (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 17</i>).
 Ankkurilukituksen tila	Palaa, kun ankkurilukitus on käytössä (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 17</i>).

Tilan merkkivalo

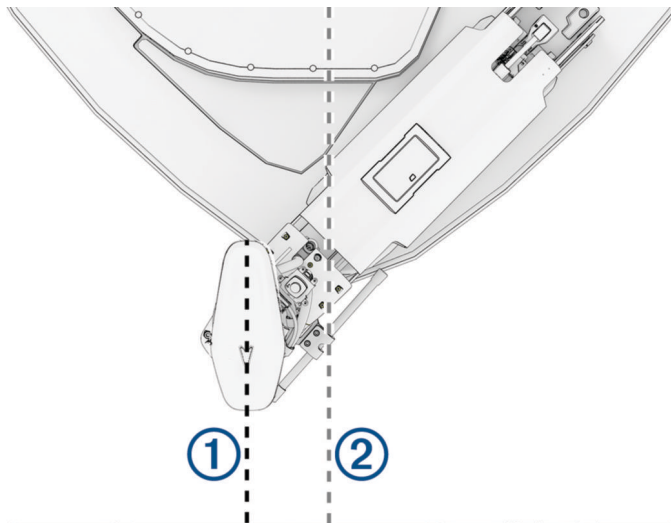
 merkkivalo ilmaisee moottorin tilan.

Vihreä	Normaali toiminta
Punainen	Palaa: järjestelmä käynnistyy Vilkkuu: järjestelmävirhe
Sininen	Pariliitostila
Keltainen	Palautustila (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten)

Keulan poikkeaman määrittäminen

Keulamoottori ei välttämättä ole veneen keskilinjan suuntainen asennuskulman vuoksi. Saat parhaan tuloksen asettamalla keulan poikkeaman.

- 1 Säädä keulamoottorin kulma ① kaukosäätimellä veneen keskilinjan suuntaiseksi ② eli suoraan eteenpäin.



- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Säädä keulan poikkeamaa ◀- ja ▶-painikkeella.
- 4 Aseta keulan poikkeama ▼-painikkeella.
- 5 Toista tarvittaessa.

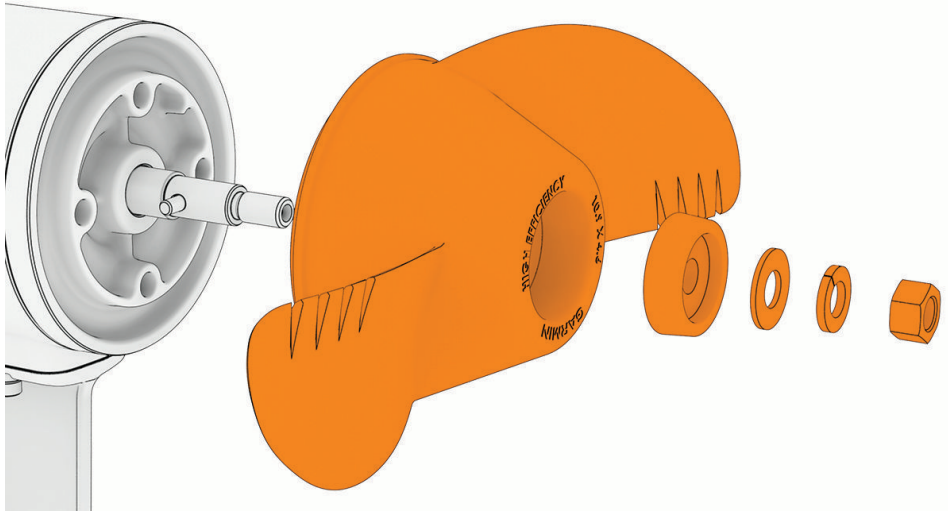
Potkurin vaihtaminen

VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria.

Force Pro keulamoottorin mukana toimitetaan tehokas potkuri ja vesiheinäpotkuri. Noudata näitä ohjeita, kun vaihdat potkuria.

- 1 Irrota potkurin kiinnitysmutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella.



- 2 Irrota potkuri ja siirrä lukituslaatta, litteä aluslaatta ja suoja-anodi sivuun.
- 3 Varmista, että tappi on paikallaan potkurin moottorin rikiputkessa. Vaihda se tarvittaessa.
- 4 Asenna uusi potkuri.
- 5 Aseta anodi, litteä aluslaatta, lukituslaatta ja mutteri takaisin potkurin moottorin rikiputkeen.
- 6 Kiinnitä potkuri kiristämällä mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella tiukkuuteen 16.27 N-m (12 lbf-ft).

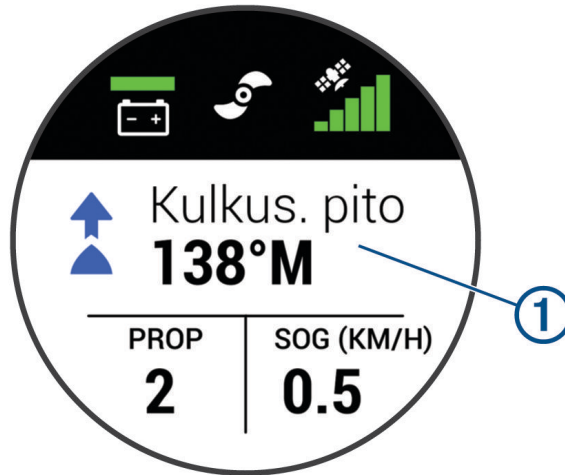
Kaukosäädin



Painike	Kuvaus
	Käynnistä ja sammuta kaukosäädin painamalla painiketta pitkään.
	Ota käyttöön vakionopeussäädin painamalla ja aseta asetukseksi nopeus pohjan suhteen (SOG) (<i>Nopeuden ylläpito, sivu 16</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa vakionopeussäätimen käytöstä ja palata manuaaliseen nopeuden hallintaan.
	Painamalla kahdesti voit ottaa potkurin käyttöön ja asettaa sen täyteen nopeuteen. Painamalla uudelleen voit palata edelliseen nopeuteen ja potkurin tilaan.
	Painamalla voit käyttää manuaalista ohjausta (<i>Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti, sivu 13</i>). Painamalla pitkään voit ohjata eletoiminnoilla (<i>Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 13</i>).
	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12</i>). Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 18</i>).
	Painamalla voit käyttää valikkoa (<i>Valikon käyttäminen, sivu 12</i>). Painamalla valikossa  -painiketta voit valita valikkokohdan ja painamalla  -painiketta voit palata takaisin tallentamatta. Painamalla ankkurilukituksessa voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia eteen- tai taaksepäin tai vasemmalle tai oikealle 1,5 metrin (5 jalan) tarkkuudella. Kun käytät kulkusuunnan pitoa tai manuaalista ohjausta, painamalla  ja  -painiketta voit kääntyä yhden asteen tarkkuudella ja painamalla pitkään voit ohjata viiden asteen tarkkuudella. Painamalla  - ja  -painiketta voit muuttaa nopeutta portaittain ja painamalla pitkään portaattomasti. Kun nopeus on nollassa, voit siirtyä peruutusvaihteelle painamalla  (<i>Peruuttaminen, sivu 18</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön kulkusuunnan pidon. Kulkusuunnan pito säilyttää nykyisen kulkusuunnan keulamoottorin avulla (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 17</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla pitkään voit asettaa kulkusuunnan pidon osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla, sivu 13</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 17</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. Painamalla pitkään voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla, sivu 13</i>).
	Avaa valikko painamalla tätä. Sulje valikko painamalla tätä.
	Merkitse reittipiste painamalla.
1–4	Painamalla voit avata painikkeeseen liitetyn Garmin karttaplotterin pikavalinnan. ¹

¹ Edellyttää yhteyttä yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Ohjeet ovat karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näyttö



①	Näyttää keulamootorin käyttötilan. Esimerkiksi manuaalisessa ohjauksessa näytössä näkyy teksti Manual, ja kun kulkusuunnan pito on käytössä, näytössä näkyy teksti Heading Hold sekä asetettu kulkusuunnan pidon piste asteina.
	Näyttää keulamootorin akun tilan. Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. HUOMAUTUS: akun varauksen ilmaisin on optimoitu oletusarvoisesti lyijyhappoakuille (Akunhallinnan asetukset, sivu 23). VIHJE: voit muuttaa keulamootorin akun tilan ulkoasua siten, että jännite näkyy lukuna eikä kuvakeena (Keulamootorin asetukset, sivu 22). Voit tarkistaa kaukosäätimen paristojen tilan painamalla  .
	Näyttää potkurin tilan. Valkoinen ja pyörii: potkuri on ajovaihteella. Punainen ja pyörii: potkuri on peruutusvaihteella. ² Ei pyöri: potkuri on käynnissä ja nopeus on asetettu nollaan. Ei näy: potkuri ei käy.
	Näyttää keulamootorin GPS-signaalin voimakkuuden.
PROP	Näyttää potkurin nopeustason (Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 12). Kun potkuri on aktiivisella peruutusvaihteella, nopeus näkyy punaisena. ² HUOMAUTUS: potkurin nopeus ei näy, kun moottori käyttää vakionopeussäädintä.
SOG	Näyttää mitatun nopeuden pohjan suhteen (SOG).

² Peruutettaessa moottori pitää kovempaa ääntä, tuottaa vähemmän työntövoimaa eikä ole yhtä tehokas kuin ajovaihteella.

Valikon käyttäminen

Kaukosäätimen valikkoa voi käyttää valikko- ja nuolipainikkeilla.

- Avaa valikko painamalla -painiketta.
- Voit liikkua valikkokohtien välillä painamalla - ja -painiketta.
- Voit valita valikkokohdan painamalla -painiketta.
- Voit palata edelliseen valikkokohtaan painamalla -painiketta.
- Voit sulkea valikon painamalla -painiketta tai painamalla toistuvasti -painiketta, kunnes palaat päänäyttöön.

Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen

VAROITUS

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

- 1 Aseta keulamoottori tarvittaessa käyttöasentoon (*Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta, sivu 1*).

HUOMAUTUS: potkuri ei pyöri, kun keulamoottori on säilytysasennossa.

- 2 Käynnistä potkuri painamalla kaukosäätimen kuvaketta .

- 3 Sammuta potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.

Moottorin nopeuden säätäminen

Kiihdytä tai hidasta painamalla kaukosäätimen kuvakkeita  tai .

Manuaalisessa tilassa kaukosäätimen PROP-kentässä näkyvä potkurin nopeus vaihtelee säätöjen mukaan.

Vakionopeussäätimen tilassa senhetkinen tavoitenopeus näkyy keulamoottorin kaukosäätimen näytöllä ja se muuttuu säätöjen mukaan.

HUOMAUTUS: nopeuden muuttaminen kaukosäätimellä manuaalisessa tilassa ei automaattisesti käynnistä potkuria. Potkuri on käynnistettävä painamalla kaukosäätimen painiketta .

Täyden nopeuden vaihtaminen

- 1 Paina kaukosäätimen -painiketta kahdesti.

Keulamoottorin potkuri kiihdyttää nopeasti täyteen nopeuteen.

- 2 Voit palauttaa potkurin aiemman nopeuden painamalla -painiketta.

VIHJE: kun ajat täydellä nopeudella, voit vähentää potkurin nopeutta vähitellen painamalla kaukosäätimen -painiketta.

Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain

Keulamoottorin potkuria voi käyttää tietyissä tilanteissa, kun moottori on vain osittain käytössä, esimerkiksi kun ajat vesikasvillisuuden tai vedenalaisten esteiden yllä.

- 1 Kun keulamoottori on käyttöasennossa, vapauta salpa vetämällä vetokaapelista ylöspäin niin pitkälle kuin se tulee. Pidä vetokaapeli edelleen tiukalla.
- 2 Nosta moottoria hitaasti nostamalla vetokaapelista ylös- ja taaksepäin, kunnes se on niin ylhäällä, että pystyt ohittamaan vesikasvillisuuden tai esteen.
Potkuri lakkaa pyörimästä ja moottori kääntyy sivulle.
- 3 Käynnistä potkuri kaukosäätimellä tai polkimella ja ohjaa moottoria tarpeen mukaan.
HUOMAUTUS: jos nostat moottorin puolivälin yläpuolelle, potkuri pysähtyy automaattisesti turvallisuuden vuoksi, mutta moottori ei käännä sivulle.
- 4 Kun olet ohittanut esteen, laske moottori hitaasti käyttöasentoon tai nosta se säilytysasentoon.

Kun olet käyttänyt moottoria sen ollessa osittaisessa käyttöasennossa, se tarvitsee ehkä kääntää toiselle kyljelleen manuaalisesti ennen nostamista säilytysasentoon, jotta se on paikallaan kiinnityskiskoilla.

Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti

Manuaalisessa tilassa keulamoottorin suuntaa ja nopeutta voi säätää tarpeen mukaan.

HUOMAUTUS: keulamoottori on oletusarvoisesti manuaalisessa tilassa, kun se käynnistetään.

- 1 Paina tarvittaessa .
- 2 Ohjaa painamalla  ja .

VIHJE: ohjaaminen onnistuu myös eletoiminnoilla (*Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 13*).

Eletoiminnot

Voit käyttää perämoottoria osoittamalla kaukosäätimellä tai liikuttamalla sitä. Perämoottorin kompassi on kalibroitava (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 16*), ja samoin kaukosäätimen kompassi (*Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 14*), ennen kuin eletoimintoja voi käyttää.

Ohjaaminen eletoiminnoilla

Moottoria voi ohjata osoittamalla kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Ohjaa paapuurin tai tyyrpuurin suuntaan osoittamalla kaukosäätimellä vasemmalle tai oikealle samalla, kun pidät -painiketta painettuna.
- 4 Lopeta ohjaus vapauttamalla -painike.

Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla

Voit säätää kulkusuunnan pitoa liikuttamalla kaukosäädintä (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 17*).

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Osoita kaukosäätimellä suuntaa, johon haluat säätää kulkusuuntaa.
- 4 Aseta kulkusuunta vapauttamalla -painike.

Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla

Kun käytät ankkurilukitusta, voit säätää sijaintiasi liikuttamalla kaukosäädintä (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 17*).

- 1 Paina  pitkään.
- 2 Osoita kaukosäätimellä suuntaan, johon haluat siirtää sijaintiasi.
Sijaintisi siirtyy 1,5 m (5 jalkaa) osoittamaasi suuntaan.
- 3 Vapauta .
- 4 Toista tätä, kunnes olet haluamassasi sijainnissa.

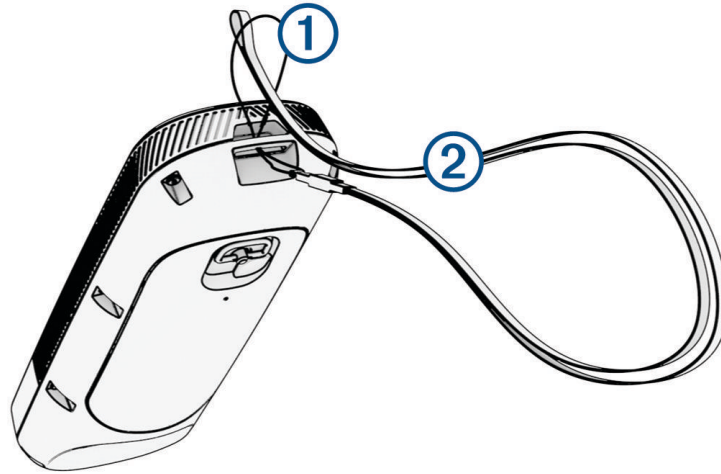
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen

Kaukosäädin tarvitsee kaksi AA-paristoa (eivät sisälly toimitukseen). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Kierrä D-rengasta vastapäivään ja avaa kansi vetämällä ylöspäin.
- 2 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 3 Sulje paristolokeron kansi ja kierrä D-rengasta myötäpäivään.

Hihnan liittäminen

- 1 Pujota hihnan lenkki ① kaukosäätimen taustapuolen aukosta.



- 2 Pujota hihnan toinen pää ② lenkistä ja vedä tiukalle.
- 3 Tarvittaessa voit kiinnittää hihnan käytön ajaksi kaulaan tai ranteeseen.

Kaukosäätimen kalibrointi

HUOMAUTUS

Kalibroi sähköinen kompassi ulkona. Älä seiso lähellä kohteita, jotka vaikuttavat magneettikenttiin, kuten ajoneuvot, rakennukset ja jännitelinjat, jotta suuntima olisi mahdollisimman tarkka.

Kaukosäätimen kompassi on kalibroitava, jotta moottoria voi ohjata eletoiminnoilla. Jos eletoiminnot eivät toimi oikein kalibroinnin jälkeen, sen voi toistaa niin usein kuin tarvitaan.

- 1 Valitse  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Valitse **Start** ja seuraa näytön ohjeita.

Kaukosäätimen pariliittäminen

Kaukosäädin pariliitetään keulamoottoriin tehtaalla. Seuraa näitä vaiheita, jos se on pariliitettävä uudelleen.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin kuvaketta  kolme kertaa.
Kuvakkeen  tilan LED-valo palaa sinisenä, kun moottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo kaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorista.
- 4 Käynnistä kaukosäädin.
- 5 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Kaukosäätimessä näkyy hetken päästä Pairing Complete.

Lisäkaukosäätimen pariliitos

Keulamoottoriin voi yhdistää kerralla enintään kaksi kaukosäädintä.

Yhdistä toinen kaukosäädin seuraamalla näitä vaiheita ensiksi yhdistetyllä kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Valitse keulamoottoriin yhdistetyssä kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Tuo lisäkaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Käynnistä lisäkaukosäädin.
- 5 Valitse lisäkaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair**.
Device Found näkyy ensimmäisessä kaukosäätimessä. Pairing Complete ilmestyy muutaman sekunnin kuluttua toiseen kaukosäätimeen.

Automaattiohjaus

VAROITUS

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyyneessä ja esteettömässä avovedessä.

HUOMIO

Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Force Pro keulamoottori tukee automaattiohjauksen ominaisuuksia, kuten valmiin reitin seuraamista, kulkusuunnan pitoa ja sijainnin pitoa.

Keulamoottorin kompassi on kalibroitava, ennen kuin automaattiohjauksen ominaisuuksia voi käyttää (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 16*). Automaattiohjaustilan aktivointi edellyttää GPS-signaalia (*GPS-signaalin hakeminen, sivu 16*).

Automaattiohjaustiloja voi aktivoida ja hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin, sivu 9*). Tiettyjä automaattiohjauksen ominaisuuksia voi hallita muilla yhteensopivilla laitteilla (*Käyttö, sivu 4*).

VIHJE: joissakin tilanteissa automaattiohjaustilat saattavat aiheuttaa odotettua enemmän pyörteitä. Automaattiohjauksen herkkyyttä voi räätälöidä eri tilanteisiin muuttamalla herkkyyssasetuksia (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 16*).

Force Pro tukee seuraavia automaattiohjauksen ominaisuuksia:

Vakionopeussäädin: moottori ylläpitää tavoitenopeutta säätämällä potkurin nopeutta automaattisesti (*Nopeuden ylläpito, sivu 16*).

Ankkurin lukitus: moottori säilyttää sijainnin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 17*).

Kulkusuunnan pito: moottori säilyttää veneen kulkusuunnan automaattisella ohjauksella (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 17*).

Reitin seuraaminen: moottori voi suunnistaa reittipisteeseen reittiä tai jälkeä pitkin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Navigointi, sivu 17*).

Keulamoottorin kompassin kalibrointi

Ennen kuin kalibroit keulamoottorin kompassin, siirry avoimelle tyynelle vesialueella, jossa on riittävästi tilaa ohjata venettä ympyrässä.

HUOMAUTUS

Keulamoottorin kompassin kalibrointi kovassa aallokossa ja tuulessa saattaa heikentää automaattiohjauksen suorituskykyä.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käyttöasennossa (*Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta*, sivu 1).
- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kalibroi kompassi kehotettaessa näytön ohjeiden mukaisesti.
Voit ohjata venettä polkimella, kaukosäätimellä tai perämoottoria, kun kalibroit kompassia.
Jos automaattiohjaus ei toimi odotetusti, toista kalibrointi.

GPS-signaalin hakeminen

- 1 Vie vene paikkaan, josta on esteetön näkyvyys taivaalle.
- 2 Odota 30–60 sekuntia, kun keulamoottori paikantaa satelliitteja.
Kun moottori on tehnyt GPS-paikannuksen, -merkkivalo palaa vihreänä.

Automaattiohjauksen vasteen säätäminen

Automaattiohjauksen herkkyys voi räätälöidä eri olosuhteisiin muuttamalla herkkyysasetusta.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Valitse vaihtoehto:
 - säädä herkkyyttä ankkurilukitustilaa varten valitsemalla **Anchor Gain**
 - säädä automaattiohjauksen herkkyyttä navigointitiloja varten (esimerkiksi kulkusuunnan pito ja vakionopeussäädin) valitsemalla **Navigation Gain**.
- 3 Lisää tai vähennä vahvistusarvoa valitsemalla  tai :
 - Lisää automaattiohjauksen reagoivuutta lisäämällä vahvistusasetusta. Moottori ohjaa venettä tavallista tarkemmin, mutta tuottaa enemmän pyörteitä. Suurempaa vahvistusarvoa tarvitaan yleensä suuremmille tai raskaammille veneille.
 - Vähennä automaattiohjauksen reagoivuutta vähentämällä vahvistusasetusta. Moottori tuottaa vähemmän pyörteitä, muttei ehkä ohjaa venettä yhtä tarkasti.
- 4 Vahvista valinta valitsemalla .

Nopeuden ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi*, sivu 16).

Vakionopeussäädin on automaattiohjauksen toiminto, joka asettaa tietyn nopeuden pohjan suhteen ja ylläpitää sitä sekä säätyy automaattisesti virtausten ja tuulten mukaan.

VIHJE: voit käyttää vakionopeussäädintä ja muita autopilottitoimintoja (*Automaattiohjaus*, sivu 15).

Paina kaukosäätimen kuvaketta .

Vakionopeussäädin otetaan käyttöön nykyisellä nopeudella.

Jos haluat ottaa vakionopeussäätimen pois käytöstä ja pysäyttää potkurin, paina kuvaketta .

Sijainnin säilyttäminen

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 16).

Ankkurilukitus pitää sijaintisi keulamoottorilla GPS-tietojen avulla.

Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää ankkurilukituksen sijaintia painamalla kaukosäätimen nuolipainiketta tai eletoiminnoilla ([Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla](#), sivu 13).

Poista ankkurilukitus käytöstä painamalla  uudelleen.

Kulkusuunnan ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 16).

Aktivoimalla Heading Hold -toiminnon voit varmistaa, että vene liikkuu jatkuvasti samaan kompassisuuntaan. Moottori saattaa kompensoida esimerkiksi tuulesta ja virtauksista johtuvaa tuuliajtoa säätämällä kulkusuunnan automaattisesti.

1 Ohjaa venettä haluamaasi suuntaan.

2 Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää suuntaa painamalla  ja  tai eletoiminnoilla ([Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla](#), sivu 13).

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä ([Nopeuden ylläpito](#), sivu 16).

Jos haluat poistaa Heading Hold käytöstä ja palata manuaaliseen tilaan, sinun on painettava  tai .

Heading Hold toiminnan muuttaminen

Oletusarvoisesti Heading Hold -ominaisuus on tilassa Go To, joka voi kompensoida tuuliajtoa ja pitää veneen liikkeen samansuuntaisena säätämällä kulkusuuntaa. Halutessasi voit määrittää Heading Hold -toiminnon käyttämään tilaa Vessel Align, joka ohittaa tuuliajtoa ja pelkästään pitää veneen keulan suunnan samana.

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Valitse **Vessel Align**.

Valitsemalla Go To voit palata oletusarvoiseen Heading Hold -tyyliin.

Navigointi

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 16).

Keulamoottori ohjaa veneen GPS-toiminnon avulla reittipisteen sijaintiin tai reittiä tai jälkeä pitkin.

1 Valitse kaukosäätimessä vaihtoehto:

- Aloita navigointi tallennettuun reittipisteeseen ([Navigointi reittipisteeseen](#), sivu 19).
- Ala navigoida tallennettua reittiä ([Reitin navigoiminen](#), sivu 20).
- Seuraa aktiivista jälkeä ([Navigointi aktiivisen jäljen alkuun](#), sivu 21).
- Ala navigoida tallennettua jälkeä ([Tallennetun jäljen navigoiminen](#), sivu 21).

HUOMAUTUS: lisäksi keulamoottorin avulla voi seurata automaattisen opastuksen reittejä, kun navigointi aloitetaan yhdistetystä karttaplotterista. Lisätietoja on karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näytössä näkyy teksti Navigating, ja keulamoottori ohjaa veneen automaattisesti määränpäähän.

2 Säädä nopeutta tarpeen mukaan.

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä ([Nopeuden ylläpito](#), sivu 16).

Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen

- 1 Valitse navigoinnin aikana kaukosäätimessä vaihtoehto:
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja jatkaa samaan suuntaan samalla nopeudella valitsemalla  > **Standby**.
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja asettaa ankkurilukituksen valitsemalla .Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan tai säilyttää sijainnin ankkurilukituksessa.
- 2 Jatka navigointia valitsemalla  > **Follow Route** tai painamalla -painiketta.
- 3 Käynnistä potkuri tarvittaessa.

Navigoinnin lopettaminen

Valitse  > **Stop Nav**.

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan.

Peruuttaminen

Potkuria voi käyttää peruutusvaihteella manuaalisessa tilassa. Potkurin käyttäminen tilapäisesti peruutusvaihteella voi olla kätevää joissakin tilanteissa, kun haluat esimerkiksi peruuttaa pois ahtaista kohdista vähemmällä moottorin ohjauksella.

Koska keulamoottorin potkuri on tarkoitettu ensisijaisesti ajokäyttöön, se ei ole kovin tehokas peruutuskäytössä. Siksi se koventaa moottorin käyntiääntä erityisesti suurilla pyörimisnopeuksilla ja aiheuttaa tavallista enemmän pyönteitä vedenpinnan alla.

HUOMAUTUS

Minimoi kavitaatio ja potkurin sekä sen moottorin liiallinen kuluminen käyttämällä peruutusvaihdetta harkiten.

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä

- 1 Paina kuvaketta  kahdesti.
Kun potkuri on peruutustilassa, kaukosäätimen näytön  muuttuu punaiseksi. Jos moottori on autopilottitilassa, se vaihtaa automaattisesti manuaaliseen tilaan. Jos potkuri pyörii, se pysähtyy automaattisesti.
- 2 Käynnistä potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.
HUOMAUTUS: kun siiryt ajo- ja peruutustilan välillä, potkuri käyttää automaattisesti viimeistä kyseisessä ohjaustilassa käyttämäsi nopeutta.

Reittipisteet

Reittipisteillä merkitään sijainteja, jotta niihin voidaan palata myöhemmin. Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 5 000 reittipistettä.

Kun keulamoottori yhdistetään karttaplotteriin, niihin tallennetut reittipisteet synkronoituvat automaattisesti.

HUOMAUTUS: koska järjestelmät on synkronoitu, myös karttaplotterissa olevat reittipisteet poistetaan, kun poistat reittipisteitä, palautat oletusasetuksia tai poistat käyttäjätietoja keulamoottorin kaukosäätimellä. Jos poistat reittipisteen karttaplotterista, se poistetaan samalla periaatteella automaattisesti myös keulamoottorista.

Reittipisteen luominen

Voit tallentaa nykyisen sijaintisi reittipisteeksi.

- 1 Aja tarvittaessa sijaintiin, jonka haluat tallentaa reittipisteeksi.
- 2 Paina kaukosäätimen -painiketta.

Navigointi reittipisteeseen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).
Keulamoottori ajaa reittipisteen sijaintiin (*Navigointi, sivu 17*).

Reittipistetietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Review**.

Reittipisteen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reittipisteelle uusi nimi.

Reittipisteen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Delete**.

Reitit

Reitti on sijaintien sarja, joka johtaa määränpäähän.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut reitit synkronoidaan keulamoottorin reittien kanssa. Jos reittejä poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa. Reittejä voi luoda vain karttaplotterissa.

Voit tallentaa enintään 100 reittiä.

Reitin navigoiminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Valitse **Forward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta aloituspisteestä.
 - Valitse **Backward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta määränpääpisteestä.
 - Voit navigoida nykyisestä sijainnista reitin alkuun ja navigoida reitin valitsemalla **From Start**.
- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).
Keulamoottori ajaa reittiä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 17*).

Kun lähestyt reitin loppua, keulamoottori siirtyy oletusarvoisesti ankkurilukitukseen ja säilyttää sijainnin reitin lopussa. Tätä voi muuttaa asetuksista (*Keulamoottorin asetukset, sivu 22*).

Reittitietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Review**.

Reitin nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reitille uusi nimi.

Reitin poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Delete**.

Jäljet

Jälki on veneen kulkeman matkan tallenne. Parhailaan tallennettavaa jälkeä kutsutaan aktiiviseksi jäljeksi, ja sen voi tallentaa muistiin. Voit tallentaa enintään 50 jälkeä.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut aktiivinen jälki ja tallennetut jäljet synkronoidaan keulamoottorin aktiivisen jäljen ja tallennettujen jälkien kanssa. Jos aktiivista jälkeä ja tallennettuja jälkiä lisätään, poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa.

Aktiivisen jäljen tallentaminen

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit tallentaa aktiivisen jäljen ja navigoida sitä myöhemmin.

Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 50 jälkeä.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktiivinen jälki tallennetaan, ja sen nimenä käytetään nykyistä päivämäärää.

- 2 Muuta tallennetun jäljen nimeä (valinnainen).

Aktiivisen jäljen tyhjentäminen

Valitse  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Jälkimuisti tyhjennetään ja aktiivisen jäljen tallennusta jatketaan.

Navigointi aktiivisen jäljen alkuun

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit navigoida nykyisestä sijainnistasi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä.

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).

Keulamoottori navigoi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä (*Navigointi, sivu 17*).

Tallennetun jäljen navigoiminen

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Navigate To**.

- 4 Valitse vaihtoehto:

- Navigoi tallennettu jälki alusta loppuun valitsemalla **Forward**.
- Navigoi tallennettu jälki lopusta alkuun valitsemalla **Backward**.

- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12*).

Keulamoottori ajaa tallennettua jälkeä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 17*).

Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Review**.

Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Edit**.

- 4 Anna tallennetulle jäljelle uusi nimi.

Tallennetun jäljen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Delete**.

Asetukset

Keulamoottorin asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrittää keulamoottorin langattoman verkon asetukset (*Langattoman verkon asetukset, sivu 22*).

Calibrate: kalibroi keulamoottorin kompassin (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 16*) ja asettaa keulamoottorin keulan poikkeaman (*Keulan poikkeaman määrittäminen, sivu 7*).

Units: mittayksiköiden määrittäminen.

Battery Management: määrittää keulamoottorin akkuun liittyvät asetukset (*Akunhallinnan asetukset, sivu 23*).

Beeper: ottaa käyttöön tai poistaa käytöstä automaattiohjauksen ilmoitusäänet.

Prop Stow Side: määrittää, kummalle puolelle keulamoottoria potkuri kääntyy, kun keulamoottori siirretään säilytykseen. Tästä on hyötyä, kun säilytykseen siirretyn potkurin lähelle asetetaan muita esineitä.

Auto Power On: käynnistää keulamoottorin, kun kytket järjestelmään virran.

Heading Hold: määrittää kulkusuunnan pidon toiminnan (*Heading Hold toiminnan muuttaminen, sivu 17*).

Nav. Arrival: määrittää keulamoottorin toiminnan, kun saavut reitin päätepisteeseen. Anchor Lock -asetuksella keulamoottori säilyttää sijainnin ankkurin lukitustoiminnolla, kun vene saapuu perille. Manual-asetuksella potkuri pysähtyy, kun vene saapuu perille.

HUOMIO

Kun käytät Nav. Arrival-asetuksessa Manual-vaihtoehtoa, valmistaudu ottamaan vene hallintaasi.

Anchor Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen ankkurilukitustilassa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 16*).

Navigation Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen muissa automaattiohjaustiloissa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 16*).

Clear User Data: poistaa kaikki tallennetut reittipisteet, reitit, jäljet ja aktiivisen jäljen.

HUOMAUTUS: jos olet yhteydessä karttaplotteriin, tämä valinta poistaa käyttäjätiedot sekä keulamoottorista että yhdistetystä karttaplotterista.

Restore Defaults: palauttaa keulamoottorin oletusasetukset.

HUOMAUTUS: oletusasetusten palauttaminen ei poista käyttäjätietoja keulamoottorista tai yhdistetystä karttaplotterista.

Clear Diagnostics: poistaa järjestelmän luomat tiedot, jotka on tallennettu keulamoottoriin vianmääritystä varten.

Langattoman verkon asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

HUOMAUTUS: aktiivinen Wi-Fi® tila näkyy näytön yläreunassa.

Mode: asettaa Wi-Fi tilan. Voit poistaa käytöstä Wi-Fi tekniikan, liittyä karttaplotterin verkkoon tai luoda langattoman tukiaseman ActiveCaptain sovelluksen käyttöä varten (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 23*).

Setup > Name: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman nimen (vain ActiveCaptain tila).

Setup > Password: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman salasanan (vain ActiveCaptain tila).

Akunhallinnan asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: asettaa keulamoottorin akun varaustason ilmaisimen joko kuvakkeeksi tai numeroarvoksi.

Battery Setup: määrittää keulamoottoriin kytketyn akun tyyppin, mikä helpottaa ilmoitetun akun tilan laskemista.

Kaukosäätimen asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: säätää taustavaloasetuksia. ([Taustavaloasetukset, sivu 23](#))

Beeper: määrittää äänimerkin kuulumaan painikepainallusten ja hälytysten yhteydessä.

Auto Power Off: määrittää ajan, jonka kuluttua kaukosäädin sammuu automaattisesti.

Calibrate: kalibroi kaukosäätimen eletoimintoja varten ([Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 14](#)).

Pairing: pariliittää kaukosäätimen keulamoottoriin ([Kaukosäätimen pariliittäminen, sivu 14](#)).

Language: näyttökielen määrittäminen.

Restore Defaults: palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset. Tämä palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset, muttei poista tallennettuja käyttäjätietoja.

Taustavaloasetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: määrittää taustavalon syttymään painikepainallusten yhteydessä.

Alarms: määrittää taustavalon syttymään, kun kaukosäätimestä kuuluu hälytys.

Timeout: määrittää ajan, jonka kuluttua taustavalo sammuu.

Brightness: määrittää taustavalon kirkkauden.

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella

Voit yhdistää keulamoottoriin mobiililaitteen ActiveCaptain sovelluksella. Sovelluksella voit käyttää keulamoottoria nopeasti ja helposti sekä päivittää laitteen ohjelmiston.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Kirjoita verkon nimi ja salasana.
- 3 Asenna ActiveCaptain sovellus mobiililaitteen sovelluskaupasta ja avaa se.
- 4 Tuo mobiililaitte keulamoottorin lähelle.
- 5 Avaa mobiililaitteen asetuksista Wi-Fi yhteyssivu ja yhdistä keulamoottoriin käyttämällä edellisessä vaiheessa määrittämäsi nimeä ja salasanaa.

Yhdistäminen karttaplotteriin

Yhteensopivassa Garmin karttaplotterissa on oltava asennettuna uusien ohjelmistoversio, jotta keulamoottorin voi yhdistää.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_pro/compatible voit varmistaa, että karttaplotterisi tukee keulamoottoria.

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Kun olet yhdistänyt yhteensopivaan karttaplotteriin, voit ohjata keulamoottoria karttaplotterilla.

- 1 Käynnistä karttaplotteri ja keulamoottori.
- 2 Varmista, että karttaplotteri toimii langattoman verkon isäntänä.
HUOMAUTUS: jos asennettuna on useita karttaplottereita, vain yksi toimii langattoman verkon isäntänä. Katso lisätietoja karttaplotterin käyttöoppaasta.
- 3 Valitse karttaplotterissa **Asetukset > Viestintä > Langattomat laitteet > Garmin-keulamoottori > Aloita**.
- 4 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa. Keulamoottorin -merkkivalo palaa sinisenä, kun keulamoottori etsii yhteyttä karttaplotteriin. Valo muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu. Kartassa näkyy vahvistus, kun yhteys on muodostettu.
- 5 Kun karttaplotterin ja keulamoottorin välinen yhteys on valmis, ota karttaplotterissa käyttöön keulamoottorin palkki, jotta voit ohjata moottoria. Tarkista täydelliset käyttöohjeet uusimmasta karttaplotterin käyttöopasversiosta.

Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin kelloon, jotta keulamoottoria voi hallita kellon Trolling Motor-sovelluksella.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_pro/compatible voit varmistaa, että kellosi tukee keulamoottoria.

Kun yhdistät keulamoottorin kelloon ensimmäisen kerran, sinun on pariliitettävä kello ja moottori. Pariliittämisen jälkeen kello muodostaa yhteyden moottoriin automaattisesti, kun moottori on käynnissä ja toiminta-alueella.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä ja kaukosäädin on yhdistetty siihen.
- 2 Tuo yhteensopiva Garmin kello enintään 3 metrin (10 jalan) päähän keulamoottorista.
- 3 Paina kellon **MENU**-painiketta pitkään.
- 4 Valitse **Anturit ja lisälaitteet > Lisää uusi > Trolling Motor**.
- 5 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.  palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori hakee yhteyttä. Kuvake muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.
- 6 Vahvista kellossa ja yhdistetyssä kaukosäätimessä näkyvä pariliitoskoodi. Voit avata keulamoottorin säätimet painamalla START-painiketta ja valitsemalla suoritus- ja sovellusluettelosta Trolling Motor.

Ohjelmistopäivitykset

Osoitteessa garmin.com/support/software/marine/ on lisätietoja Garmin veneilylaitteiden uusimmista ohjelmistopäivityksistä.

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella

Osoitteessa garmin.com/videos/trolling_motor_update/ voit katsoa videon ohjelmistopäivityksestä.

HUOMAUTUS

Ohjelmistopäivitykset saattavat olla suuria tiedostoja. Operaattorin normaalit datarajoitukset ja -maksut ovat voimassa. Pyydä operaattorilta lisätietoja datarajoituksista tai -maksuista.

Asennus voi kestää useita minuutteja.

HUOMAUTUS: kun aiot päivittää keulamoottorin, yhdistä mobiililaitte suoraan keulamoottorin Wi-Fi verkkoon ActiveCaptain sovelluksella.

1 Määritä keulamoottori tarvittaessa käytettäväksi ActiveCaptain sovelluksen kanssa (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 23*).

2 Yhdistä mobiililaitte keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Kun yhdistät keulamoottorin Wi-Fi verkkoon, sovellus saa tarvittavat tiedot asianmukaisten päivitystiedostojen lataamista varten.

3 Avaa ActiveCaptain sovellus.

4 Katkaise mobiililaitteen yhteys keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

5 Yhdistä mobiililaitte Internetiin.

6 Valitse ActiveCaptain sovelluksessa **Omat veneilylaitteet > Lataa**.

HUOMAUTUS: päivityksen latausvaihtoehto näkyy ainoastaan, jos laitteeseen on saatavilla ohjelmistopäivitys.

ActiveCaptain sovellus lataa päivityksen mobiililaitteeseen.

7 Yhdistä mobiililaitte uudelleen keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Päivitys siirtyy keulamoottoriin. Se voi kestää enintään 30 minuuttia. Moottorin nopeuden merkkivalot keulamoottorin näyttöpaneelissa alkavat vilkkua, mikä tarkoittaa, että ohjelmisto päivittyy.

HUOMAUTUS: jos siirto on valmis, mutta keulamoottorin näyttöpaneelin valot eivät ala vilkkua, tee päivitys sammuttamalla keulamoottori ja käynnistämällä se uudelleen.

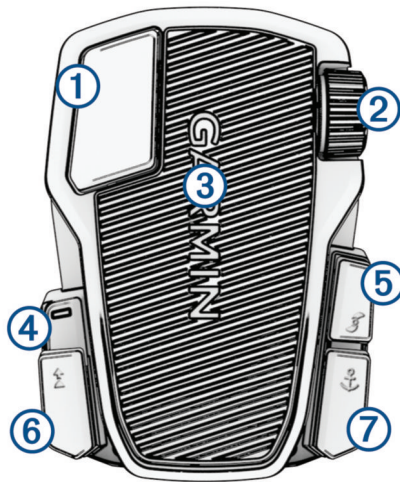
8 Varmista, että kaukosäädin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja kaukosäätimeen on saatavilla päivitys, nopeuden merkkivalot vilkkuvat ja kaukosäätimessä alkaa laskenta. Laskennan lopuksi kaukosäätimessä näkyy , kun kaukosäädin päivittyy. Se voi kestää enintään 5 minuuttia.

9 Varmista, että poljin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja polkimeen on saatavilla päivitys, polkimen merkkivalo palaa violetina, kun poljin päivittyy. Kun merkkivalo sammuu, päivitys on valmis.

Poljin

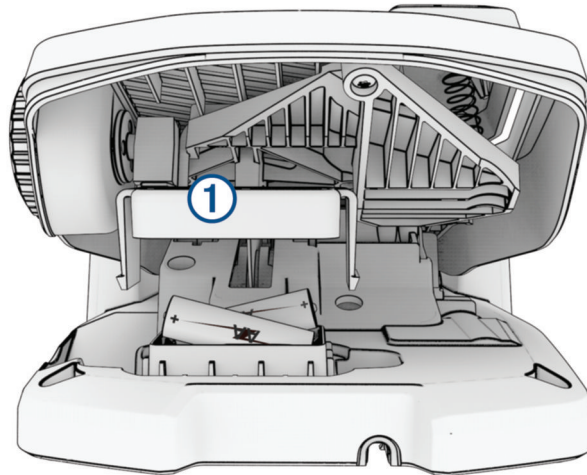


	Potkurin tilapäinen hallinta	Painamalla pitkään voit käynnistää potkurin asetetulla nopeudella. Vapauttamalla voit sammuttaa potkurin.
	Nopeusvalitsin	Kääntämällä valitsinta pois päin itsestäsi voit lisätä potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. Kääntämällä valitsinta itseesi päin voit vähentää potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. HUOMAUTUS: nopeusvalitsin ei ole käytössä, kun ankkurilukitus on käytössä.
	Ohjauspoljin	Käännä moottoria myötäpäivään painamalla poljinta varpailla. Käännä moottoria vastapäivään painamalla poljinta kantapäällä. HUOMAUTUS: kun ankkurilukitus tai kulkusuunnan pito on käytössä tai seuraat reittiä, kääntämällä poljinta tai painamalla painiketta voit jatkaa manuaalista ohjausta potkurin aiemmalla nopeudella.
	Tilan merkkivalo	Ilmaisee polkimen tilan (<i>Tilan merkkivalo, sivu 29</i>).
	Potkurin jatkuva hallinta	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 12</i>). Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 18</i>).
	Kulkusuunnan pito	Painamalla kerran voit asettaa ja säilyttää nykyisen kulkusuunnan (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 17</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 18</i>). VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.
	Ankkurilukitus	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 17</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.

Paristojen asettaminen paikoilleen

Polkimessa voi käyttää kahta AA-alkali-, NiMH- tai litiumparistoa (ei mukana). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Nosta polkimen etuosa mahdollisimman ylös.
- 2 Purista paristolokeron kantta ① molemmilta puolilta ja irrota se vetämällä.



- 3 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 4 Aseta paristolokeron kansi paristojen päälle ja paina, kunnes molemmat reunat napsahtavat paikoilleen.

Polkimen pariliitos

Poljin on pariliitetty keulamoottoriin tehtaalla, mutta ne tarvitsee ehkä pariliittää uudelleen, jos yhteys katkeaa.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa  -painiketta kolme kertaa.
 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo poljin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Liitä poljin virtalähteeseen virtajohdolla tai käynnistä se asettamalla paristot.
- 5 Kun olet käynnistänyt polkimen, paina 30 sekunnin kuluessa  -painiketta pitkään, kunnes polkimen tilan merkkivalo syttyy sinisenä.
- 6 Vapauta .

Polkimen tilan merkkivalo palaa sinisenä, kun poljin etsii yhteyttä. Valo sammuu, kun pariliitos keulamoottoriin on valmis.

 muuttuu vihreäksi keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun yhteys on muodostettu.

Tilan merkkivalo

Polkimen merkkivalo ilmaisee polkimen tilan.

Syttyy vihreänä	Poljin käynnistyy.
Syttyy ja vilkkuu sinisenä	Poljin muodostaa pariliitosta. Merkkivalo sammuu, kun pariliitos on valmis tai pariliitosprosessi aikakatkeaa ilman yhteyden muodostamista.
Vilkkuu vihreänä, kun painikkeita painetaan	Poljin on yhteydessä keulamoottoriin ja lähettää painettavan painikkeen komentoa.
Vilkkuu punaisena, kun painikkeita painetaan	Poljin ei ole yhteydessä keulamoottoriin.
Ei pala	Merkkivalo on sammuksissa, kun poljin on yhteydessä keulamoottoriin mutta ei lähetä komentoja. Tämä säästää paristojen virtaa.

Polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistaminen käytöstä

Tarkista ennen polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistamista käytöstä, että polkimeen on kytketty virta.

Polkimen Kulkusuunnan pito -painikkeen (⬆️) ja Ankkurilukitus-painikkeen (⚓) voi poistaa käytöstä erikseen, jotta niitä ei paineta vahingossa.

Poista painike käytöstä painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa.

Tilan merkkivalo palaa punaisena 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on poistettu käytöstä.

VIHJE: ota painike takaisin käyttöön painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa. Tilan merkkivalo palaa vihreänä 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on käytössä.

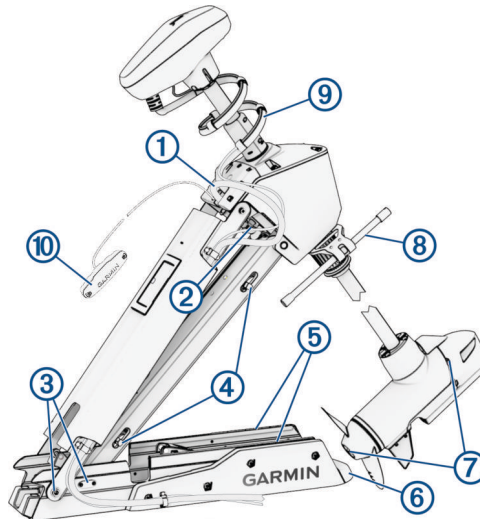
Huoltotarpeet ja -aikataulu

HUOMAUTUS

Kun moottoria on käytetty suola- tai murtovedessä, se on huuhdeltava kokonaan puhtaalla vedellä ja sen pintaan on levitettävä vesipohjaista silikonisuihketta pehmeällä liinalla. Vältä veden suihkuttamista rikiputken suojusta kohti, jotta vesi ei pääse sen sisään aiheuttamaan vikoja.

Jotta takuu pysyy voimassa, tarvitaan tiettyjä rutiinihuoltotoimia, kun moottoria valmistellaan kauteen. Jos kuljetat moottoria kuivissa ja pölyisissä ympäristöissä, kuten sorateilla, tee nämä toimet tavallista useammin kauden aikana.

Katso huolto-ohjeet ja vaihto-osien tiedot *kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Tarkista virtajohto ① kulumien varalta ja vaihda se tarvittaessa.³
- Tarkista ja puhdista virtaliitännät ja kiristä muttereita tarvittaessa ② (*Virtaliitännöjen tarkistaminen ja puhdistaminen, sivu 31*).
- Voitele saranat ja holkit ③ (*Saranoiden ja holkkien voiteleminen, sivu 31*).
- Puhdista ja voitele säilytys- ja käyttöasennon salpamekanismi ④ (*Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen, sivu 32*) ja salvan tanko.
- Tarkista telineen kiskot ⑤ ja vaihda ne tarvittaessa (*Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen, sivu 33*).
- Tarkista telineen puskuri ⑥ ja vaihda se tarvittaessa (*Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen, sivu 34*).
- Puhdista tai vaihda potkurin moottorin anodit ⑦ (*Anodien huoltaminen, sivu 35*).
- Jos vakaimen päihin on asennettu kumitulpat ⑧, tarkista ne kulumien varalta ja vaihda tarvittaessa.
- Tarkista kierrekaapeli ⑨ kulumien varalta ja vaihda se tarvittaessa.³
- Tarkista vetokaapeli ja kahva ⑩ kulumien varalta ja vaihda tarvittaessa (*Vetokaapelin vaihtaminen, sivu 36*).

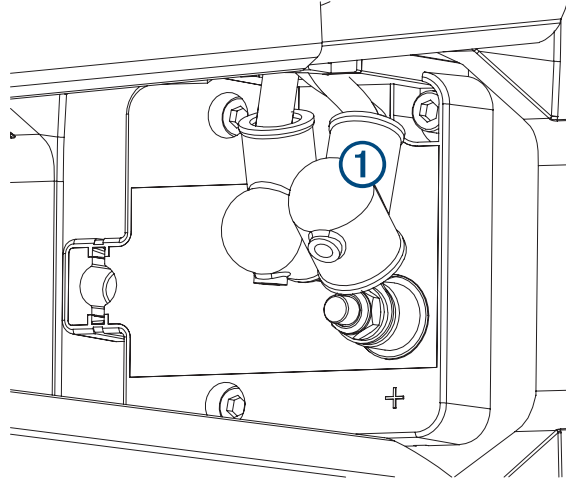
³ Katso vaihto-ohjeet *kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Virtaliitântöjen tarkistaminen ja puhdistaminen

⚠ VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitântöjä tai sähkölaitteiden kotelaita.

- 1 Kun moottori on käyttöasennossa, irrota kumisuojuukset plus- ja miinusvirtaliitännästä ①.



- 2 Varmista, että liitântöjen mutterit ovat tukevasti paikoillaan eivätkä rengasliittimet pääse liikkumaan.

- 3 Tarvittaessa voit kiristää mutterit momenttiavaimella ja 10 mm:n hylsillä kireyteen 4 N-m (36 lbf-in).

- 4 Jos liitännöissä on korroosiota, poista se teräsharjalla.

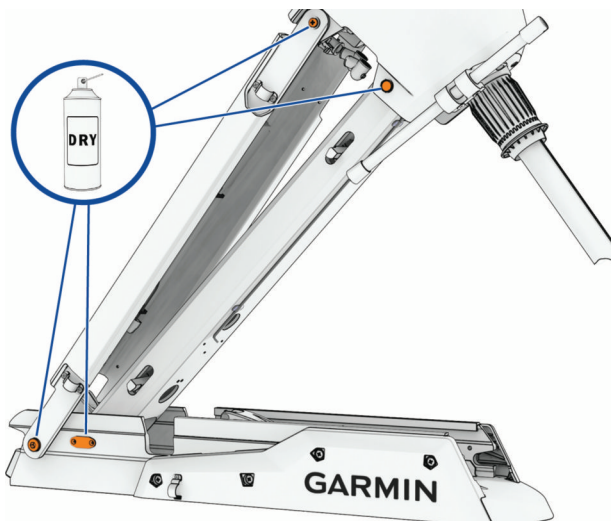
HUOMAUTUS: jos korroosiota on paljon, virtajohtot on ehkä irrotettava, jotta liitännät voi puhdistaa kunnolla. Katso tarkat tiedot virtajohtojen irrottamisesta moottorista *Force Pro keulamootorin kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

- 5 Peitä liitännät eristävällä rasvalla.

- 6 Kiinnitä kumisuojuukset tukevasti takaisin virtaliitântöihin.

Saranoiden ja holkkien voiteleminen

- 1 Levitä tarttumatonta kuivavoiteluainetta kaikkiin saranapisteisiin, myös liikkuvien osien väleihin.



- 2 Siirrä moottoria säilytysasennosta käyttöasentoon muutaman kerran, jotta voiteluaine leviää.

- 3 Lisää voiteluainetta tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.

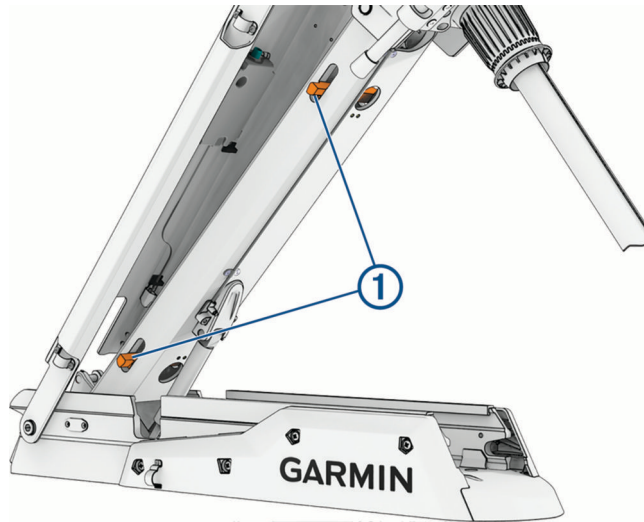
- 4 Anna voiteluaineen kuivua valmistajan ohjeiden mukaisesti.

Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen

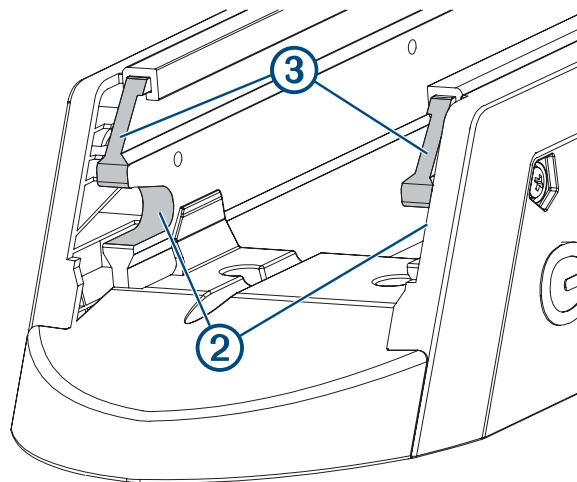
⚠ HUOMIO

Tämä kannattaa tehdä siten, että moottori on siirrettynä säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin. Kyseisessä asennossa moottori ei ole tukevasti kiinni, joten tue sen painoa ja ole varovainen, jotta kädet tai sormet eivät jää puristuksiin.

- 1 Siirrä moottori säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin siten, että sen alaosa on pystysuunnassa ja pääset käsiksi kumpaankin lukitusmekanismiin ①.

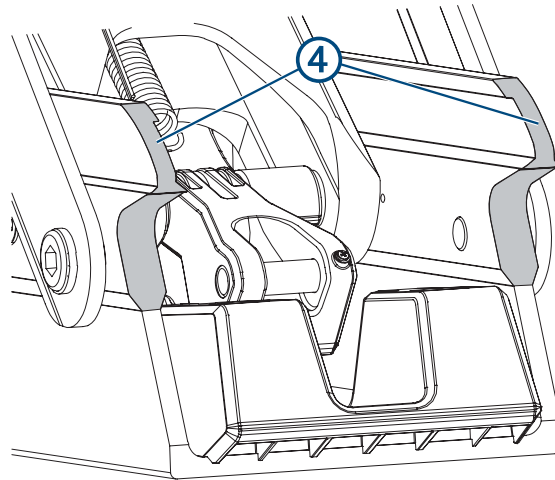


- 2 Tue moottorin painoa, jotta se ei putoa eivätkä kätesi tai sormesi jää puristuksiin.
- 3 Poista lika ja kertymät kaikista lukitusmekanismin kanavista.
- 4 Levitä lukitusmekanismeihin ja kanaviin synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa.
- 5 Vedä vetokaapelista monta kertaa, jotta mekanismit liikkuvat kanavissa ja levittävät niihin rasvaa.
- 6 Lisää rasvaa tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.
- 7 Poista lika ja kertymät telineen alaosan etupuolella olevista salpakiinnityksistä ②.



- 8 Levitä synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa telineen alaosan etupuolella olevien salpakiinnitysten yläpintaan ③, jotta lukitusmekanismit liukuvat niihin sujuvasti.

9 Toista edelliset kaksi vaihetta telineen alaosan taustapuolen salpakiinnityksille ④.

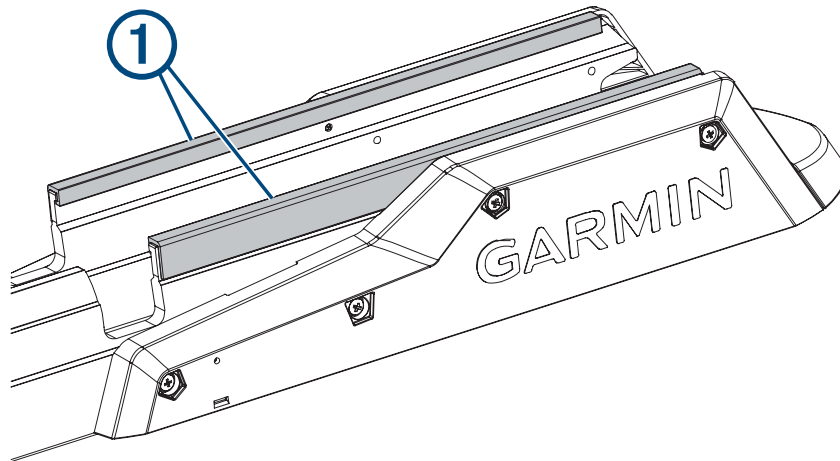


10 Palauta moottori säilytys- tai käyttöasentoon.

Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen

Kiskot suojaavat potkurin moottoria ja telinettä iskulta, kun moottori siirretään säilytysasentoon. Ne saattavat kulua ajan mittaan. Jos kiskot ovat vahingoittuneet tai kuluneet ja telineen alaosa näkyy niiden läpi, ne on vaihdettava.

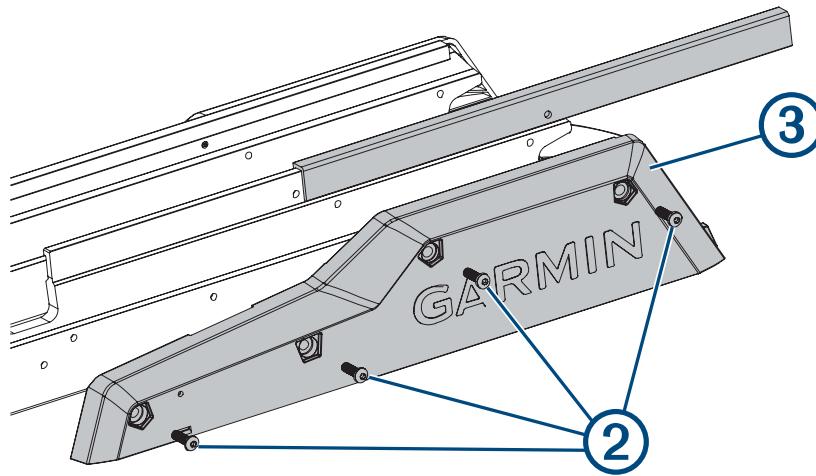
1 Kun moottori on säilytysasennossa, tarkista kiskot ① kulumien ja vaurioiden varalta.



2 Valitse toiminto:

- Jos kiskot ovat hyvässä kunnossa eikä metallinen telineen alaosa näy kuluneiden kohtien läpi, muita toimia ei tarvita.
- Jos kiskot ovat vahingoittuneet tai metallinen telineen alaosa näkyy kuluneiden kohtien läpi, vaihda ne seuraavien ohjeiden mukaisesti.

- 3 Irrota 4 mm:n kuusioporanterällä tai -jakoavaimella ruuvit ②, joilla suojukset ③ ovat kiinni telineen alaosassa.

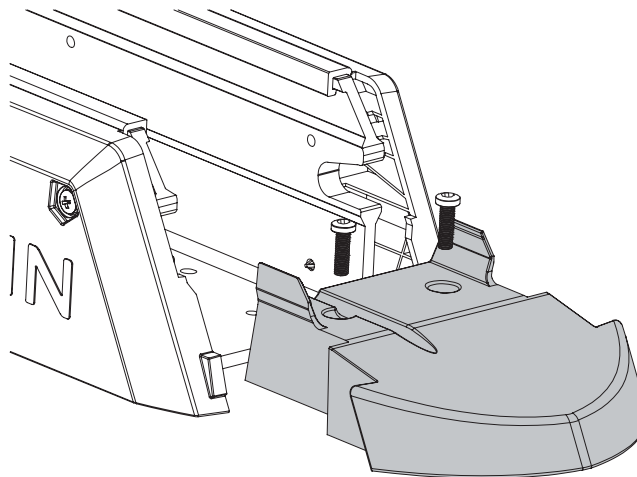


- 4 Liu'uta vahingoittuneet kiskot irti telineen alaosasta.
5 Liu'uta vaihtokiskot telineen alaosaan.
6 Kiinnitä suojukset telineen alaosaan aiemmin irrottamillasi ruuveilla.

Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen

Telineen puskuri on telineen alaosan osa, joka ulottuu veneen keulan yli.

- 1 Aseta moottori säilytys- ja käyttöasennon välille ja tarkista telineen puskuri vikojen varalta.
2 Valitse toiminto:
• Jos telineen puskuri on kunnossa, muita toimia ei tarvita.
• Jos telineen puskuri on vioittunut, vaihda se seuraavan vaiheen mukaisesti.
3 Irrota 4 mm:n kuusioporanterällä tai -jakoavaimella kaksi ruuvia, joilla telineen puskuri on kiinni telineen alaosassa.



- 4 Asenna telineen vaihtopuskuri ja kiinnitä se telineen alaosaan vaihto-osan mukana toimitetuilla ruuveilla.

Anodien huoltaminen

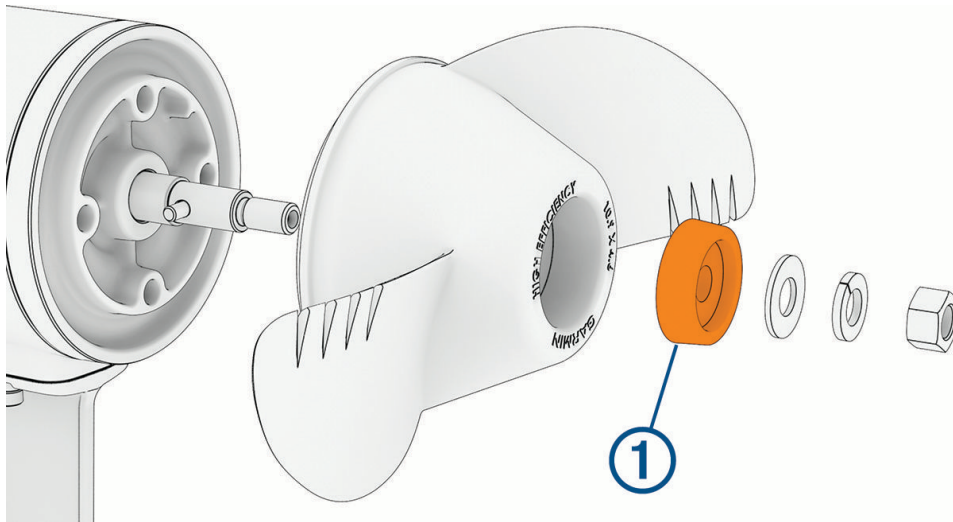
VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloida.

Suoja-anodit suojaavat moottorin osia korroosiolta. Ne on tarkistettava ja puhdistettava tai tarvittaessa vaihdettava joka kaudella. Vaihtoanodeja voi ostaa Garmin jälleenmyyjältä tai osoitteesta garmin.com.

Potkurin anodin huoltaminen

- 1 Löysää potkurin päässä oleva mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella.
- 2 Irrota potkuri ja siirrä mutteri, lukituslaatta ja litteä aluslaatta sivuun.
- 3 Irrota anodi ja tutki se .



- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdista se teräsharjalla tai hiomapaperilla.

HUOMAUTUS

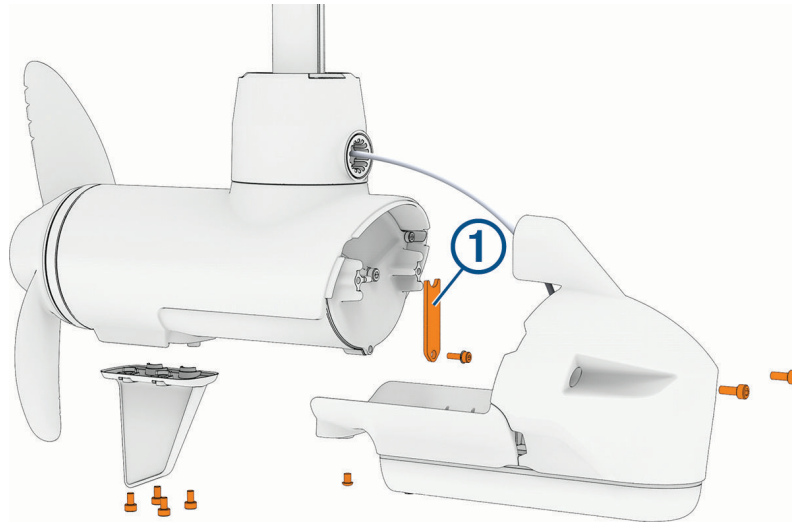
Irrota anodi moottorista, ennen kuin puhdistat sen teräsharjalla tai hiomapaperilla. Anodin puhdistaminen kiinni moottorissa saattaa vioittaa moottoria, kiihdyttää korroosiota ja lyhentää moottorin käyttöikää.

- Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 5 Aseta puhdistettu tai uusi anodi takaisin potkurin moottorin rikiputkeen ja kiinnitä se litteään aluslaatan, lukituslaatan ja mutterin avulla.
 - 6 Kiinnitä potkuri kiristämällä mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella tiukkuuteen 16.27 N-m (12 lbf-ft).

Kärkikartion anodin huoltaminen

HUOMAUTUS: vuoden 2024 jälkeen valmistetuissa keulamootoreissa anodi on kiinni kahdella ruuvilla potkurin moottorin kotelossa. Jos korvaavassa anodissa on kaksi reikää, mutta potkurin moottorissa yksi, voit asentaa uuden anodin yhdellä ruuvilla ja hävittää toisen.

- 1 Irrota 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella neljä ruuvia, joilla kölin kanta on kiinni moottorin alaosaan.
- 2 Irrota 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella ruuvi, jolla kaikuanturi ja kärkikartio ovat kiinni moottorin alaosaan.
- 3 Irrota kärkikartio moottorin etuosasta irrottamalla ruuvit 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella.
- 4 Irrota anodi ① moottorin etuosasta 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella.



- 5 Tutki anodi ja toimi:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdista se teräsharjalla tai hiomapaperilla.
 - Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 6 Kiinnitä uusi tai puhdistettu anodi potkurin moottoriin yhdellä tai kahdella ruuvilla.

HUOMAUTUS: jos potkurin moottorissa on kaksi kiinnityskohtaa anodille, kiinnitä anodi aina kahdella ruuvilla.
- 7 Asenna kärkikartio takaisin ja kiinnitä se kahdella ruuvilla potkurin moottorin etupuolelle.
- 8 Kiinnitä kaikuanturi ja kärkikartio takaisin potkurin moottorin alaosaan ruuvilla.
- 9 Asenna kölin kanta takaisin potkurin moottorin alaosaan.

Vetokaapelin vaihtaminen

Noudata vetokahva- ja -kaapelisarjan (osanumero 010-13915-00) mukana toimitettuja ohjeita tai katso vetokahvan ja -kaapelin ohjeita osoitteessa garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Maalipinnan naarmujen korjaaminen

Moottorin osat saattavat naarmuuntua tai kolhiintua ajan myötä. Niiden ulkoasua voi siistiä maalilla.

- 1 Puhdista isopropyylialkoholilla kohdat, joissa maalipinta on naarmuuntunut tai vahingoittunut.
- 2 Levitä naarmuuntuneisiin tai vahingoittuneisiin kohtiin nestemäistä polyuretaanipohjaista korjausmaalia.
- 3 Noudata maalin valmistajan ohjeita ja anna pintojen kuivua täysin, ennen kuin käytät moottoria.

Tekniset tiedot

Keulamoottori

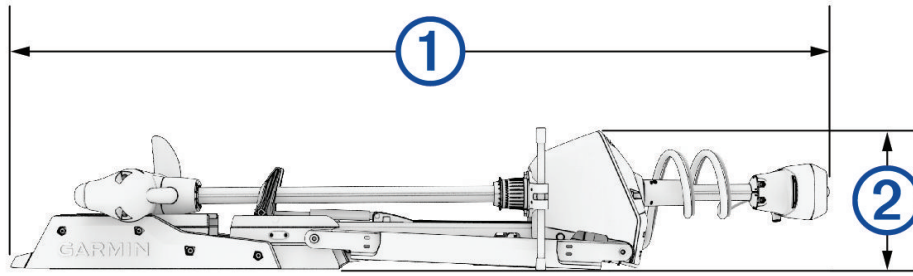
Paino (moottori, teline ja kaapelit)	50 tuuman malli: 30,25 kg (66,7 paunaa) 57 tuuman malli: 32,06 kg (70,7 paunaa)
Paino (vakain)	0,54 kg (1,2 paunaa)
Käyttölämpötila	–5–40 °C (23–104 °F)
Säilytyslämpötila	–40–85 °C (–40–185 °F)
Materiaali	Teline ja moottorin kotelo: alumiini Rikikutken suojus, näyttöpaneeli ja sivupaneelit: muovi Moottorin rikikutki: lasikuitu
Vesitiiviys	Rikikutken suojus: IEC 60529 IPX5 ⁴ Ohjausmoottorin kotelo: IEC 60529 IPX7 ⁵ Näyttöpaneelin kotelo: IEC 60529 IPX7 Potkurin moottorin kotelo: IEC 60529 IPX8 ⁶
Kompassin turvaväli	91 cm (3 jalkaa)
Virtajohdon pituus	50 tuuman malli: 1,2 m (4 jalkaa) 57 tuuman malli: 1,1 m (3,5 jalkaa)
Tulojännite	20–45 Vdc
Tulovirta	60 A (jatkuva)
Virrankatkaisin (ei mukana)	Vähintään 42 VDC, sopii 60 A (jatkuva) HUOMAUTUS: jos käyttölämpötila on korkeampi tai virtapiiri jaetaan muiden laitteiden kanssa, voit suojata järjestelmää käyttämällä virranksatkaisinta, jonka ampeerimäärä on suurempi (enintään 90 A). Ennen kuin vaihdat ampeerimäärältään suurempaan virranksatkaisimeen, varmista että veneesi on veneiden kytkentästandardien mukainen.
Virran enimmäiskäyttö (36 Vdc): 60 A	Virta katkaistuna: 72 mW Täysi teho: 2160 W
Langaton taajuus ja lähetysteho	Enintään 2,4 GHz (nimellinen 19,9 dBm)

⁴ Osa kestää altistumisen vedelle kaikista suunnista (esimerkiksi sateelle).

⁵ Osa kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyyseen veteen enintään 30 minuutiksi.

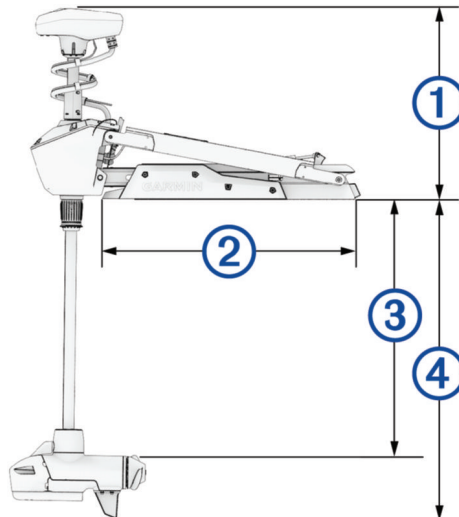
⁶ Osa kestää jatkuvan upottamisen enintään 3 metrin syvyyseen veteen.

Mitat säilytysasennossa

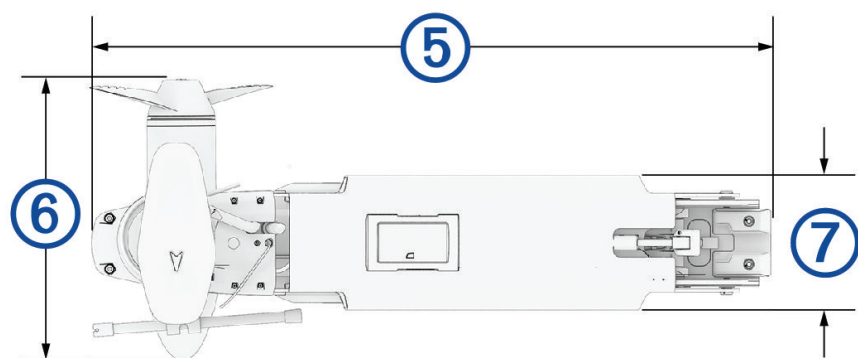


Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
①	vähintään 1575 mm (62,00 tuumaa) enintään 1825 mm (71,85 tuumaa)	vähintään 1750 mm (68,90 tuumaa) enintään 2090 mm (82,28 tuumaa)
②	330 mm (12,99 tuumaa)	345 mm (13,58 tuumaa)

Mitat käyttöasennossa



Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
①	vähintään 496 mm (19,52 tuumaa) enintään 746 mm (29,37 tuumaa)	vähintään 496 mm (19,52 tuumaa) enintään 833 mm (32,80 tuumaa)
②	708 mm (27,87 tuumaa)	799 mm (31,46 tuumaa)
③	vähintään 644 mm (25,35 tuumaa) enintään 895 mm (35,24 tuumaa)	vähintään 730 mm (28,74 tuumaa) enintään 1065 mm (41,93 tuumaa)
④	vähintään 835 mm (32,87 tuumaa) enintään 1080 mm (42,52 tuumaa)	vähintään 930 mm (36,61 tuumaa) enintään 1259 mm (49,57 tuumaa)



Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
⑤	931 mm (36,65 tuumaa)	1021 mm (40,20 tuumaa)
⑥	421 mm (16,57 tuumaa)	421 mm (16,57 tuumaa)
⑦	203 mm (7,99 tuumaa)	203 mm (7,99 tuumaa)

Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot

Näistä taulukoista näet kaasun tason, lähtötehon ja moottorin virrankulutuksen keskinäisen suhteen. Arvot on kerätty ISO13342-testimäärityksen mukaan käyttäen tehokasta Garmin potkuria suhteellisen tyyneessä vedessä ja moottori käyttöasennossa riittävän syvällä, jotta siihen ei pääse ilmaa, ja käyttäen toleransseja ± 22 N (5 lbf) ja ± 5 A. Jännitetasot on mitattu keulamoottorin virtajohdon liitännöistä.

Potkurin nopeusasetus	25,6 Vdc:n virtalähde			38,4 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)
20	90,0	400,3	58,9	114,7	510,1	55,9
19	81,7	363,3	50,0	86,7	385,5	36,6
18	74,3	330,7	43,1	79,7	354,4	31,7
17	68,0	302,5	37,5	72,0	320,3	27,2
16	61,7	274,3	32,0	65,0	289,1	23,1
15	55,3	246,1	27,3	59,3	263,9	19,7
14	50,0	222,4	23,2	53,0	235,8	16,6
13	44,0	195,7	19,4	47,0	209,1	13,8
12	39,0	173,5	16,1	40,7	180,9	11,3
11	34,0	151,2	13,3	36,0	160,1	9,3
10	29,7	132,0	10,8	30,7	136,4	7,5
9	26,0	115,7	8,7	26,0	115,7	5,8
8	22,0	97,9	6,9	22,7	100,8	4,6
7	18,0	80,1	5,3	18,0	80,1	3,5
6	15,0	66,7	4,1	15,0	66,7	2,6
5	12,0	53,4	3,1	11,7	51,9	1,9
4	9,7	43,0	2,2	9,0	40,0	1,4
3	7,0	31,1	1,5	7,0	31,1	0,9
2	5,0	22,2	1,0	5,0	22,2	0,6
1	3,7	16,3	0,6	3,0	13,3	0,3
-1	1,0	4,4	0,2	1,0	4,4	0,2
-2	2,0	8,9	0,8	2,3	10,4	0,5
-3	5,0	22,2	1,9	5,0	22,2	1,4
-4	8,0	35,6	4,0	9,0	40,0	2,8
-5	9,3	41,5	4,9	13,3	59,3	5,2
-6	11,0	48,9	5,8	15,3	68,2	6,4
-7	12,7	56,3	7,0	17,3	77,1	7,6
-8	14,7	65,2	8,5	19,3	86,0	9,0
-9	15,7	69,7	9,9	21,0	93,4	10,4
-10	17,3	77,1	11,6	24,0	106,8	12,4
-11	19,3	86,0	13,8	26,3	117,1	14,7

Potkurin nopeusasetus	25,6 Vdc:n virtalähde			38,4 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)
-12	21,7	96,4	16,3	29,0	129,0	17,4
-13	23,7	105,3	18,8	32,0	142,3	20,0
-14	26,0	115,7	21,8	35,3	157,2	23,6
-15	28,0	124,6	25,2	39,0	173,5	27,4
-16	31,0	137,9	29,3	44,0	195,7	32,1
-17	34,3	152,7	34,1	48,0	213,5	37,3
-18	37,3	166,1	39,4	52,3	232,8	42,9
-19	41,0	182,4	45,7	51,7	229,8	50,1
-20	48,0	213,5	57,4	62,3	277,3	55,1

HUOMAUTUS: negatiiviset potkurin nopeusarvot liittyvät potkurin käyttämiseen peruutusvaihteella ([Peruuttaminen, sivu 18](#)).

Kaukosäädin

Mitat (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ tuumaa)
Paino	109 g (3,8 unssia) ilman paristoja
Materiaali	Lasikuitutäytteinen nailon
Näytön tyyppi	Auringonpaisteessakin luettava, transflektiivinen MIP (memory-in-pixel)
Näytön tarkkuus	240 x 240 kuvapistettä
Näytön koko (halkaisija)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ tuumaa)
Käyttölämpötila	-15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	-40–85 °C (-40–185 °F)
Pariston tyyppi	2 AA-paristoa (eivät sisälly pakkaukseen)
Paristonkesto	240 tuntia, tavallinen käyttö
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 10,0 dBm)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompassin turvaväli	15 cm (6 tuumaa)

⁷ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

poljin

Mitat (P × L × K)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ tuumaa)
Paino	1,8 kg (4 paunaa)
Käyttölämpötila	−15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7
Materiaali	Muovi
Tulojännite	10–45 Vdc
Nimellistulojännite	12/24/36 Vdc
Tyypillinen tulovirta	< 1 mA (12 Vdc)
Enimmäistulovirta	10 mA (12 Vdc)
Sulake (virtajohdossa)	2 A, mini blade -tyyppinen
Virtajohdon pituus	2 m (6,6 jalkaa)
Pariston tyyppi	Kaksi AA-paristoa (alkali, NiMH tai litium, ei mukana)
Paristonkesto	Vähintään 1 vuosi
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 0,72 dBm)
Kompassin turvaväli	60 cm (2 jalkaa)

Verkkoliitännät ja -palvelut

Wi-Fi yhdistetty laite voi käyttää seuraavia verkkoliitännöitä ja -palveluja. Nämä liitännät ja palvelut ovat oletusarvoisesti käytössä, niitä ei voi poistaa käytöstä ja niitä tarvitaan, jotta laitteisto toimii oikein.

- Garmin palvelut
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

HUOMAUTUS: kun yhdistät laitteen verkkoon, yksityiset tiedot synkronoidaan juuri lisätyn laitteen kanssa.

