

FORCE® PRO

Īpašnieka rokasgrāmata

© 2025 Garmin Ltd. vai tā meitasuzņēmumi

Visas tiesības paturētas. Saskaņā ar autortiesību likumiem šo rokasgrāmatu nedrīkst ne pilnībā, ne daļēji kopēt bez Garmin rakstiskas piekrišanas. Garmin patur tiesības veikt savu produktu izmaiņas vai uzlabojumus un mainīt šīs rokasgrāmatas saturu, par šādām izmaiņām vai uzlabojumiem nepaziņojot nevienai personai vai organizācijai. Lai saņemtu nesenākos atjauninājumus un papildinformāciju par šī produkta lietošanu, dodieties uz www.garmin.com.

Garmin®, Garmin logotips, ActiveCaptain® un Force® ir Garmin Ltd. vai tā meitasuzņēmumu preču zīmes, kas ir reģistrētas ASV un citās valstīs. Šīs preču zīmes nedrīkst lietot bez skaidri izteiktas Garmin atļaujas.

Wi-Fi® ir Wi-Fi Alliance Corporation reģistrēta preču zīme.

Saturs

Darba sākšana..... 1

Motora pārvietošana no stāvēšanas pozīcijas darbināšanas pozīcijā.....	1
Laivas elektromotora dziļuma regulēšana.....	2
Motora pārvietošana no darbināšanas režīma stāvēšanas režīmā.....	3
Drošības siksnas nostiprināšana.....	4
Ekspluatācija.....	4
Laivas elektromotora displeja panelis.....	5
Statusa indikators.....	7
Priekšgala nobīdes iestatīšana.....	7
Dzenskrūves nomaiņa.....	8

Tālvadība..... 9

Tālvadības ekrāns.....	11
Izvēlnes navigēšana.....	12
Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana.....	12
Motora ātruma regulēšana.....	12
Dzenskrūves darbināšana daļējas izmantošanas režīmā.....	13
Laivas elektromotora manuāla stūrēšana.....	13
Žestu vadība.....	13
Žestu vadības izmantošana stūrēšanai.....	13
Žestu vadības izmantošana kursa stabilizācijas pielāgošanai.....	13
Žestu vadības izmantošana, lai korigētu kursa saglabāšanas pozīciju.....	14
Bateriju ievietošana tālvadības pultī....	14
Štropes pievienošana.....	14
Tālvadības kalibrēšana.....	14
Tālvadības pults pāra savienojuma veidošana.....	15
Papildu tālvadības pults savienošana pārī.....	15

Autopilots..... 16

Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana.....	16
GPS signāla iegūšana.....	16

Autopilot atbildes korigēšana.....	17
Ātruma uzturēšana.....	17
Jūsu pozīcijas saglabāšana.....	17
Jūsu kursa saglabāšana.....	17
Funkcijas Heading Hold darbības maiņa.....	18
Navigācija.....	18
Navigācijas apturēšana un atjaunošana.....	18
Navigācijas apturēšana.....	18

Reversā vilce..... 18

Pārslēgšanās no turpgaitas uz reversās vilkmes režīmu un otrādi.....	19
--	----

Ceļa punkti..... 19

Ceļa punkta veidošana.....	19
Navigēšana uz ceļa punktu.....	19
Ceļa punkta detaļu skatīšana.....	19
Ceļa punkta nosaukuma rediģēšana....	19
Ceļa punkta dzēšana.....	20

Maršruti..... 20

Maršruta navigācija.....	20
Maršruta detaļu skatīšana.....	20
Maršruta nosaukuma rediģēšana.....	20
Maršruta dzēšana.....	20

Ceļi..... 21

Aktīvā ceļa saglabāšana.....	21
Aktīvā ceļa notīrīšana.....	21
Navigēšana uz aktīvā ceļa sākumu....	21
Navigēšana pa saglabātu ceļu.....	21
Saglabāto ceļu detaļu skatīšana.....	21
Saglabāta ceļa nosaukuma rediģēšana.....	22
Saglabātā ceļu dzēšana.....	22

Iestatījumi..... 22

Laivas elektromotora iestatījumi.....	22
Bezvadu tīkla iestatījumi.....	23
Akumulatora vadības iestatījumi.....	23
Tālvadības iestatījumi.....	23
Fona apgaismojuma iestatījumi.....	23

Mobilās ierīces savienošana ar lietotni ActiveCaptain..... 23

Pievienošana karšu ploterim.....	24
Pievienošana Garmin pulkstenim....	24
Programmatūras atjauninājumi.....	24
Programmatūras atjaunināšana, izmantojot lietotni ActiveCaptain.....	25
Kājas pedālis.....	26
Bateriju ievietošana.....	28
Kājas pedāļa pāra savienojuma veidošana.....	28
Statusa indikators.....	29
Kājas pedāļa autopilota pogu atspējošana.....	29
Apkopes nepieciešamība un grafiks.....	30
Barošanas spaiļu pārbaude un tīrīšana.....	31
Eņģu un ievadu eļļošana.....	32
Bloķēšanas mehānisma tīrīšana un ieeļļošana.....	32
Stiprinājuma sliežu pārbaude un nomaiņa.....	34
Stiprinājuma bufera pārbaude un nomaiņa.....	35
Anodu apkope.....	35
Dzenskrūves anoda apkope.....	36
Priekšgala konusa anoda apkope....	36
Vilkšanas kabeļa nomaiņa.....	37
Krāsas skrāpējumu labošana.....	37
Specifikācijas.....	38
Laivas elektromotors.....	38
Izmēri stāvēšanas režīmā.....	39
Izmantotie izmēri.....	39
Motora vilce un strāvas patēriņa informācija.....	40
Tālvadības pults.....	42
kājas pedālim.....	43
Tīkla saskarnes un pakalpojumi.....	43

Darba sākšana

BRĪDINĀJUMS

Skatiet ierīces komplektācijā iekļauto ceļvedi *Svarīga informācija par drošību un ierīci*, lai uzzinātu uz ierīci attiecināmos brīdinājumus un citu svarīgu informāciju.

Nedarbiniet motoru, kad dzenskrūve ir ārā no ūdens. Saskare ar rotējošu dzenskrūvi var radīt smagu traumu.

Neizmantojiet motoru tādās vietās, kur jūs vai citi cilvēki ūdenī var nonākt saskarē ar rotējošu dzenskrūvi, kas var radīt smagas traumas.

Jūs atbildat par savas laivas drošu un piesardzīgu darbību. Autopilota funkcijas uz laivas elektromotora ir rīks, kas uzlabo jūsu spēju vadīt laivu. Tās neatbrīvo jūs no atbildības par drošu laivas vadību. Izvairieties no navigācijas riskiem un nekad neatstājiat motora vadību bez uzraudzības.

Autopilota funkcijas mācieties izmantot mierīgos atklātos ūdeņos, kur nav risku.

Piesargieties, kad darbināt laivas elektromotoru ūdenī tādu bīstamu vietu tuvumā kā koki, sekli akmeņi, doki, krāvumi un citas laivas.

Lai izvairītos no nopietnām traumām vai nāves iestāšanās, vienmēr atvienojiet motoru no akumulatora, pirms strādājat ar dzenskrūvi, dzenskrūves piedziņas motoru, elektriskajiem savienojumiem vai elektronikas korpusiem.

UZMANĪBU

Kad darbināt laivas elektromotoru, vienmēr turiet tālvadības pultī pie sevis. Ja laivas elektromotora darbība kādā brīdī ir jāmaina vai jāaptur, lai apturētu dzenskrūves darbību, tālvadības pultī varat nospiegt  vai nospiegt kājas pedāli, vai stiprinājumā nospiegt .

Izmantojot autopilota funkcijas, esiet gatavi pēkšņai darbības apturēšanai, paātrinājumam un pagriezieniem.

Novietojot vai iedarbinot motoru, apzinieties kustīgo daļu izraisītas aizķeršanas vai saspiešanas risku, kas var izraisīt traumas.

Iedarbinot motoru vai apturot tā darbību, saglabājiat stabilu pamatu un uzmanieties no slidenām virsmām motora tuvumā. Ja motora novietošanas vai iedarbināšanas laikā pazaudēsiet pamatu, varat gūt ievainojumus.

Pēc laivas elektromotora novietošanas vienmēr jānostiprina drošības sikсна, lai novērstu motora negaidītu iedarbināšanos. Neplānota motora iedarbināšana var izraisīt miesas bojājumus un bojājumus jūsu laivai un laivas elektromotoram.

Motora pārvietošana no stāvēšanas pozīcijas darbināšanas pozīcijā

UZMANĪBU

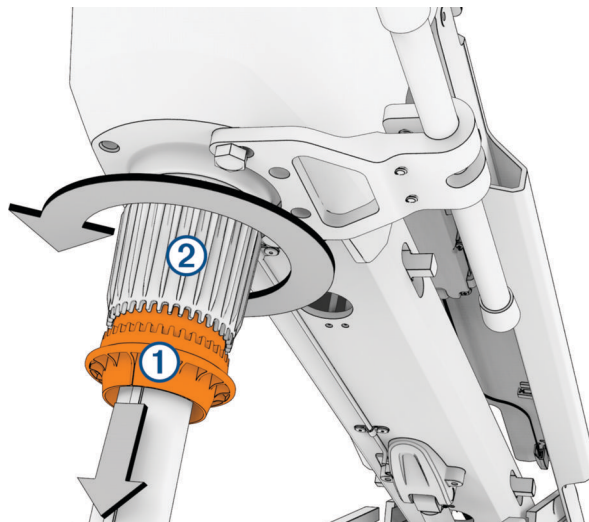
Iedarbinot motoru vai apturot tā darbību, saglabājiat stabilu pamatu un uzmanieties no slidenām virsmām motora tuvumā. Ja motora novietošanas vai iedarbināšanas laikā pazaudēsiet pamatu, varat gūt ievainojumus.

Novietojot vai iedarbinot motoru, apzinieties kustīgo daļu izraisītas aizķeršanas vai saspiešanas risku, kas var izraisīt traumas.

- 1 Atvienojiet drošības sikсну.
- 2 Velciet vilces trosi uz atpakaļ līdz galam, lai atbrīvotu fiksatoru, un turpiniet to stingri turēt.
- 3 Ar vilces trosi celiet motoru uz augšu un uz priekšu, pēc tam lēnām nolaidiet to uz leju darbināšanas pozīcijā.
- 4 Ja vajadzīgs, bīdiat uz leju uz stiprinājuma sviras, lai nofiksētu motoru darbināšanas pozīcijā.

Laivas elektromotora dziļuma regulēšana

- 1 Pārvietojiet motoru tā, lai tas atrodas pusceļā starp stāvēšanas un darbināšanas pozīciju.
- 2 Bīdīet bloķēšanas gredzenu ① uz leju, lai atbloķētu dziļuma regulēšanas apmali.



- 3 Atbrīvojiet apmali ②, lai atbloķētu vārpstu.
PIEZĪME. kad ieliktni atlaižat vaļīgi, ņemiet vērā, ka motors slīdēs uz leju.
- 4 Palieliniet vai samaziniet laivas elektromotora dziļumu.
- 5 Pievelciet ieliktni stūrēšanas sistēmas korpusa pamatnē.
- 6 Bīdīet dziļuma regulēšanas apmales fiksējošo gredzenu atpakaļ uz augšu.
- 7 Atlasiet darbību.
 - Ja darbināt laivas elektromotoru, pārvietojiet motoru pilnībā darbināšanas pozīcijā un pārbaudiet dziļumu.
 - Ja novietojat laivas elektromotoru stāvēšanai, pārvietojiet motoru stāvēšanas pozīcijā un pārliedieties, ka motors balstās uz metāla sliedēm pie priekšgala malas (*Motora pārvietošana no darbināšanas režīma stāvēšanas režīmā, 3. lappuse*).
- 8 Ja vajadzīgs, atkārtojiet šo procedūru, lai iestatītu pareizu dziļumu darbināšanas vai stāvēšanas pozīcijai.

Motora pārvietošana no darbināšanas režīma stāvēšanas režīmā

⚠ UZMANĪBU

Iedarbinot motoru vai apturot tā darbību, saglabājiet stabilu pamatu un uzmanieties no slidenām virsmām motora tuvumā. Ja motora novietošanas vai iedarbināšanas laikā pazaudēsiet pamatu, varat gūt ievainojumus. Novietojot vai iedarbinot motoru, apzinieties kustīgo daļu izraisītas aizķeršanas vai saspiešanas risku, kas var izraisīt traumas.

Pēc laivas elektromotora novietošanas vienmēr jānostiprina drošības sikсна, lai novērstu motora negaidītu iedarbināšanos. Neplānota motora iedarbināšana var izraisīt miesas bojājumus un bojājumus jūsu laivai un laivas elektromotoram.

IEVĒRĪBAI

Pirms piedziņas motora pārvietošanas stāvēšanas pozīcijā pagaidiet, līdz motors pilnībā pārstāj griezties uz vienu pusi. Ja motoru pārvietosit stāvēšanas pozīcijā, kad tas vēl griežas uz vienu pusi, varat bojāt vadības sistēmu.

- 1 Turot rokturi perpendikulāri vilkšanas kabelim, pavelciet vilkšanas kabeli, lai atbrīvotu fiksatoru un paceltu motoru no iedarbināšanas pozīcijas.

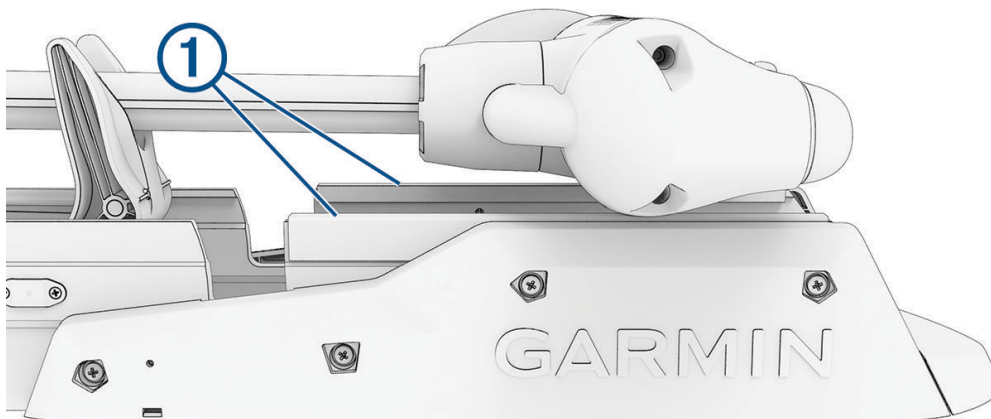
IEVĒRĪBAI

Vilkšanas laikā rokturis vienmēr jātur perpendikulāri kabelim, lai izvairītos no pārmērīga nodiluma, kas varētu sabojāt kabeli.

- 2 Ja nepieciešams, noregulējiet motora dziļumu tā, lai tas balstītos uz stiprinājuma pamatnes sliedēm ① (*Laivas elektromotora dziļuma regulēšana, 2. lappuse*).

IEVĒRĪBAI

Pārliecinieties, ka motors stingri balstās uz sliedēm, kad tas atrodas stāvēšanas pozīcijā. Ja motora dziļums būs pārāk sekls, tas var radīt spiedienu uz pneimatisko atsperi. Ja motora dziļums būs pārāk liels, tas var nokarāties no pamatnes gala. Motora novietošana, neatbalstot to uz sliedēm, bojā motoru.



- 3 Ja vajadzīgs, spiediet vadības sistēmas korpusu uz leju, lai nofiksētu to stāvēšanas pozīcijā
- 4 Nostipriniet drošības siksnu (*Drošības siksnas nostiprināšana, 4. lappuse*).

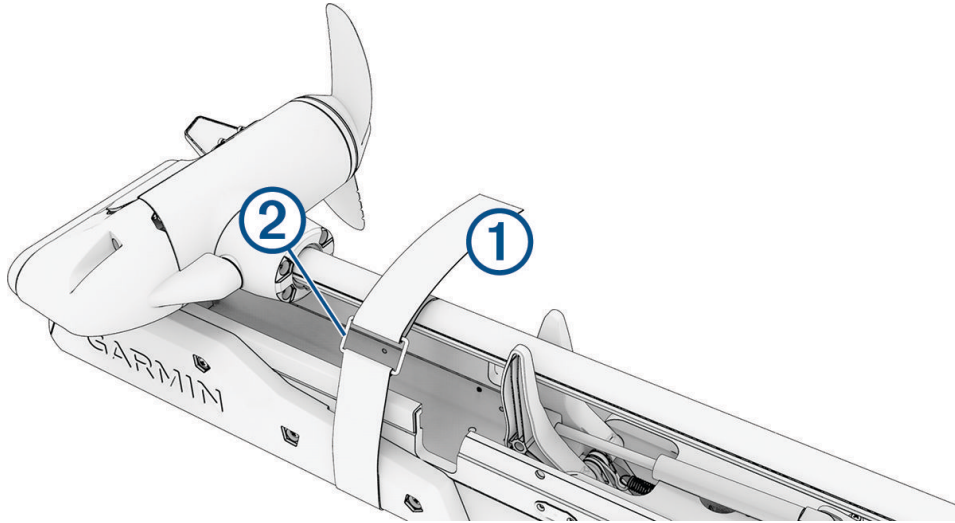
Drošības siksnas nostiprināšana

⚠ UZMANĪBU

Pēc laivas elektromotora novietošanas vienmēr jānostiprina drošības sikсна, lai novērstu motora negaidītu iedarbināšanos. Neplānota motora iedarbināšana var izraisīt miesas bojājumus un bojājumus jūsu laivai un laivas elektromotoram.

Drošības sikсна notur motoru droši uz pamatnes stāvēšanas pozīcijā un novērš nejaušu iedarbināšanu.

1 Kad motors ir stāvēšanas pozīcijā, paceliet siksnas garo galu **①** pār motora augšdaļu.



2 Izveriet siksnas galu caur sprādzi **②** tās otrā galā.

3 Velciet siksnu caur sprādzi, līdz motors ir stingri nostiprināts uz stiprinājuma.

4 Velciet siksnu prom no sprādzes un bīdiet uz leju, lai nostiprinātu siksnas otrā pusē.

Ekspluatācija

Varat darbināt visas laivas elektromotora funkcijas, izmantojot komplektā iekļauto tālvadības pultī (*Tālvadība, 9. lappuse*).

Papildus tālvadības pultij noteiktas Force Pro laivas elektromotora funkcijas varat vadīt, izmantojot jebkuru no tālāk minētajām ierīcēm:

- kājas pedālis (*Kājas pedālis, 26. lappuse*).
- Mobilā ierīce ar lietotni ActiveCaptain® (*Mobilās ierīces savienošana ar lietotni ActiveCaptain, 23. lappuse*).
- Saderīgs Garmin® karšu ploteris (*Pievienošana karšu ploterim, 24. lappuse*).
- Saderīgs Garmin pulkstenis (*Pievienošana Garmin pulkstenim, 24. lappuse*).

Informāciju par laivas elektromotora vadīšanu, izmantojot pulksteni vai karšu ploteri, skatiet attiecīgā ierīces īpašnieka rokasgrāmatā.

Laivas elektromotora displeja panelis

UZMANĪBU

Lieli metāla priekšmeti, piemēram, instrumentu kaste, motora darbības laikā jātur tālāk no displeja paneļa. Lieli metāla priekšmeti var traucēt magnētiskā kompas darbību, ietekmējot iebūvētā autopilota darbību un, iespējams, izraisot miesas bojājumus vai īpašuma bojājumus.

Displeja panelī uz laivas motora stiprinājuma vienā acu uzmetienā varat skatīt svarīgu informāciju.

PIEZĪME. displeja paneļa fona apgaismojums reaģē uz apkārtējo gaismu un automātiski kļūst vājāks naktī.



 Ātrums	Zaļa: vilces ātrums uz priekšu. Sarkana: reversās vilces ātrums. Svītru skaits norāda dzenskrūves vai kruīza kontroles ātrumu (<i>Motora ātruma regulēšana, 12. lappuse</i>). PIEZĪME. darbojoties atpakaļgaitā, motors ir skaļāks, rada mazāku vilci un ir mazāk efektīvs nekā turpgaitā.
 Laivas elektromotora akumulatora uzlādes līmenis	Zaļa: motora akumulatora uzlādes līmenis ir labs. Dzeltena: motora akumulatora uzlādes līmenis ir vidējs. Sarkana: motora akumulatora uzlādes līmenis ir zems. Mirgo sarkana: motora akumulatora uzlādes līmenis ir kritiski zems. PIEZĪME. akumulatora līmeņa indikatori ir optimizēti svina-skābes akumulatoriem un var būt neprecīzi citu veidu akumulatoriem, piemēram, litija jonu akumulatoriem.
 GPS signāla statuss	Zaļa: motoram ir labs GPS signāls. Dzeltena: motoram ir vājš GPS signāls. Sarkana: motoram nav GPS signāla.
 Motora statuss	Zaļa: motors darbojas normāli. Sarkana (deg): motora programmatūra sāk darbību. Sarkana (mirgo): sistēmas kļūda. Zila: motors ir pāra režīmā. Dzeltena: motors ir atkopšanas režīmā (programmatūras atjauninājumiem un atkopšanas procedūrām).
 Barošana	Nospiediet, lai ieslēgtu vai izslēgtu motoru. PIEZĪME. pēc noklusējuma laivas elektromotors ieslēdzas automātiski, kad saņem strāvu. Lai ieslēgtu, šī poga nav jānospiež. To var mainīt iestatījumos (<i>Laivas elektromotora iestatījumi, 22. lappuse</i>). Laivas elektromotors automātiski izslēdzas, kad tas stāvēšanas pozīcijā ir divas stundas. Kad dzenskrūve griežas, nospiediet, lai apturētu dzenskrūves darbību. Lai pārslēgtu pāra veidošanas režīmā, nospiediet trīs reizes.
 Dzenskrūves statuss	Izgaismojas, kad dzenskrūve ir aktīva (<i>Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse</i>).
 Kurša saglabāšanas statuss	Izgaismojas, kad kurša saglabāšana ir aktīva (<i>Jūsu kurša saglabāšana, 17. lappuse</i>).
 Enkura bloka statuss	Izgaismojas, kad enkura bloks ir aktīvs (<i>Jūsu pozīcijas saglabāšana, 17. lappuse</i>).

Statusa indikators

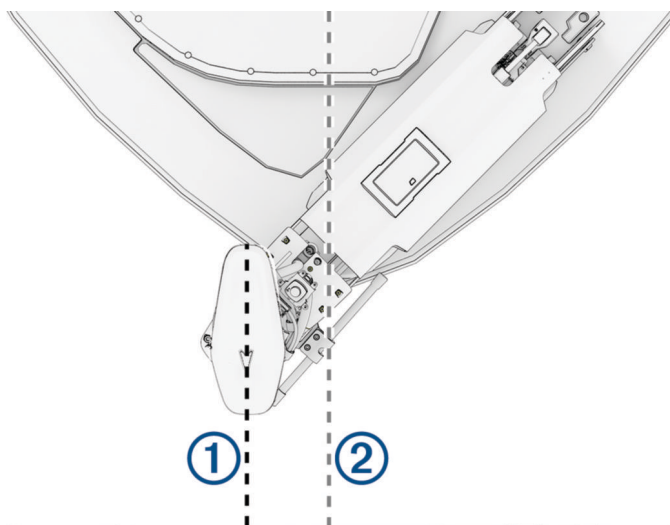
LED lampiņa  norāda motora statusu.

Zaļa	Parasta darbība
Sarkana	Deg: sistēmas sāknēšana Mirgo: sistēmas kļūda
Zila	Pāra veidošanas režīms
Dzeltena	Atkopšanas režīms (programmatūras atjauninājumiem un atkopšanas procedūrām)

Priekšgala nobīdes iestatīšana

Atkarībā no uzstādīšanas leņķa laivas elektromotors var nebūt izlīdzināts ar laivas centra līniju. Lai iegūtu labākus rezultātus, ir jāiestata priekšgala nobīde.

- 1 Izmantojot tālvadības pultī, noregulējiet laivas elektromotora leņķi ① tā, lai tas izlīdzinās ar laivas centra līniju ②, vērstu taisni uz priekšu.



- 2 Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Nospiediet  vai  priekšgala nobīdes koriģēšanai.
- 4 Nospiediet  priekšgala nobīdes iestatīšanai.
- 5 Ja vajadzīgs, atkārtojiet šo procedūru.

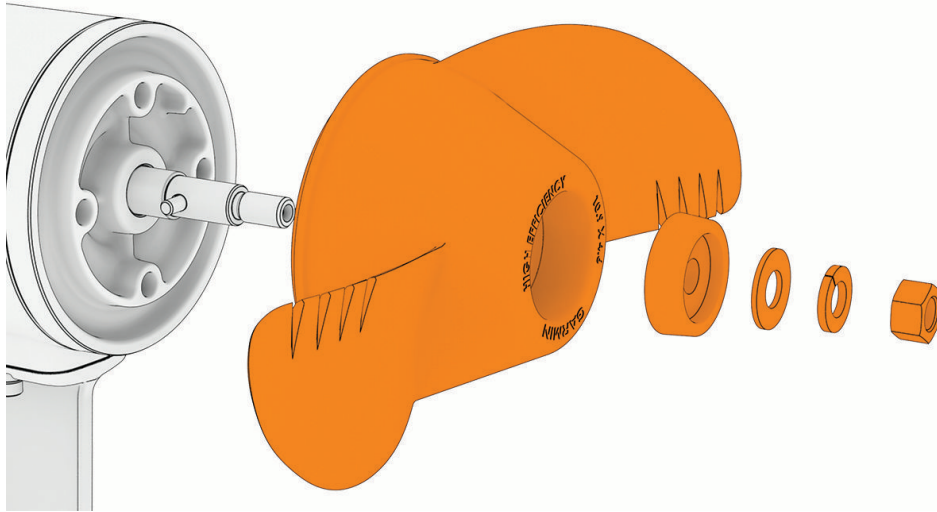
Dzenskrūves nomaiņa

BRĪDINĀJUMS

Lai izvairītos no nopietnām traumām vai nāves iestāšanās, vienmēr atvienojiet motoru no akumulatora, pirms strādājat ar dzenskrūvi.

Force Pro laivas elektromotoram ir augstas efektivitātes dzenskrūve un dzenskrūve, kas ir pasargāta no zāļu ieķeršanās. Izpildiet tālāk sniegtās darbības, mainot dzenskrūves.

- 1 Izmantojot 15 mm ($\frac{9}{16}$ in) uzgriežņu atslēgu, noskrūvējiet uzgriezni, ar kuru ir piestiprināta dzenskrūve.



- 2 Noņemiet dzenskrūvi un nolieciet malā sprostapaplāksni, plakano paplāksni un patērējamo anodu.
- 3 Pārbaudiet, ka tapa dzenskrūves motora vārpstā ir uzstādīta, un, ja nepieciešams, nomainiet to.
- 4 Uzstādiet jauno dzenskrūvi.
- 5 Novietojiet anodu, plakano paplāksni, sprostapaplāksni un uzgriezni atpakaļ uz dzenskrūves piedziņas vārpstas.
- 6 Izmantojot 15 mm ($\frac{9}{16}$ in) uzgriežņu atslēgu, pievelciet uzgriezni ar 16,27 Nm (12 lbf-ft) griezes momentu, lai nostiprinātu dzenskrūvi.

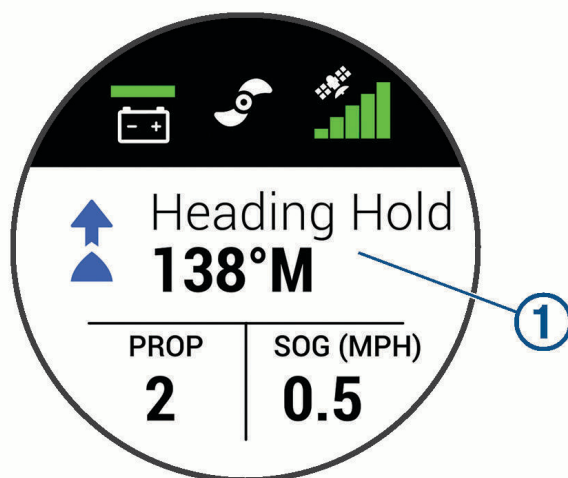
Tālvadība



Poga	Apraksts
	Turiet nospiestu, lai ieslēgtu un izslēgtu tālvadību.
	Nospiediet, lai ieslēgtu, un iestatiet kruīza kontrolei pašreizējo ātrumu attiecībā pret grunti (SOG) (<i>Ātruma uzturēšana, 17. lappuse</i>). Nospiediet vēlreiz, lai atspējotu kruīza kontroli un atgrieztos manuālā ātruma vadībā.
	Nospiediet divreiz, lai ieslēgtu dzenskrūvi, un iestatiet to pilnā ātrumā. Nospiediet vēlreiz, lai atgrieztos iepriekšējā dzenskrūves ātrumā un statusā.
	Nospiediet, lai pārslēgtu manuālā vadībā (<i>Laivas elektromotora manuāla stūrēšana, 13. lappuse</i>). Turiet nospiestu, lai vadītu, izmantojot žestus (<i>Žestu vadības izmantošana stūrēšanai, 13. lappuse</i>).
	Nospiediet vienreiz, lai ieslēgtu vai izslēgtu dzenskrūvi (<i>Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse</i>). Nospiediet divreiz, lai izslēgtu visas autopilota funkcijas (ja tādas aktivizētas), apturiet dzenskrūvi un pārslēdzieties no turpgaitas uz reverso vilci (<i>Reversā vilce, 18. lappuse</i>).
	Nospiediet, lai pārvietotos pa izvēlni (<i>Izvēlnes navigēšana, 12. lappuse</i>). Kad esat izvēlnē, nospiediet  , lai atlasītu izvēlnes vienumu, un nospiediet  , lai atgrieztos bez saglabāšanas. Enkura bloka režīmā nospiediet, lai virzītu enkura bloka pozīciju uz priekšu, atpakaļ un pa kreisi vai pa labi ar 1,5 m (5 pēdu) palielinājumu. Kad ir iestatīta kursa noturēšana vai manuāla vadība, nospiediet  un  , lai veiktu pagriezienus ar viena grāda soli, vai turiet to nospiestu, lai stūrētu ar piecu grādu soli. Nospiediet  un  , lai ātrumu mainītu pakāpeniski, vai turiet nospiestu, lai ātrumu mainītu nepārtraukti. Kad ātrums ir iestatīts uz nulli, nospiediet  , lai pārslēgtos uz atpakaļgaitu (<i>Reversā vilce, 18. lappuse</i>).
	Nospiediet, lai ieslēgtu kursa saglabāšanu. Kursa saglabāšanas funkcija izmanto laivas elektromotoru, lai saglabātu jūsu kursu attiecīgajā brīdī (<i>Jūsu kursa saglabāšana, 17. lappuse</i>). Nospiediet vēlreiz, lai izslēgtu kursa saglabāšanu, apturētu dzenskrūvi un atjaunotu manuālu vadību. Turiet nospiestu, lai iestatītu kursa saglabāšanu, pavēršot tālvadības pulti (<i>Žestu vadības izmantošana kursa stabilizācijas pielāgošanai, 13. lappuse</i>).
	Nospiediet, lai ieslēgtu enkura bloku. Enkura bloks izmanto laivas elektromotoru, lai noturētu jūs pozīcijā (<i>Jūsu pozīcijas saglabāšana, 17. lappuse</i>). Nospiediet vēlreiz, lai izslēgtu enkura bloku un atgrieztos iepriekšējā stūrēšanas režīmā. Turiet nospiestu, lai pārietu enkura bloka pozīcijā, pavēršot tālvadības pulti (<i>Žestu vadības izmantošana, lai koriģētu kursa saglabāšanas pozīciju, 14. lappuse</i>)
	Nospiediet, lai atvērtu izvēlni. Nospiediet, lai izietu no izvēlnes.
	Nospiediet, lai atzīmētu ceļa punktu.
1–4	Nospiediet, lai atvērtu pogai piešķirtā Garmin karšu plotera saīsni. ¹

¹ Ir vajadzīgs savienojums ar saderīgu Garmin karšu ploteri. Norādes skatiet karšu plotera īpašnieka rokasgrāmatā.

Tālvadības ekrāns



①	Rāda laivas elektromotora darbības statusu. Piemēram, kad izmantojat manuālu vadību, ir redzams Manual, un, kad ir aktivizēta kursa saglabāšana, ir redzams Heading Hold, kā arī kursa saglabāšanas iestatītais punkts grādos.
	Rāda laivas elektromotora akumulatora uzlādes līmeni. Zaļa: motora akumulatora uzlādes līmenis ir labs. Dzeltena: motora akumulatora uzlādes līmenis ir vidējs. Sarkana: motora akumulatora uzlādes līmenis ir zems. Mirgo sarkana: motora akumulatora uzlādes līmenis ir kritiski zems. PIEZĪME. standarta variantā bateriju uzlādes līmeņa indikators ir optimāli pielāgots svina skābes akumulatoriem (Akumulatora vadības iestatījumi, 23. lappuse). IETEIKUMS. laivas elektromotora akumulatora statusa atspoguļojumu var mainīt, lai rādītu skaitlisku spriegumu, nevis ikonu (Laivas elektromotora iestatījumi, 22. lappuse). Tālvadības pults akumulatora līmeni varat skatīt, nospiežot
	Rāda dzenskrūves statusu. Balta un rotējoša: dzenskrūve nodrošina virzību uz priekšu. Sarkana un rotējoša: dzenskrūve nodrošina virzību atpakaļgaitā.² Nerotē: dzenskrūve ir ieslēgta, bet apgriezienu skaits iestatīts uz nulli. Nav redzama: dzenskrūve ir izslēgta.
	Rāda laivas elektromotora GPS signāla stiprumu.
PROP	Rāda dzenskrūves ātruma līmeni (Motora ātruma regulēšana, 12. lappuse). Ja dzenskrūve aktīvi nodrošina reverso vilci, ātruma līmenis ir parādīts sarkanā krāsā.² PIEZĪME. ja motors izmanto kruīza kontroli, dzenskrūves ātrums netiek rādīts.
SOG	Rāda izmērīto ātrumu attiecībā pret grunti (SOG).

² Darbojoties atpakaļgaitā, motors ir skaļāks, rada mazāku vilci un ir mazāk efektīvs nekā turpgaitā.

Izvēlnes navigēšana

Izvēlnes taustiņu un bulttaustiņus varat izmantot, lai tālvadības pultī navigētu pa izvēlni.

- Lai atvērtu izvēlni, nospiediet .
- Lai pārvietotos pa dažādiem izvēlnes vienumiem, nospiediet  un .
- Lai atlasītu izvēlnes vienumu, nospiediet .
- Lai atgrieztos iepriekšējā izvēlnes vienumā, nospiediet .
- Lai izietu no izvēlnes, atkārtoti nospiediet  vai , līdz sasniedzat galveno ekrānu.

Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana

BRĪDINĀJUMS

Neizmantojiet motoru tādās vietās, kur jūs vai citi cilvēki ūdenī var nonākt saskarē ar rotējošu dzenskrūvi, kas var radīt smagas traumas.

Nedarbiniet motoru, kad dzenskrūve ir ārā no ūdens. Saskare ar rotējošu dzenskrūvi var radīt smagu traumu.

- 1 Ja vajadzīgs, nolaidiet laivas elektromotoru (*Motora pārvietošana no stāvēšanas pozīcijas darbināšanas pozīcijā, 1. lappuse*).

PIEZĪME. kad laivas elektromotors ir stāvēšanas pozīcijā, dzenskrūvi nevar iedarbināt.

- 2 Lai iedarbinātu dzenskrūvi, tālvadības pultī nospiediet .

- 3 Vēlreiz nospiediet , lai izslēgtu dzenskrūvi.

Motora ātruma regulēšana

Tālvadības pultī nospiediet  vai , lai palielinātu vai samazinātu ātrumu.

Manuālajā režīmā dzenskrūves ātrums, kas parādīts tālvadības pults ekrāna laukā PROP, attiecīgi palielinās vai samazinās.

Kruīza kontroles režīmā pašreizējais mērķa ātrums tiek rādīts laivas elektromotora tālvadības pults ekrānā, un tas attiecīgi palielinās vai samazinās.

PIEZĪME. manuālajā režīmā ātruma palielināšana vai samazināšana, izmantojot tālvadības pulti, dzenskrūvi neieslēdz automātiski. Lai ieslēgtu dzenskrūvi, ir jānospiež tālvadības pults poga .

Pārslēgšana pilnā ātrumā

- 1 Tālvadības pultī nospiediet  divreiz.

Laivas elektromotora dzenskrūve ātri palielina darbību līdz pilnam ātrumam.

- 2 Nospiediet , lai atgrieztos pie iepriekšējā dzenskrūves ātruma.

IETEIKUMS. kad dzenskrūve darbojas pilnā ātrumā, jūs tālvadības pultī varat nospiegt , lai lēnām samazinātu dzenskrūves darbības ātrumu.

Dzenskrūves darbināšana daļējas izmantošanas režīmā

Laivas elektromotoru noteiktās situācijās varat darbināt motora daļējas darbināšanas pozīcijā, piemēram, kad ir jāšķērso ar zālēm aizaugusi teritorija vai jābrauc virs nogrimušiem šķēršļiem.

- 1 Laivas elektromotoram esot darbināšanas pozīcijā, velciet vilces trosi uz augšu līdz galam, lai atbrīvotu fiksatoru, un turpiniet to stingri turēt.
- 2 Paceliet vilces trosi uz augšu un atpakaļ, lai lēnām paceltu motoru, līdz tas ir tādā pozīcijā, kas ļauj šķērsot zāles vai nogrimušo šķērslī.
Dzenskrūve pārtrauc darboties, un motors pagriežas uz sāniem.
- 3 Lai ieslēgtu dzenskrūvi, izmantojiet tālvadības pulti vai kājas pedāli un vadiet motoru, kā vajadzīgs.
PIEZĪME. ja pacelsit motoru virs pusceļa punkta, dzenskrūve drošības labad automātiski pārtrauks darbību, bet motors nepagriezīsies uz sāniem.
- 4 Kad šķērslis ir aiz muguras, lēnām nolaidiet motoru darbināšanas pozīcijā vai paceliet to stāvēšanas pozīcijā.

Pēc motora darbināšanas daļējas darbināšanas pozīcijā, iespējams, motors būs manuāli jāpagriež uz vienu pusi pirms pacelšanas stāvēšanas pozīcijā, lai tas pareizi guļ uz stiprinājuma sliedēm.

Laivas elektromotora manuāla stūrēšana

Manuālā režīmā pēc vajadzības varat regulēt laivas elektromotora darbības virzienu un ātrumu.

PIEZĪME. kad ieslēdzat laivas elektromotoru, tas pēc noklusējuma ir manuālā režīmā.

- 1 Ja nepieciešams, nospiediet .
- 2 Nospiediet  un , lai stūrētu.

ITEIKUMS. varat arī izmantot žestu vadību, lai stūrētu ([Žestu vadības izmantošana stūrēšanai, 13. lappuse](#)).

Žestu vadība

Lai mijiedarbotos ar laivas motoru, varat pavērst vai pārvietot tālvadības pulti. Lai izmantotu žestu vadību, jums ir jākalibrē kompass laivas elektromotorā ([Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse](#)) un kompass tālvadības pultī ([Tālvadības kalibrēšana, 14. lappuse](#)).

Žestu vadības izmantošana stūrēšanai

Jūs varat stūrēt motoru, izmantojot tālvadības pults norādes.

- 1 Ja vajadzīgs, iedarbiniet dzenskrūvi ([Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse](#)).
- 2 Turiet nospiešu .
- 3 Turot nospiešu , vērsiet tālvadības pulti pa kreisi vai pa labi, lai vadītu laivu pa kreisi vai pa labi.
- 4 Lai pārtrauktu stūrēt, atlaidiet .

Žestu vadības izmantošana kursa stabilizācijas pielāgošanai

Lai pielāgotu kursa stabilizāciju, jūs varat izmantot tālvadības pulti ([Jūsu kursa saglabāšana, 17. lappuse](#)).

- 1 Ja vajadzīgs, iedarbiniet dzenskrūvi ([Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse](#)).
- 2 Turiet nospiešu .
- 3 Pavērsiet tālvadības pulti tajā virzienā, kurā vēlaties pielāgot kursu.
- 4 Atlaidiet , lai iestatītu kursa virzienu.

Žestu vadības izmantošana, lai koriģētu kursa saglabāšanas pozīciju

Jūs varat pārvietot tālvadības pulti, lai koriģētu savu pozīciju, kad izmantojat enkura bloka funkciju (*Jūsu pozīcijas saglabāšana*, 17. lappuse).

- 1 Turiet nospiestu .
- 2 Pārvērsiet tālvadības pulti tajā virzienā, kurā vēlaties pārvietot savu pozīciju.
Jūsu pozīcija pārvietojas 1,5 m (5 pēdas) norādītajā virzienā.
- 3 Atlaidiet .
- 4 Atkārtojiet šo procedūru, līdz esat vajadzīgajā pozīcijā.

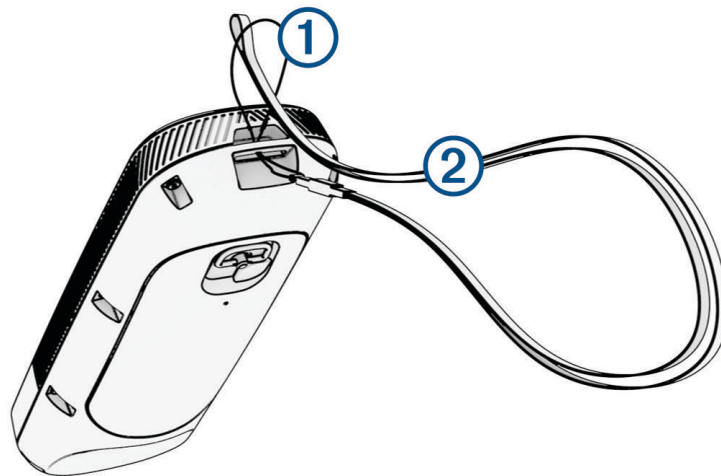
Bateriju ievietošana tālvadības pultī

Tālvadības pulsts darbojas, izmantojot divas AA baterijas (nav iekļautas komplektā). Lai nodrošinātu labākus rezultātus, izmantojiet litija baterijas.

- 1 Pagrieziet D veida gredzenu pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam un pavelciet uz augšu, lai noņemtu pārsegu.
- 2 Ievietojiet divas AA baterijas, ievērojot polaritātes norādes.
- 3 Uzlieciet atpakaļ bateriju pārsegu un pagrieziet D veida gredzenu pulksteņrādītāju kustības virzienā.

Štropes pievienošana

- 1 No tālvadības pulsts aizmugures izvietoiet ① cilpu caurs spraugu.



- 2 Otru ② cilpas galu izvelciet cauri cilpai un cieši savelciet.
- 3 Ja vajadzīgs, aplieciet saiti ap kaklu vai plaukstas locītavu, lai lietošanas laikā to droši nostiprinātu.

Tālvadības kalibrēšana

IEVĒRĪBAI

Kalibrējiet elektronisko kompasu ārpus telpām. Lai uzlabotu kursa precizitāti, nestāviet tādu objektu tuvumā, kuri ietekmē magnētiskos laukus, piemēram, transportlīdzekļu, ēku un virszemes elektropārvades līniju tuvumā.

Lai vadītu motora darbību, izmantojot žestus, kompass tālvadības pultī ir jākalibrē. Ja pēc kalibrēšanas žestu vadība nedarbojas pareizi, šo procesu varat atkārtot tik bieži, cik nepieciešams.

- 1 Atlasiet  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Atlasiet **Start** un izpildiet ekrānā redzamās norādes.

Tālvadības pults pāra savienojuma veidošana

Tālvadības pults ir savienot pārī ar laivas elektromotoru rūpnīcā. Lai to savienotu pārī vēlreiz, izpildiet šīs darbības.

- 1 Ieslēdziet laivas elektromotoru.
- 2 Trīs reizes nospiediet laivas elektromotora , lai ieslēgtu pārī savienošanas režīmu.
Laivas elektromotora  statusa gaismas diode deg zilā krāsā, kamēr tiek meklēts savienojums.
- 3 Novietojiet tālvadības pulti ne vairāk kā 1 m (3 pēdu) attālumā no laivas elektromotora.
- 4 Ieslēdziet tālvadības pulti.
- 5 Uz tālvadības pults atlasiet  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Pēc dažām sekundēm tālvadības pultī tiek rādīts Pairing Complete.

Papildu tālvadības pults savienošana pārī

Ar elektromotoru vienlaicīgi var būt savienotas līdz divām tālvadības pultīm.

Lai savienotu to pārī ar otru tālvadības pulti, jāveic tālāk minētās darbības, izmantojot pirmo savienoto tālvadības pulti.

- 1 Ieslēdziet laivas elektromotoru.
- 2 Tālvadības pultī, kas jau ir savienota pārī ar motoru, atlasiet  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Pārvietojiet papildu tālvadības pulti 1 m (3 pēdu) attālumā no laivas elektromotora displeja paneļa.
- 4 Ieslēdziet papildu tālvadības pulti.
- 5 Papildu tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Pirmajā tālvadības pultī parādās paziņojums Device Found. Pēc dažām sekundēm otrā tālvadības pultī parādās paziņojums Pairing Complete.

Autopilots

⚠ BRĪDINĀJUMS

Jūs atbildat par savas laivas drošu un piesardzīgu darbību. Autopilota funkcijas uz laivas elektromotora ir rīks, kas uzlabo jūsu spēju vadīt laivu. Tās neatbrīvo jūs no atbildības par drošu laivas vadību. Izvairieties no navigācijas riskiem un nekad neatstājiēt motora vadību bez uzraudzības.

Autopilota funkcijas mācieties izmantot mierīgos atklātos ūdeņos, kur nav risku.

⚠ UZMANĪBU

Izmantojot autopilota funkcijas, esiet gatavi pēkšņai darbības apturēšanai, paātrinājumam un pagriezieniem.

Force Pro laivas elektromotors atbalsta tādas autopilota funkcijas kā sekošana iepriekš izplānotam maršrutam, laivas kursa saglabāšana un pozīcijas saglabāšana.

Lai varētu izmantot autopilota funkcijas, jums ir jākalibrē laivas elektromotors (*Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse*). Lai aktivizētu kādu no autopilota režīmiem, jābūt pieejamam GPS signālam (*GPS signāla iegūšana, 16. lappuse*).

Varat aktivizēt katru autopilota režīmu, izmantojot komplektā iekļauto tālvadības pultī (*Tālvadība, 9. lappuse*). Varat vadīt noteiktas autopilota funkcijas, izmantojot citas saderīgās ierīces (*Ekspluatācija, 4. lappuse*).

IETEIKUMS. atsevišķos gadījumos autopilota režīmi var radīt lielāku turbulenci nekā gaidīts. Jūs varat regulēt autopilota pastiprinājuma iestatījumus, lai pielāgotu autopilota jutību konkrētiem apstākļiem (*Autopilot atbildes korigēšana, 17. lappuse*).

Force Pro atbalsta šādas autopilota funkcijas:

Kruīza kontrole: motors automātiski kontrolē dzenskrūves ātrumu, lai uzturētu mērķa ātrumu (*Ātruma uzturēšana, 17. lappuse*).

Enkura bloks: motors automātiski stūrē un darbina dzenskrūvi, lai saglabātu jūsu pozīciju (*Jūsu pozīcijas saglabāšana, 17. lappuse*).

Kursa saglabāšana: motors automātiski stūrē, lai noturētu laivu uz tā paša kursa (*Jūsu kursa saglabāšana, 17. lappuse*).

Sekošana maršrutam: motors var automātiski stūrēt un darbināt dzenskrūvi, lai virzītos līdz ceļa punktam, ceļā vai maršrutā (*Navigācija, 18. lappuse*).

Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana

Lai varētu kalibrēt laivas elektromotora kompasu, jums sākumā ir jāpārvietojas uz atklātu vietu, kur ūdens ir rāms un pietiek vietas laivas manevrēšanai apļveida kustībā.

IEVĒRĪBAI

Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana nemierīgos ūdeņos un vējainos apstākļos var negatīvi ietekmēt autopilota darbību.

1 Pārliedzinieties, ka laivas elektromotors atrodas darba pozīcijā (*Motora pārvietošana no stāvēšanas pozīcijas darbināšanas pozīcijā, 1. lappuse*).

2 Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.

3 Kad tas tiek prasīts, izpildiet ekrānā redzamās instrukcijas, lai kalibrētu kompasu.

Kompasa kalibrēšanas laikā jūs varat stūrēt laivu ar kājas pedāli, tālvadības pultī vai piekarināmo motoru.

Ja autopilota funkcija nedarbojas kā paredzēts, jums jāatkārto kalibrēšanas process.

GPS signāla iegūšana

1 Pārvietojiet laivu uz vietu, kur debesis ir brīvi redzamas.

2 Pagaidiet 30–60 sekundes, kamēr laivas elektromotors atrod satelītus.

Kad motors ir noteicis pozīciju, izmantojot GPS,  gaismas diodes indikatora lampiņa sāk nepārtraukti degt zaļā krāsā.

Autopilot atbildes korigēšana

Jūs varat regulēt autopilota pastiprinājuma iestatījumu, lai pielāgotu autopilota jutību konkrētiem apstākļiem.

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Atlasiet kādu no šīm opcijām.
 - Lai regulētu enkura bloka režīma pastiprinājumu, atlasiet **Anchor Gain**.
 - Lai regulētu autopilota pastiprinājumu navigācijas režīmiem, tostarp kursa saglabāšanas un kruīza kontroles funkcijai, atlasiet **Navigation Gain**.
- 3 Atlasiet  vai , lai palielinātu vai samazinātu pastiprinājuma vērtību.
 - Palieliniet pastiprinājuma iestatījumu, lai palielinātu autopilota reakciju. Motors daudz precīzāk kontrolēs jūsu laivu, bet vienlaikus tas var arī radīt lielāku turbulenci. Lielākas pastiprinājuma vērtības parasti ir nepieciešamas lielākām vai smagākām laivām.
 - Samaziniet pastiprinājuma iestatījumu, lai samazinātu autopilota reakciju. Motors radīs mazāku turbulenci, bet vienlaikus nespēs ļoti precīzi kontrolēt jūsu laivu.
- 4 Atlasiet , lai apstiprinātu savu izvēli.

Ātruma uzturēšana

Lai izmantotu autopilota funkcijas, ir jāveic laivas elektromotora kalibrēšana ([Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse](#)).

Kruīza kontroles funkcija ir autopilota funkcija, kas iestata un uztur noteiktu ātrumu attiecībā pret zemi, automātiski pielāgojoties straumes un vēja izmaiņām.

ITEIKUMS. papildus citiem autopilota režīmiem varat izmantot kruīza kontroli ([Autopilots, 16. lappuse](#)).

Tālvadības pultī nospiediet .

Kruīza kontrole ir iespējota pašreizējā ātrumā.

Lai izslēgtu kruīza kontroli un izslēgtu dzenskrūvi, ir jānospiež .

Jūsu pozīcijas saglabāšana

Lai izmantotu autopilota funkciju, ir jāveic laivas elektromotora kalibrēšana ([Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse](#)).

Enkura bloks izmanto GPS, lai saglabātu jūsu pozīciju, izmantojot elektromotoru.

Nospiediet .

PIEZĪME. jūs varat koriģēt enkura bloka pozīciju, nospiežot bulttaustiņu uz tālvadības pults vai izmantojot žestu vadību ([Žestu vadības izmantošana, lai koriģētu kursa saglabāšanas pozīciju, 14. lappuse](#)).

Lai atspējotu enkura bloku, vēlreiz nospiediet .

Jūsu kursa saglabāšana

Lai izmantotu autopilota funkciju, ir jāveic laivas elektromotora kalibrēšana ([Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse](#)).

Funkciju Heading Hold varat aktivizēt, lai uzturētu laivas kustību vienā un tajā pašā kompasa virzienā. Motors var automātiski pielāgot kursu, lai kompensētu tādu faktoru kā vējš un straume izraisītu dreifu.

1 Stūrējiet laivu virzienā, kurā vēlaties doties.

2 Nospiediet .

PIEZĪME. tagad varat noregulēt virzienu, nospiežot  un  vai izmantojot žestu vadību ([Žestu vadības izmantošana kursa stabilizācijas pielāgošanai, 13. lappuse](#)).

ITEIKUMS. šajā autopilota režīmā var arī uzturēt ātrumu, izmantojot kruīza kontroli ([Ātruma uzturēšana, 17. lappuse](#)).

Lai atspējotu Heading Hold un atgrieztos manuālā režīmā, jāatlasa  vai .

Funkcijas Heading Hold darbības maiņa

Pēc noklusējuma funkcijai Heading Hold ir iestatīts režīms Go To, kas var pielāgot kursu, lai kompensētu dreifu un saglabātu vienu laivas kustības virzienu. Ja vēlaties, funkciju Heading Hold varat konfigurēt, lai tā izmantotu režīmu Vessel Align, kas ignorē dreifu un vienkārši uztur laivas priekšgalu vienā virzienā.

1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Atlasiet **Vessel Align**.

Varat atlasīt Go To, lai atjaunotu funkcijas Heading Hold noklusējuma darbību.

Navigācija

Lai izmantotu autopilota funkcijas, ir jāveic laivas elektromotora kalibrēšana ([Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana, 16. lappuse](#)).

Lai stūrētu laivu uz ceļa punkta atrašanās vietu vai sekotu kursam vai ceļam, laivas elektromotors izmanto GPS.

1 Tālvadības pultī atlasiet opciju:

- Sāciet navigēt uz saglabāto ceļa punktu ([Navigēšana uz ceļa punktu, 19. lappuse](#)).
- Sāciet navigēt uz saglabāto kursu ([Maršruta navigācija, 20. lappuse](#)).
- Sāciet aktīvā ceļa atkārtotu sekošanu ([Navigēšana uz aktīvā ceļa sākumu, 21. lappuse](#)).
- Sāciet saglabātā ceļa navigēšanu ([Navigēšana pa saglabātu ceļu, 21. lappuse](#)).

PIEZĪME. jūs varat izmantot laivas elektromotoru arī, lai sekotu Auto guidance ceļiem, kad navigācija ir sākta no pievienotā karšu plotera. Plašāku informāciju skatiet karšu plotera īpašnieka rokasgrāmatā.

Navigating ir redzams tālvadības pults ekrānā, un laivas elektromotors automātiski vada laivu uz galapunktu.

2 Pielāgojiet ātrumu pēc vajadzības.

IETEIKUMS. šī autopilota režīma izmantošanas laikā ātrumu varat uzturēt, arī izmantojot kruīza kontroli ([Ātruma uzturēšana, 17. lappuse](#)).

Navigācijas apturēšana un atjaunošana

1 Navigācijas laikā tālvadības pultī atlasiet opciju:

- Lai apturētu navigāciju, turpinot kustību tajā pašā virzienā un ātrumā, atlasiet  > **Standby**.
- Lai apturētu navigāciju un iestatītu enkura bloku, atlasiet 

Navigācija tiek apturēta, un laivas motors atgriežas manuālā režīmā vai saglabā jūsu pozīciju enkura blokā.

2 Atlasiet  > **Follow Route** vai nospiediet , lai atjaunotu navigāciju.

3 Ja vajadzīgs, iedarbiniet dzenskrūvi.

Navigācijas apturēšana

Atlasiet  > **Stop Nav**.

Navigācija ir apturēta, un laivas elektromotors atgriežas manuālā režīmā.

Reversā vilce

Manuālajā režīmā jūs varat darbināt dzenskrūvi pretējā virzienā. Dzenskrūves īslaicīga darbināšana pretējā virzienā var būt noderīga dažās situācijās, piemēram, lai atpakaļgaitā izbrauktu no šaurām vietām, mazāk stūrējot ar motoru.

Tā kā laivas elektromotora dzenskrūve ir primāri izstrādāta kustībai uz priekšu, tā ir mazāk efektīva reversās vilces gadījumā, kā rezultātā motors darbojas trokšņaināk, jo īpaši pie lielākiem dzenskrūves ātrumiem, un rada lielāku turbulenci zem ūdens.

IEVĒRĪBAI

Reversā vilce ir jāizmanto uzmanīgi un ierobežoti, lai samazinātu kavitāciju un pārmērīgu dzenskrūves un tās piedziņas motora nolietojumu.

Pārslēgšanās no turpgaitas uz reversās vilkmes režīmu un otrādi

- 1 Divreiz nospiediet .

Ikona  tālvadības pults ekrānā iedegas sarkanā krāsā, kad dzenskrūve darbojas pretējā virzienā. Ja motors darbojas autopilota režīmā, tas automātiski pārslēdzas uz manuālo režīmu. Ja dzenskrūve darbojas, tā automātiski tiek apturēta.

- 2 Vēlreiz nospiediet , lai dzenskrūvi ieslēgtu.

PIEZĪME. ja tiek veikta pārslēgšanās no turpgaitas vilkmes uz reverso vilkmi un otrādi, dzenskrūves ātrumam automātiski tiek iestatīta pēdējā ātruma vērtība, ko izmantojāt attiecīgajā vilkmes režīmā.

Ceļa punkti

Ceļa punktus izmanto, lai atzīmētu atrašanās vietas, kurās varat atgriezties vēlāk. Laivas elektromotorā var saglabāt līdz pat 5000 ceļa punktus.

Kad laivas elektromotors ir savienots ar karšu ploteri, laivas elektromotorā un karšu ploterī saglabātie ceļa punkti tiek sinhronizēti.

PIEZĪME. tā kā sistēmas ir sinhronizētas, kad dzēšat ceļa punktus, atjaunojat noklusējuma iestatījumus vai dzēšat lietotāja datus, izmantojot laivas elektromotora tālvadības pulti, ceļa punkti tiek dzēsti arī no karšu plotera. Tāpat, ja dzēšat ceļa punktu no karšu plotera, tas tiek automātiski dzēsts no laivas elektromotora.

Ceļa punkta veidošana

Varat saglabāt savu pašreizējo atrašanās vietu kā izlasi.

- 1 Ja vajadzīgs, brauciet uz to atrašanās vietu, kuru vēlaties saglabāt kā ceļa punktu.
- 2 Tālvadības pultī nospiediet .

Navigēšana uz ceļa punktu

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Waypoints**.
Tiek parādīts desmit tuvāko ceļa punktu saraksts.
- 2 Atlasiet ceļa punktu.
- 3 Atlasiet **Navigate To**.
- 4 Iedarbiniet dzenskrūvi (*Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse*).
Laivas elektromotors vada laivu uz ceļa punkta atrašanās vietu (*Navigācija, 18. lappuse*).

Ceļa punkta detaļu skatīšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Waypoints**.
Tiek parādīts desmit tuvāko ceļa punktu saraksts.
- 2 Atlasiet ceļa punktu.
- 3 Atlasiet **Review**.

Ceļa punkta nosaukuma rediģēšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Waypoints**.
Tiek parādīts desmit tuvāko ceļa punktu saraksts.
- 2 Atlasiet ceļa punktu.
- 3 Atlasiet **Edit**.
- 4 Ievadiet jaunu ceļa punkta nosaukumu.

Ceļa punkta dzēšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Waypoints**.
Tiek parādīts desmit tuvāko ceļa punktu saraksts.
- 2 Atlasiet ceļa punktu.
- 3 Atlasiet **Delete**.

Maršruti

Maršruts ir tādu atrašanās vietu secība, kas ved uz galamērķi.

Kad jūs savienojat laivas elektromotoru ar karšu ploteri, karšu ploterī saglabātie maršruti tiek sinhronizēti ar maršrutiem, kuri ir saglabāti laivas elektromotorā. Maršrutu dzēšana vai rediģēšana vienā ierīcē automātiski maina citā ierīcē saglabātos maršrutus. Maršrutus varat izveidot tikai karšu ploterī.

Varat saglabāt līdz 100 maršrutu.

Maršruta navigācija

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Routes**.
Tiek parādīts desmit tuvāko maršrutu saraksts.
- 2 Atlasiet maršrutu.
- 3 Atlasiet **Navigate To**.
- 4 Atlasiet opciju:
 - Lai navigētu maršrutā no sākuma punkta, kas izmantots, izveidojot maršrutu, atlasiet **Forward**.
 - Lai navigētu maršrutā no galapunkta, kas izmantots, izveidojot maršrutu, atlasiet **Backward**.
 - Lai navigētu no jūsu pašreizējās atrašanās vietas uz maršruta sākumu un pēc tam navigētu pa maršrutu, atlasiet **From Start**.
- 5 Iedarbiniet dzenskrūvi (*[Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse](#)*).
Laivas elektromotors vada laivu pa maršrutu izraudzītajā virzienā (*[Navigācija, 18. lappuse](#)*).

Tuvojoties maršruta galapunktam, laivas elektromotors pēc noklusējuma pārslēgsies uz enkura bloka funkciju un saglabās pozīciju maršruta beigās. Šādu darbību var mainīt iestatījumos (*[Laivas elektromotora iestatījumi, 22. lappuse](#)*).

Maršruta detaļu skatīšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Routes**.
Tiek parādīts desmit tuvāko maršrutu saraksts.
- 2 Atlasiet maršrutu.
- 3 Atlasiet **Review**.

Maršruta nosaukuma rediģēšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Routes**.
Tiek parādīts desmit tuvāko maršrutu saraksts.
- 2 Atlasiet maršrutu.
- 3 Atlasiet **Edit**.
- 4 Ievadiet jaunu maršruta nosaukumu.

Maršruta dzēšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Routes**.
Tiek parādīts desmit tuvāko maršrutu saraksts.
- 2 Atlasiet maršrutu.
- 3 Atlasiet **Delete**.

Ceļi

Ceļš ir jūsu laivas veiktā ceļa ierakstīšana. Pašlaik ierakstāmo ceļu dēvē par aktīvo ceļu, un to var saglabāt. Varat saglabāt līdz 50 ceļu.

Kad jūs savienojat laivas elektromotoru ar karšu ploteri, aktīvie ceļi un karšu ploterī saglabātie aktīvie ceļi tiek sinhronizēti ar aktīvajiem ceļiem un laivas elektromotorā saglabātajiem ceļiem. Aktīvo un saglabāto ceļu pievienošana, dzēšana vai rediģēšana vienā ierīcē automātiski maina citā ierīcē aktīvos un saglabātos ceļus.

Aktīvā ceļa saglabāšana

Pašlaik ierakstāmo ceļu dēvē par aktīvo ceļu. Jūs varat saglabāt aktīvo ceļu un navigēt pa to vēlāk.

Laivas elektromotorā varat saglabāt līdz 50 ceļiem.

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktīvie ceļi tiek saglabāti ar pašreizējo datumu kā ceļa nosaukumu.

- 2 Mainiet saglabātā ceļa nosaukumu (izvēles iespēja)

Aktīvā ceļa notīrīšana

Atlasiet  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Ceļa atmiņa ir notīrīta, un aktīvā ceļa ierakstīšana turpinās.

Navigēšana uz aktīvā ceļa sākumu

Pašlaik ierakstāmo ceļu dēvē par aktīvo ceļu. No pašreizējās pozīcijas pa veikto ceļu varat navigēt atpakaļ uz aktīvā ceļa sākuma punktu.

- 1 Atlasiet  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Iedarbiniet dzenskrūvi (*[Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse](#)*).

Laivas elektromotors npa veikto ceļu vnavigē atpakaļ uz aktīvā ceļa sākuma punktu (*[Navigācija, 18. lappuse](#)*).

Navigēšana pa saglabātu ceļu

- 1 Atlasiet  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Tiek parādīts desmit tuvāko saglabāto ceļu saraksts.

- 2 Atlasiet saglabāto ceļu.

- 3 Atlasiet **Navigate To**.

- 4 Atlasiet opciju:

- Lai navigētu pa saglabāto ceļu no ceļa sākuma līdz galam, atlasiet **Forward**.
- Lai navigētu pa saglabāto ceļu no ceļa gala atpakaļ uz sākumu, atlasiet **Backward**.

- 5 Iedarbiniet dzenskrūvi (*[Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse](#)*).

Laivas elektromotors vada laivu pa saglabāto ceļu izraudzītajā virzienā (*[Navigācija, 18. lappuse](#)*).

Saglabāto ceļu detaļu skatīšana

- 1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Tiek parādīts desmit tuvāko saglabāto ceļu saraksts.

- 2 Atlasiet saglabāto ceļu.

- 3 Atlasiet **Review**.

Saglabāta ceļa nosaukuma rediģēšana

1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Tiek parādīts desmit tuvāko saglabāto ceļu saraksts.

2 Atlasiet saglabāto ceļu.

3 Atlasiet **Edit**.

4 Ievadiet jaunu saglabātā ceļa nosaukumu.

Saglabātā ceļu dzēšana

1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Tiek parādīts desmit tuvāko saglabāto ceļu saraksts.

2 Atlasiet saglabāto ceļu.

3 Atlasiet **Delete**.

Iestatījumi

Laivas elektromotora iestatījumi

Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: iestata bezvadu tīkla preferences laivas elektromotoram (*Bezvadu tīkla iestatījumi*, 23. lappuse).

Calibrate: kalibrē laivas elektromotora kompasu (*Laivas elektromotora kompasa kalibrēšana*, 16. lappuse) un iestata laivas elektromotora priekšgala nobīdi (*Priekšgala nobīdes iestatīšana*, 7. lappuse).

Units: iestata mērvienības.

Battery Management: definē iestatījumus, kas saistīti ar laivas elektromotora akumulatoru (*Akumulatora vadības iestatījumi*, 23. lappuse).

Beeper: atspējo un iespējo autopilota paziņojumu signālus.

Prop Stow Side: iestata, uz kuru laivas elektromotora pusi dzenskrūve griežas, novietojot laivas elektromotoru. Tas ir noderīgi, kad iedarbinātas dzenskrūves tuvumā jūs izvietojat citas lietas.

Auto Power On: ieslēdz laivas elektromotoru, kad pieslēdzat strāvu sistēmai.

Heading Hold: iestata kursa saglabāšanas funkcijas darbību (*Funkcijas Heading Hold darbības maiņa*, 18. lappuse).

Nav. Arrival: iestata laivas elektromotora darbību, kad jūs sasniedzat maršruta galapunktu. Iestatījumā Anchor Lock laivas elektromotors saglabā pozīciju, izmantojot enkura bloka funkciju, kad laiva sasniedz maršruta galapunktu. Iestatījumā Manual dzenskrūve izslēdzas, kad laiva sasniedz maršruta galapunktu.

UZMANĪBU

Izmantojot iestatījumu Manual iestatījumam Nav. Arrival, jums ir jābūt gatavam pārņemt laivas vadību.

Anchor Gain: iestata autopilota atbildes līmeni enkura bloķēšanas režīmā (*Autopilot atbildes koriģēšana*, 17. lappuse).

Navigation Gain: iestata autopilota atbildes līmeni cito autopilota režīmos (*Autopilot atbildes koriģēšana*, 17. lappuse).

Clear User Data: dzēš visus saglabātos ceļa punktus, maršrutus, ceļus un jūsu aktīvo ceļu.

PIEZĪME. ja jums ir savienojums ar karšu ploteri, šī atlase notīra lietotāja datus gan no laivas elektromotora, gan savienojumā esošā karšu plotera.

Restore Defaults: atiestata laivas elektromotora iestatījumus rūpnīcas noklusējuma vērtībās.

PIEZĪME. noklusējuma iestatījumu atjaunošana nedzēš lietotāja datus no laivas elektromotora vai savienotā karšu plotera.

Clear Diagnostics: dzēš sistēmas ģenerētos datus, kas tiek glabāti laivas elektromotorā problēmu novēršanas vajadzībām.

Bezvadu tīkla iestatījumi

Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

PIEZĪME. aktīvais režīms Wi-Fi® ir redzams ekrāna augšdaļā.

Mode: iestata režīmu Wi-Fi. Jūs varat izslēgt Wi-Fi tehnoloģiju, pievienoties karšu plotera tīklam vai izveidot bezvadu piekļuves punktu, lai izmantotu lietotni ActiveCaptain (*Mobilās ierīces savienošana ar lietotni ActiveCaptain*, 23. lappuse).

Setup > Name: iestata bezvadu piekļuves punkta nosaukumu laivas elektromotorā (tikai režīmā ActiveCaptain).

Setup > Password: iestata bezvadu piekļuves punkta paroli laivas elektromotorā (tikai režīmā ActiveCaptain).

Akumulatora vadības iestatījumi

Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: maina laivas elektromotora akumulatora indikatoru no ikonas uz vai nu ikonu, vai skaitlisku vērtību.

Battery Setup: iestata to, kāda tipa akumulators ir savienots ar elektromotoru, kas palīdz aprēķināt ziņoto akumulatora statusu.

Tālvadības iestatījumi

Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: koriģē fona apgaismojuma iestatījumus. (*Fona apgaismojuma iestatījumi*, 23. lappuse)

Beeper: iestata skaņas signālu taustiņu piespiešanai un brīdinājumiem.

Auto Power Off: iestata laika periodu, pirms tālvadība automātiski izslēdzas.

Calibrate: kalibrē tālvadību žestu vadītām funkcijām (*Tālvadības kalibrēšana*, 14. lappuse).

Pairing: veido tālvadības pults pāra savienojumu ar laivas elektromotoru (*Tālvadības pults pāra savienojuma veidošana*, 15. lappuse).

Language: iestata ekrāna teksta valodu.

Restore Defaults: atiestata tālvadības pultī rūpnīcas noklusējuma iestatījumus. Šī darbība atjauno noklusējuma konfigurācijas iestatījumus tālvadības pultī, bet nenovērst saglabātos lietotāja datus.

Fona apgaismojuma iestatījumi

Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: iestata fona apgaismojuma ieslēgšanu, kad taustiņš ir nospiests.

Alarms: iestata fona apgaismojuma ieslēgšanu, kad tālvadības pultī atskan brīdinājums.

Timeout: iestata laika periodu, pirms fona apgaismojums tiek izslēgts.

Brightness: iestata fona apgaismojuma spilgtuma līmeni.

Mobilās ierīces savienošana ar lietotni ActiveCaptain

Jūs varat pievienot mobilo ierīci laivas elektromotoram, izmantojot lietotni ActiveCaptain. Lietotne nodrošina ātru un vienkāršu veidu, kā darbināt laivas elektromotoru un atjaunināt ierīces programmatūru.

1 Tālvadības pultī atlasiet  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.

2 Ievadiet šā tīkla nosaukumu un paroli.

3 No savas mobilās ierīces lietotņu veikala instalējiet un atveriet lietotni ActiveCaptain.

4 Pārvietojiet mobilo ierīci laivas elektromotora tuvumā.

5 Savas mobilās ierīces iestatījumos atveriet Wi-Fi savienojumu lapu un izveidojiet savienojumu ar laivas elektromotoru, izmantojot nosaukumu un paroli, kuru ievadījāt iepriekšējā darbībā.

Pievienošana karšu ploterim

Lai izveidotu savienojumu ar laivas motoru, jūsu saderīgajā Garmin karšu ploterī ir jābūt instalētai jaunākajai programmatūras versijai.

PIEZĪME. varat pārbaudīt saderīgo Garmin ierīču sarakstu vietnē garmin.com/force_pro/compatible, lai nodrošinātu, ka jūsu karšu ploteris atbalsta laivas elektromotoru.

Jūs varat savienot laivas elektromotoru bezvadu savienojumā ar saderīgu Garmin karšu ploteri. Kad izveidojat savienojumu ar saderīgu karšu ploteri, jūs varat kontrolēt laivas elektromotoru no karšu plotera.

1 Ieslēdziet karšu ploteri un laivas elektromotoru.

2 Pārliecinieties, ka karšu ploteris vieso bezvadu tīklu.

PIEZĪME. ja jums ir uzstādīti vairāki karšu ploteri, tikai viens no tiem ir bezvadu tīkla resursvietne. Plašāku informāciju sk. karšu plotera īpašnieka rokasgrāmatā.

3 Karšu ploterī atlasiet **Iestatījumi > Sakari > Bezvadu ierīces > Garmin laivu elektromotors > Sākt**.

4 Laivas elektromotora displeja panelī trīs reizes nospiediet , lai pārietu pāra savienojuma veidošanas režīmā.

Laivas elektromotoram iedegas  gaismas diodes indikatora lampiņa, un tā nepārtraukti deg zilā krāsā, kamēr tiek veidots savienojums ar karšu ploteri, un maina krāsu uz zaļu, kad savienojums ir izveidots.

Kad savienojums ir sekmīgi izveidots, karšu ploterī ir redzams apstiprinājuma ziņojums.

5 Pēc karšu plotera un laivas elektromotora savienojuma sekmīgas izveidošanas iespējojiet laivas elektromotora joslu karšu ploterī, lai vadītu motoru.

Lai pabeigtu izpildīt darbības norādes, sk. jaunāko karšu plotera īpašnieka rokasgrāmatas versiju.

Pievienošana Garmin pulkstenim

Jūs varat pievienot laivas elektromotoru bezvadu režīmā saderīgam Garmin pulkstenim un kontrolēt šo motoru, izmantojot lietotni Trolling Motor pulkstenī.

PIEZĪME. varat pārbaudīt saderīgo Garmin ierīču sarakstu vietnē garmin.com/force_pro/compatible, lai nodrošinātu, ka jūsu pulkstenis atbalsta laivas elektromotoru.

Kad laivas elektromotoru pirmo reizi savienojat ar pulksteni, jums starp pulksteni un motoru ir jāizveido pāra savienojums. Pēc pāra savienojuma izveides, pulkstenis automātiski savienojas ar motoru, kad motors ir iedarbināts un atrodas darbības rādiusā.

1 Pārliecinieties, ka laivas elektromotors ir ieslēgts un ka tālvadība ir ar to savienota.

2 Novietojiet saderīgo Garmin pulksteni 3 m (10 pēdu) attālumā no laivas elektromotora.

3 Pulkstenī turiet nospiestu **MENU**.

4 Atlasiet **Sensori un piederumi > Pievienot jaunu > Trolling Motor**.

5 Laivas elektromotora displeja panelī trīs reizes nospiediet , lai pārietu pāra savienojuma veidošanas režīmā.

 laivas elektromotora displejā deg zilā krāsā, kad tas meklē savienojumu, un iedegas zaļā krāsā, kad savienojums ir sekmīgi izveidots.

6 Apstipriniet pāra savienojuma izveides kodu, kas redzams pulkstenī un savienotajā tālvadības pultī.

Varat nospiegt START un aktivitāšu un lietotņu sarakstā atlasīt Trolling Motor, lai atvērtu laivas elektromotora vadību.

Programmatūras atjauninājumi

Jūs varat apmeklēt vietni garmin.com/support/software/marine/, lai iegūtu vairāk informācijas par jaunākajiem jūsu Garmin jūras ierīču programmatūras atjauninājumiem.

Programmatūras atjaunināšana, izmantojot lietotni ActiveCaptain

Jūs varat doties uz vietni garmin.com/videos/trolling_motor_update/ un noskatīties video, kas palīdzēs jums programmatūras atjaunināšanas procesā.

IEVĒRĪBAI

Programmatūras atjauninājumiem var būt vajadzīga lietotne, lai lejupielādētu lielus failus. Piemērojami interneta pakalpojuma sniedzēja noteiktie datu ierobežojumi vai maksas. Lai iegūtu papildu informāciju par datu ierobežojumiem vai maksām, sazinieties ar savu interneta pakalpojuma sniedzēju.

Instalēšanas process ilgs vairākas minūtes.

PIEZĪME. lai atjauninātu laivas elektromotoru, mobilā ierīce ir jāsavieno tieši ar laivas elektromotora īpašo Wi-Fi tīklu, izmantojot lietotni ActiveCaptain.

1 Ja vajadzīgs, iestatiet laivas elektromotoru lietošanai, izmantojot lietotni ActiveCaptain (*Mobilās ierīces savienošana ar lietotni ActiveCaptain, 23. lappuse*).

2 Pievienojiet mobilo ierīci pie laivas elektromotora īpašā Wi-Fi tīkla.

Savienojums ar laivas elektromotora Wi-Fi tīklu nodrošina lietotnei vajadzīgo informāciju, lai lejupielādētu attiecīgos atjauninājuma failus.

3 Atveriet lietotni ActiveCaptain.

4 Atvienojiet mobilo ierīci no laivas elektromotora īpašā Wi-Fi tīkla.

5 Savienojiet mobilo ierīci ar internetu.

6 Lietotnē ActiveCaptain atlasiet **Manas jūras ierīces > Lejupielādēt**.

PIEZĪME. opcija atjauninājuma lejupielādei ir redzama vienīgi, ja ierīcei ir pieejams programmatūras atjauninājums.

Lietotne ActiveCaptain lejupielādē atjauninājumu mobilajā ierīcē.

7 Atkārtoti pievienojiet mobilo ierīci pie laivas elektromotora īpašā Wi-Fi tīkla.

Atjauninājums tiek pārsūtīts uz laivas elektromotoru. Procesa pabeigšana var ilgt līdz 30 minūtēm. Motora ātruma indikatora lampiņas laivas elektromotora displeja panelī sāk mirgot, kas norāda, ka programmatūra tiek atjaunināta.

PIEZĪME. ja pārsūtīšana ir pabeigta, bet lampiņas laivas elektromotora displeja panelī nesāk mirgot, laivas elektromotors ir jāizslēdz un atkal jāieslēdz, lai veiktu atjaunināšanu.

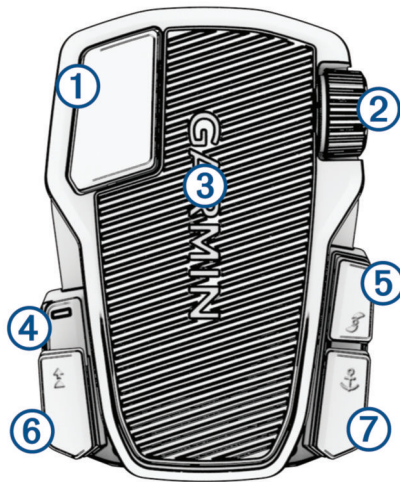
8 Pārliecinieties, vai tālvadības pults ir ieslēgta un savienojumā.

Kad laivas elektromotora programmatūras atjaunināšana ir pabeigta, ja tālvadības pults ir pieejama, ātruma rādītājs deg mirgojot, un tālvadības pultī sākas laika atpakaļskaitīšana. Atpakaļskaitīšanas beigās tālvadības pultī redzams , līdz tā pabeidz atjaunināšanas procesu. Procesa pabeigšana var ilgt līdz 5 minūtēm.

9 Pārliecinieties, vai kājas pedālis ir ieslēgts un savienojumā.

Kad laivas elektromotora programmatūras atjaunināšana ir pabeigta, ja kājas pedālis ir pieejams, indikatora lampiņa uz kājas pedāļa deg purpursarkanā krāsā, līdz atjaunināšanas process ir pabeigts. Kad indikatora lampiņa nodziest, atjaunināšana ir pabeigta.

Kājas pedālis

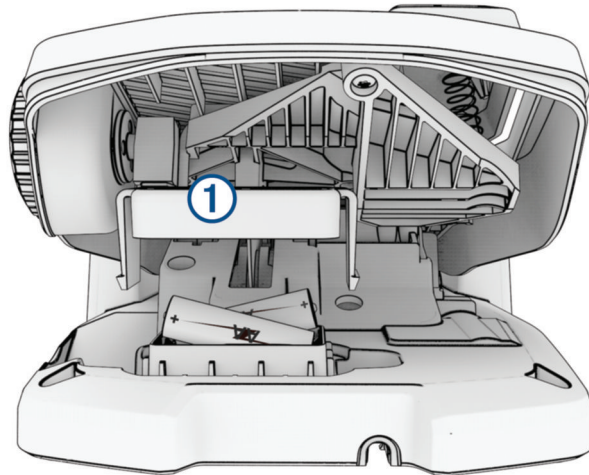


	Tūlītēja dzenskrūves vadība	Turiet nospiestu, lai ieslēgtu dzenskrūvi iestatītajā ātrumā. Atlaidiet, lai izslēgtu dzenskrūvi.
	Ātruma maiņas ripa	Grieziet ripu prom no sevis, lai palielinātu dzenskrūves ātrumu vai kruīza kontroles ātrumu. Grieziet ripu savā virzienā, lai samazinātu dzenskrūves ātrumu vai kruīza kontroles ātrumu. PIEZĪME. kad enkura bloks ir aktivizēts, ātruma ripa nav aktīva.
	Stūrēšanas pedālis	Nospiediet pedāli ar kāju pirkstiem, lai ieslēgtu motoru darbībai pulksteņrādītāju kustības virzienā. Nospiediet pedāli ar papēdi, lai ieslēgtu motoru darbībai pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam. PIEZĪME. kad ir aktīvs enkura bloks vai kursa saglabāšana vai jūs sekojat kursam, sasveriet pedāli vai nospiediet pogu, lai atjaunotu manuālu vadību ar iepriekšējo dzenskrūves ātrumu.
	Statusa gaismas diode	Rāda laivas kājas pedāļa statusu (<i>Statusa indikators, 29. lappuse</i>).
	Pastāvīga dzenskrūves vadība	Nospiediet vienreiz, lai ieslēgtu vai izslēgtu dzenskrūvi (<i>Dzenskrūves iedarbināšana un izslēgšana, 12. lappuse</i>). Nospiediet divreiz, lai izslēgtu visas autopilota funkcijas (ja tādas aktivizētas), apturiet dzenskrūvi un pārslēdzieties no turpgaitas uz reverso vilci (<i>Reversā vilce, 18. lappuse</i>).
	Kursa saglabāšana	Nospiediet vienreiz, lai iestatītu un uzturētu aktuālo kursu (<i>Jūsu kursa saglabāšana, 17. lappuse</i>). Nospiediet vēlreiz, lai izslēgtu kursa saglabāšanu, apturētu dzenskrūvi un atjaunotu manuālu vadību. Nospiediet divreiz, lai izslēgtu visas autopilota funkcijas (ja tādas aktivizētas), apturiet dzenskrūvi un pārslēdzieties no turpgaitas uz reverso vilci (<i>Reversā vilce, 18. lappuse</i>). IETEIKUMS. šo pogu var atspējot, nospiežot to sešas reizes. Varat to nospiegt sešas reizes, lai to atkal iespējotu.
	Enkura bloks	Nospiediet, lai ieslēgtu enkura bloku. Enkura bloks izmanto laivas elektromotoru, lai noturētu jūs pozīcijā (<i>Jūsu pozīcijas saglabāšana, 17. lappuse</i>). Nospiediet vēlreiz, lai izslēgtu enkura bloku un atgrieztos iepriekšējā stūrēšanas režīmā. IETEIKUMS. šo pogu var atspējot, nospiežot to sešas reizes. Varat to nospiegt sešas reizes, lai to atkal iespējotu.

Bateriju ievietošana

Kājas pedāli var darbināt, izmantojot divas AA sārma, NiMH vai litija baterijas (nav iekļautas komplektā). Lai nodrošinātu labākus rezultātus, izmantojiet litija baterijas.

- 1 Paceliet kājas pedāļa priekšdaļu uz augšu iespējami tālu.
- 2 Satveriet bateriju pārsegu aiz sāniem ① un velciet, lai noņemtu to.



- 3 Ievietojiet divas AA baterijas, ievērojot polaritātes norādes.
- 4 Uzlieciet bateriju pārsegu virs baterijām un spiediet uz leju, līdz abas malas iegulst vietā.

Kājas pedāļa pāra savienojuma veidošana

Kājas pedāļa un laivas elektromotora pāra savienojums jau ir izveidots rūpnīcā, taču var gadīties, ka jums nākas vēlreiz veidot to pāra savienojumu, ja tas ir zaudēts.

- 1 Ieslēdziet laivas elektromotoru.
- 2 Laivas elektromotora displeja panelī trīs reizes nospiediet , lai pārietu pāra savienojuma veidošanas režīmā.

Kamēr tiek meklēts savienojums, laivas elektromotora displeja panelī zilā krāsā iedegas .

- 3 Pārvietojiet kājas pedāli 1 m (3 pēdu) attālumā no laivas elektromotora displeja paneļa.
- 4 Pievienojiet kājas pedāli elektrobarošanai, izmantojot strāvas kabeli, vai ievietojiet baterijas, lai to ieslēgtu.
- 5 30 sekunžu laikā pēc kājas pedāļa ieslēgšanas turiet nospiestu  līdz statusa LED lampiņa uz kājas pedāļa iedegas zilā krāsā.
- 6 Atlaidiet .

Statusa LED lampiņa uz kājas pedāļa iedegas zilā krāsā, kamēr tiek meklēts savienojums, pēc tam nodziest, kad pāra savienojums ar laivas elektromotoru ir sekmīgi izveidots.

Kad savienojums ir sekmīgi izveidots,  laivas elektromotora displeja panelī mainās uz zaļu krāsu.

Statusa indikators

LED lampiņa uz kājas pedāļa norāda kājas pedāļa statusu.

Deg zaļa	Kājas pedālis ir ieslēgts.
Deg un mirgo zila	Kājas pedālis veido pāra savienojumu. LED lampiņa nodziest, kad tā izveido savienojumu ar laivas elektromotoru vai pāra savienojuma veidošanas laiks beidzas, neizveidojot savienojumu.
Mirgo zaļa, kad ir nospiesta poga	Kājas pedālis ir savienojumā ar laivas elektromotoru un sūta attiecīgās nospiestās pogas komandu.
Mirgo sarkana, kad ir nospiesta poga	Kājas pedālis nav savienojumā ar laivas elektromotoru.
Izslēgtas	LED lampiņa nodziest, kad pedālis ir savienojumā ar laivas elektromotoru un nesūta komandas. Tas pagarina akumulatora darbības laiku.

Kājas pedāļa autopilota pogu atspējošana

Pirms jūs varat deaktivizēt vai atkal aktivizēt kājas pedāļa autopilota pogas, jums ir jāpārlicinās, ka kājas pedālim ir nodrošināta barošana.

Jūs varat atsevišķi deaktivizēt kājas pedāļa kursa saglabāšanas pogu (⬆️) un enkura bloķēšanas pogu (⚓), lai novērstu to nejaušu nospiešanu.

Ātri nospiediet šo pogu sešas reizes, lai to deaktivizētu.

Statusa gaismas diode vienu sekundi deg sarkanā krāsā, kas norāda, ka poga ir deaktivizēta.

IETEIKUMS. lai vēlreiz aktivizētu šo pogu, ātri nospiediet to sešas reizes. Statusa gaismas diode vienu sekundi deg zaļā krāsā, kas norāda, ka poga ir aktivizēta.

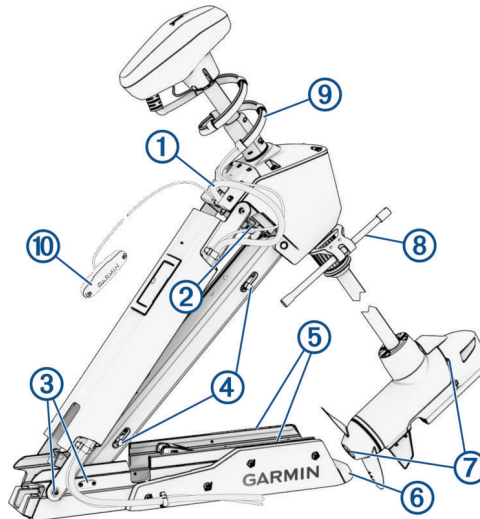
Apkopes nepieciešamība un grafiks

IEVĒRĪBAI

Pēc motora lietošanas sālsūdenī vai iesālā ūdenī viss motors ir jānoskalo ar saldūdeni un ar mīkstu drānu jāuzklāj smidzināms ūdens bāzes silikona līdzeklis. Jāizvairās no ūdens strūklu izsmidzināšanas uz vārpstas vāciņa, lai novērstu ūdens iekļūšanu, kas var izraisīt produkta bojājumus.

Lai saglabātu garantiju, jums ir jāveic kārtējās plānotās apkopes darbi, kad sagatavojat motoru sezonai. Ja motoru transportējat sausā un putekļainā vidē, piemēram, pa grants vai zemes ceļiem, šīs darbības nepieciešamības gadījumā jāatkārto sezonas laikā.

Apkopes instrukcijas un informāciju par rezerves daļām skatiet *Operatīvajā apkopes rokasgrāmatā* vietnē garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Pārbaudiet, vai barošanas kabelis ① nav nodilis, un, ja nepieciešams, nomainiet to.³
- Pārbaudiet un notīriet strāvas spaiļus un vajadzības gadījumā pievelciet uzgriežņus ② (*Barošanas spaiļu pārbaude un tīrīšana, 31. lappuse*).
- Ieeļļojiet eņģes un bukses ③ (*Eņģu un ievadu eļļošana, 32. lappuse*).
- Notīriet un ieeļļojiet uzliktni un izspiediet fiksatora mehānismu ④ (*Bloķēšanas mehānisma tīrīšana un ieeļļošana, 32. lappuse*).
- Pārbaudiet stiprinājuma sliedes ⑤ un, ja nepieciešams, nomainiet tās (*Stiprinājuma sliežu pārbaude un nomaiņa, 34. lappuse*).
- Pārbaudiet stiprinājuma buferi ⑥ un, ja nepieciešams, nomainiet to (*Stiprinājuma bufera pārbaude un nomaiņa, 35. lappuse*).
- Notīriet vai nomainiet anodus dzenskrūves piedziņas motorā ⑦ (*Anodu apkope, 35. lappuse*).
- Ja tie ir uzstādīti, pārbaudiet, vai stabilizatora ⑧ galos esošie gumijas aizbīdņi nav nodiluši, un, ja nepieciešams, nomainiet tos.
- Pārbaudiet, vai spoles kabelis ⑨ nav nodilis, un, ja nepieciešams, nomainiet to.³
- Pārbaudiet, vai vilkšanas kabelis un rokturis ⑩ nav nodilis, un, ja nepieciešams, nomainiet to (*Vilkšanas kabeļa nomaiņa, 37. lappuse*).

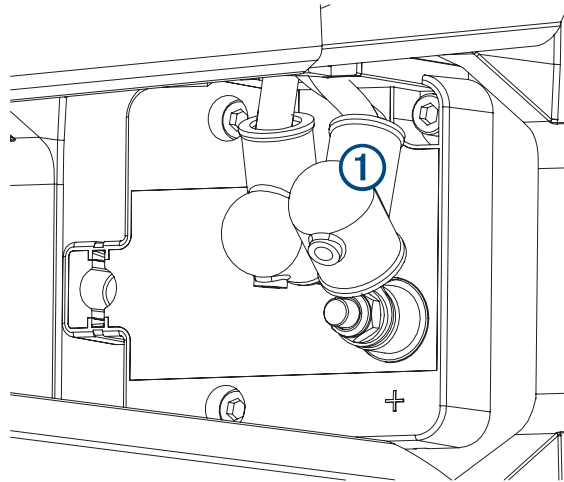
³ Nomainīšanas instrukcijas skatiet *Operatīvajā apkopes rokasgrāmatā* vietnē garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Barošanas spaiļu pārbaude un tīrīšana

⚠ BRĪDINĀJUMS

Lai izvairītos no nopietnām traumām vai nāves iestāšanās, vienmēr atvienojiet motoru no akumulatora, pirms strādājat ar dzenskrūvi, dzenskrūves piedziņas motoru, elektriskajiem savienojumiem vai elektronikas korpusiem.

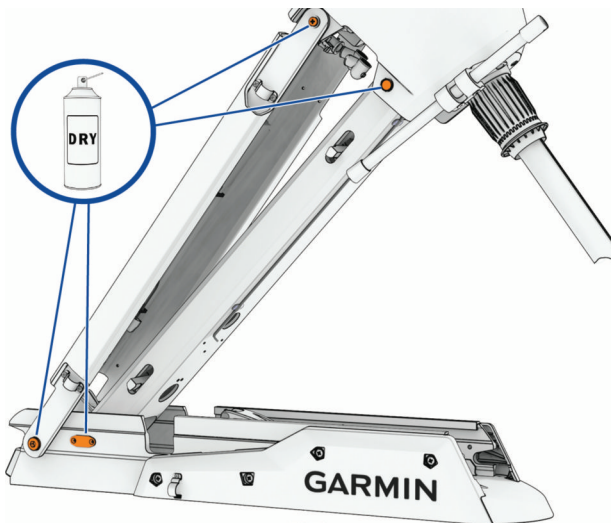
- 1 Motoram atrodoties darba stāvoklī, velciet gumijas vairokus prom no pozitīvās un negatīvās barošanas spaiļes ①.



- 2 Pārbaudiet, vai spaiļu uzgriežņi ir cieši un vai gredzenveida spaiļes nekustās.
- 3 Ja nepieciešams, izmantojiet momentatslēgu un 10 mm uzgali, lai pārļiecinātos, vai uzgriežņi ir pievilkti līdz 4 N-m (36 lbf-in).
- 4 Ja nepieciešams, notīriet koroziju no spailēm, izmantojot stiepļu suku.
PIEZĪME. lielas korozijas gadījumā, lai barošanas kabelus notīrītu efektīvi, tos var būt nepieciešams noņemt. Skatiet *Force Pro laivas elektromotora operatīvās apkopes rokasgrāmatu* vietnē garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor, lai iegūtu detalizētas instrukcijas par barošanas kabelu atvienošanas un noņemšanu no motora.
- 5 Pārklājiet savienojumus ar dielektrisku smērvielu.
- 6 Cieši uzstādiet gumijas vairokus atpakaļ uz barošanas spailēm.

Eņģu un ievadu eļļošana

1 Uzklājiet nelipīgu, sausas plēves smērvielu katrā eņģes punktā, tostarp vietā starp kustīgajām daļām.



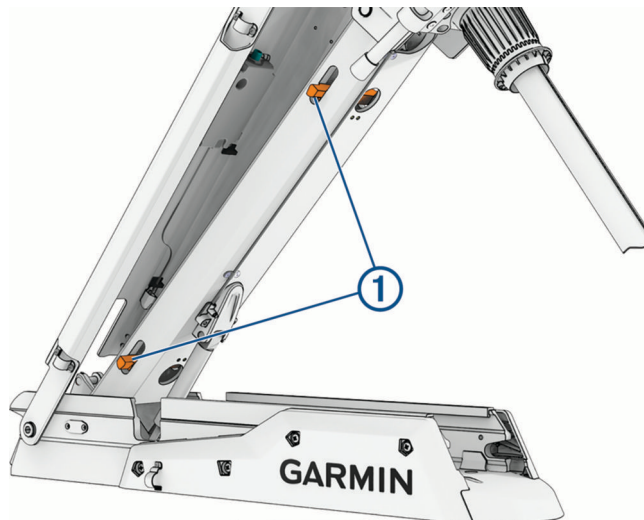
- 2 Pārvietojiet motoru no pacelta stāvokļa uz darba stāvokli un atpakaļ vairākas reizes, lai izplatītu smērvielu.
- 3 Ja nepieciešams, uzklājiet vēl smērvielas un atkārtoti veiciet iepriekšējo darbību.
- 4 Ļaujiet smērvielai nožūt saskaņā ar ražotāja instrukcijām.

Bloķēšanas mehānisma tīrīšana un ieeļļošana

⚠ UZMANĪBU

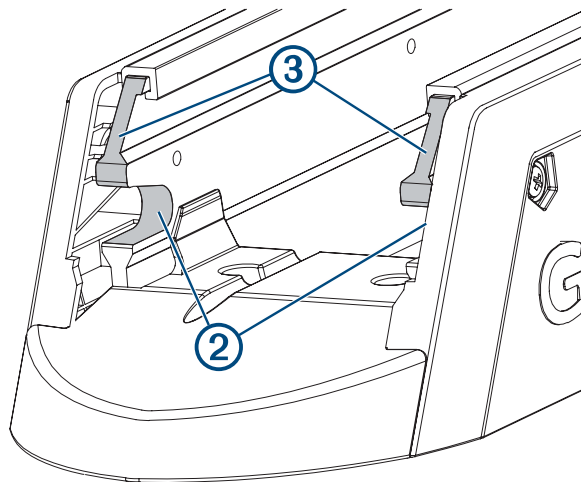
Šo procedūru vislabāk var veikt, kad motors atrodas pozīcijā pa vidu starp stāvēšanas un darbināšanas pozīcijām. Šajā pozīcijā motors nav nostiprināts, tādēļ jums tas būtu jāatbalsta, kā arī jārikojas ļoti uzmanīgi, lai novērstu roku vai pirkstu iespiešanu vai saspiešanu.

- 1 Novietojiet motoru pozīcijā starp stāvēšanas un darbināšanas pozīcijām, lai pamatne būtu vērsta vertikāli un jūs varētu piekļūt abiem bloķēšanas mehānismiem ①.

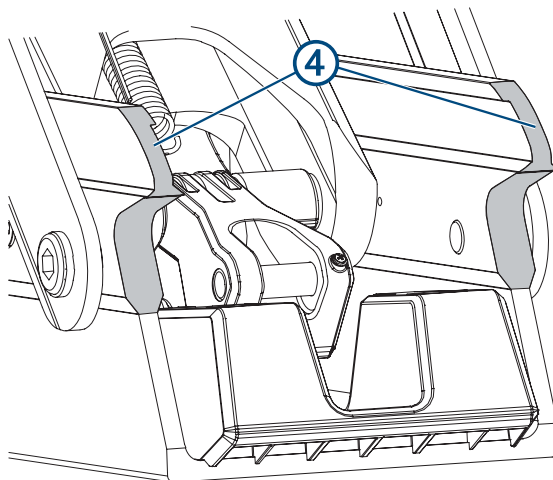


- 2 Atbalstiet motora svaru, lai tas nevarētu apgāzties un saspiest jūsu rokas vai pirkstus.
- 3 Notīriet visus gružus, netīrumus un uzkrājušos atlikumus no bloķēšanas mehānismu kanāliem.
- 4 Uzklājiet sintētisku vai jūrniecībā izmantojamu, universālu smērvielu uz bloķēšanas mehānismiem un kanāliem.
- 5 Vairākas reizes pavelciet un atbrīvojiet vilkšanas kabeli, lai pārvietotu mehānismus pa kanāliem un izkļiedētu smērvielu.

- 6 Ja nepieciešams, uzklājiet vēl smērvielas un atkārtoti veiciet iepriekšējo darbību.
- 7 Notīriet visus grūžus, netīrumus un uzkrājušos atlikumus no stiprinājuma pamatnes priekšpusē esošajiem fiksatoru nostiprināšanas elementiem ②.



- 8 Uzklājiet sintētisku vai jūrniecībā izmantojamu, universālu smērvielu uz stiprinājuma pamatnes priekšpusē esošajiem fiksatoru nostiprināšanas elementiem ③, lai bloķēšanas mehānismus varētu vienkārši iebīdīt nostiprināšanas elementos.
- 9 Atkārtojiet divas iepriekš norādītās darbības fiksatoru nostiprināšanas elementiem stiprinājuma pamatnes ④ aizmugurē.

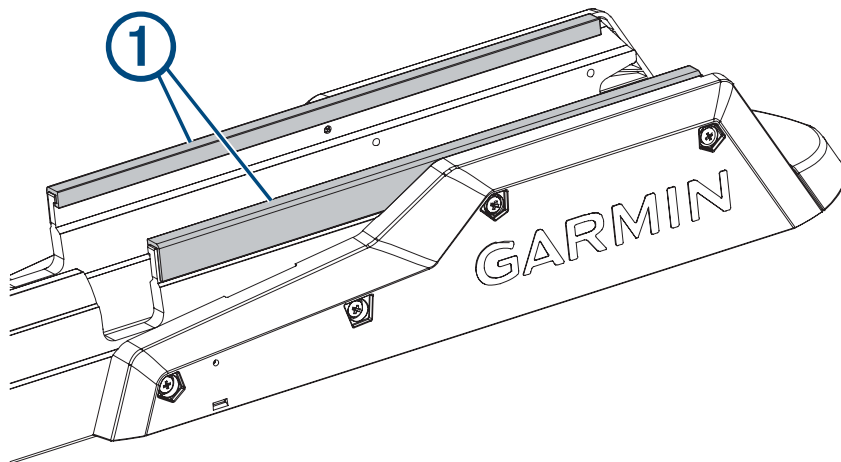


- 10 Atgrieziet motoru stāvēšanas vai darbināšanas pozīcijā.

Stiprinājuma sliežu pārbaude un nomaiņa

Slides aizsargā dzenskrūves piedziņas motoru un stiprinājuma vietu no triecieniem, kad motors tiek novietots stāvēšanai, un laika gaitā tās var nolietoties. Ja slides ir bojātas vai nolietotas un caur tām var redzēt stiprinājuma pamatni, slides ir jānomaina.

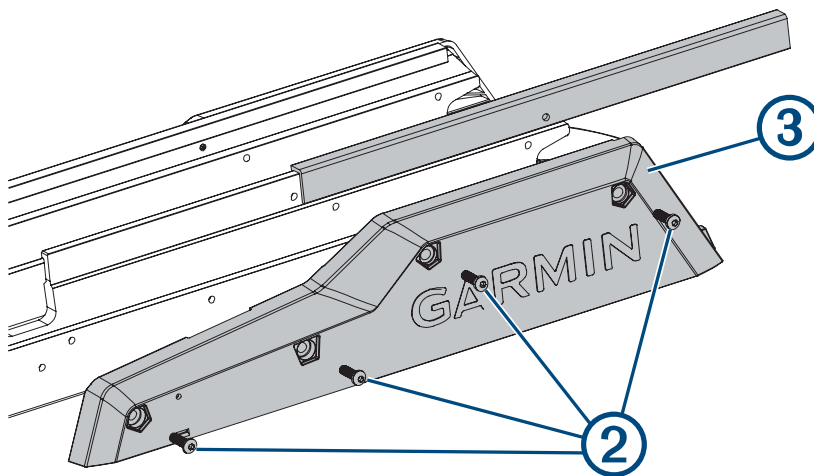
1 Novietojot motoru stāvēšanas pozīcijā un pārbaudiet, vai slidēm **1** nav nolietojuma un bojājumu pazīmju.



2 Atlasiet darbību.

- Ja slides ir labā stāvoklī un caur nevienu nolietoto zonu nevarat redzēt metāla stiprinājuma pamatni, nav jāveic nekādas darbības.
- Ja slides ir bojātas vai varat redzēt metāla stiprinājuma pamatni caur nolietotu sliežu zonu, veiciet nākamo darbību, lai nomainītu slides.

3 Izmantojot 4 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu, izskrūvējiet skrūves **2**, ar kurām aizsegi **3** ir piestiprināti pie stiprinājuma pamatnes.



4 Novelciet bojātās slides nost no stiprinājuma pamatnes.

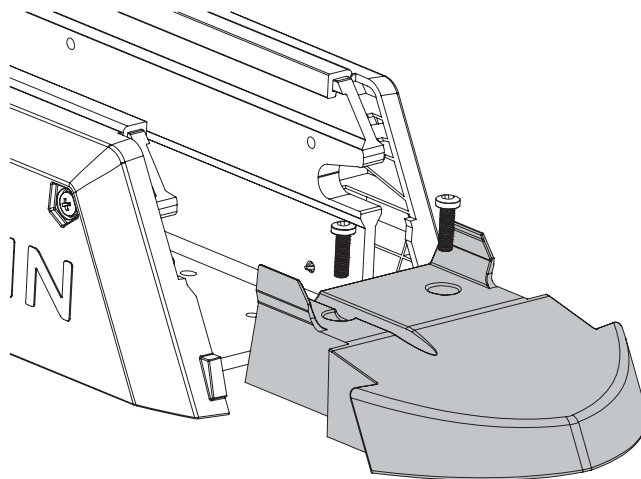
5 Uzbīdīet maiņas slides uz stiprinājuma pamatnes.

6 Piestipriniet aizsegus pie stiprinājuma pamatnes, izmantojot iepriekš izskrūvētās skrūves.

Stiprinājuma bufera pārbaude un nomaiņa

Stiprinājuma buferis ir stiprinājuma pamatnes daļa, kas karājas pāri laivas priekšgalam.

- 1 Novietojiet motoru pozīcijā starp stāvēšanas un darbināšanas pozīcijām un pārbaudiet, vai stiprinājuma buferim nav bojājumu.
- 2 Atlasiet darbību.
 - Ja stiprinājuma buferis nav bojāts, nav jāveic nekādas darbības.
 - Ja stiprinājuma buferis ir bojāts, veiciet nākamo darbību, lai to nomainītu.
- 3 Izmantojot 4 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu, izskrūvējiet divas skrūves, ar kurām stiprinājuma buferis ir piestiprināts pie stiprinājuma pamatnes.



- 4 Uzstādiet maiņas stiprinājuma buferi un pieskrūvējiet to pie stiprinājuma pamatnes, izmantojot rezerves daļas komplektācijā iekļautās skrūves.

Anodu apkope

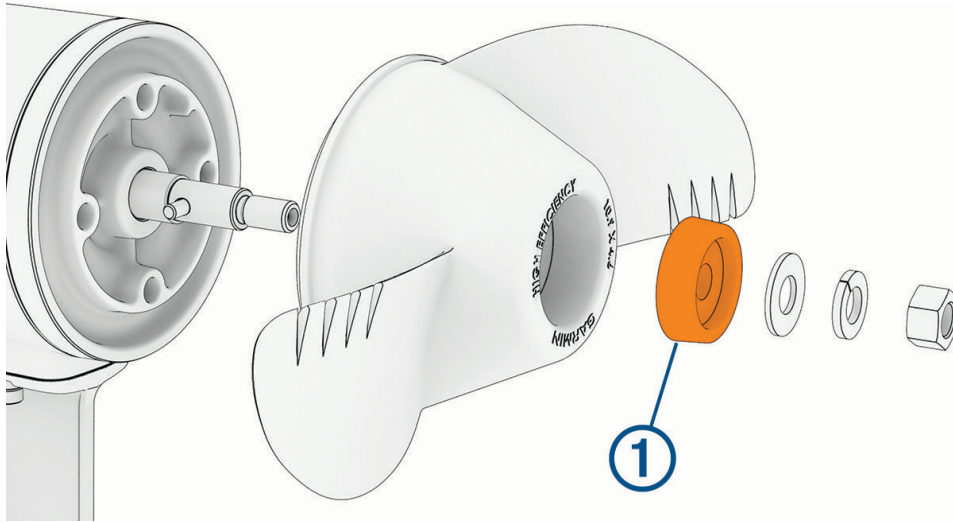
BRĪDINĀJUMS

Lai izvairītos no nopietnām traumām vai nāves iestāšanās, vienmēr atvienojiet motoru no akumulatora, pirms strādājat ar dzenskrūvi, dzenskrūves piedziņas motoru, elektriskajiem savienojumiem vai elektronikas korpusiem.

Patērējamie anodi aizsargā motora komponentus no korozijas. Tie katru sezonu ir jāpārbauda un jātīra vai jānomaina, ja nepieciešams. Rezerves anodus var iegādāties pie Garmin izplatītāja vai vietnē [garmin.com](https://www.garmin.com).

Dzenskrūves anoda apkope

- 1 Izmantojot 15 mm ($\frac{9}{16}$ in) uzgriežņu atslēgu, atsvabiniet uzgriezni dzenskrūves galā.
- 2 Noņemiet dzenskrūvi un nolieciet uzgriezni, sprostapaplāksni un plakano paplāksni malā.
- 3 Noņemiet un pārbaudiet anodu ①.



- 4 Atlasiet opciju:
 - Ja anoda izmērs ir puse no sākotnējā izmēra vai lielāks, notīriet anodu, izmantojot stieplu suku vai smilšpapīru.

IEVĒRĪBAI

Pirms anodu tīrīt ar stieplu suku vai smilšpapīru noņemiet to no motora. Ja anods tiek tīrīts, kamēr tas ir uzstādīts uz motora, motors var tikt bojāts, korozija var paātrināties un motora kalpošanas laiks var samazināties.

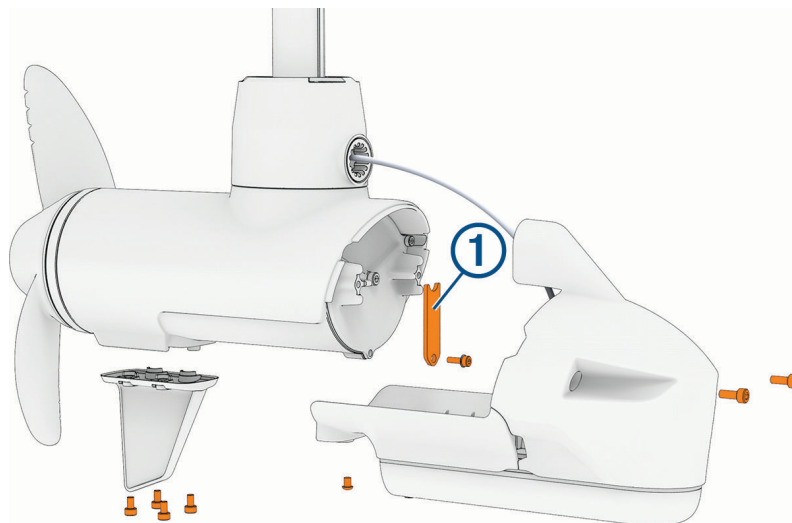
- Ja anods ir mazāks par pusi no sākotnējā izmēra, izmetiet to un iegādājieties rezerves anodu.
- 5 Novietojiet notīrīto vai jauno anodu atpakaļ uz dzenskrūves piedziņas vārpstas, pēc tam plakano paplāksni, sprostapaplāksni un uzgriezni.
 - 6 Izmantojot 15 mm ($\frac{9}{16}$ in) uzgriežņu atslēgu, pievelciet uzgriezni ar 16,27 Nm (12 lbf-ft) griezes momentu, lai nostiprinātu dzenskrūvi.

Priekšgala konusa anoda apkope

PIEZĪME. laivas elektromotoriem, kas ražoti pēc 2024. gada, anoda nostiprināšanai dzenskrūves piedziņas motora korpusā tiek izmantotas divas skrūves. Ja nomaļņas anodam ir divas atveres, bet dzenskrūves piedziņas motoram ir tikai viena atvere, varat uzstādīt jauno anodu, izmantojot tikai vienu skrūvi, un otru skrūvi varat izmest.

- 1 Ar 4 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu izskrūvējiet četras skrūves, kas piestiprina skegu pie motora apakšdaļas.
- 2 Ar 3 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu izskrūvējiet skrūvi, kas piestiprina devēju un priekšgala konusu pie motora apakšdaļas.
- 3 Ar 4 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu, izskrūvējiet skrūves, lai atvienotu priekšgala konusu no motora priekšpusēs.

- 4 Ar 3 mm sešstūra uzgali vai uzgriežņu atslēgu atslēgu noņemiet anodu ① motora priekšpusē.



- 5 Pārbaudiet anodu un veiciet darbību:

- Ja anoda izmērs ir puse no sākotnējā izmēra vai lielāks, notīriet anodu, izmantojot stieplu suku vai smilšpapīru.
- Ja anods ir mazāks par pusi no sākotnējā izmēra, izmetiet to un iegādājieties rezerves anodu.

- 6 Nostipriniet jauno vai notīrīto anodu dzenskrūves piedziņas motora korpusā, izmantojot vienu vai divas skrūves.

PIEZĪME. ja dzenskrūves piedziņas motoram ir divi anoda montāžas punkti, vienmēr izmantojiet divas skrūves anoda nostiprināšanai.

- 7 Atkārtoti uzstādiet priekšgala konusu, izmantojot divas skrūves, lai to nostiprinātu dzenskrūves piedziņas motora priekšpusē.
- 8 Atkārtoti uzstādiet skrūvi, kas nostiprina devēju un priekšgala konusu, dzenskrūves piedziņas motora apakšdaļā.
- 9 Atkārtoti uzstādiet skegu dzenskrūves piedziņas motora apakšdaļā.

Vilkšanas kabeļa nomaiņa

Izpildiet vilkšanas roktura un kabeļa komplektā iekļautās instrukcijas (daļas numurs 010-13915-00) vai skatiet *Vilkšanas roktura un kabeļa instrukcijas* vietnē garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Krāsas skrāpējumu labošana

Laika gaitā uz motora daļām var parādīties skrāpējumi vai nelieli bojājumi. Jūs varat izmantot krāsu, lai retušētu šīs daļas kosmētiskos nolūkos.

- 1 Izmantojot izopropilspirtu, rūpīgi notīriet tās daļas, kur krāsa ir saskrāpēta vai bojāta.
- 2 Uzklājiet šķidru poliuretāna retušēšanas krāsu uz saskrāpētajām vai bojātajām daļām.
- 3 Sekojiet instrukcijām uz krāsas iepakojuma un pirms motora lietošanas ļaujiet tai kārtīgi nožūt.

Specifikācijas

Laivas elektromotors

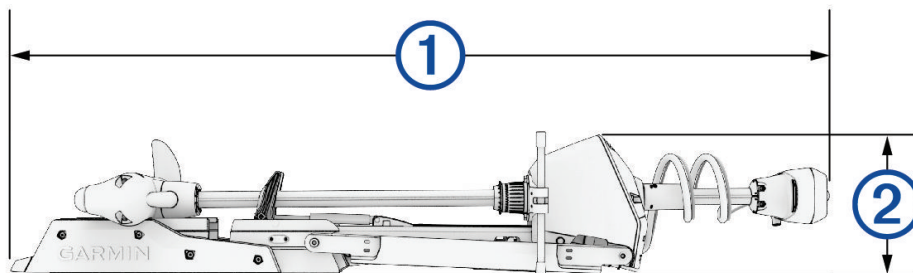
Svars (motors, stiprinājums un kabeli)	50 collu modelis: 30,25 kg (66,7 mārc.) 57 collu modelis: 32,06 kg (70,7 mārc.)
Svars (stabilizators)	0,54 kg (1,2 mārc.)
Darba temperatūra	No -5° līdz 40 °C (no 23° līdz 104 °F)
Glabāšanas temperatūra	No -40° līdz 85°C (no -40° līdz 185°F)
Materiāls	Stiprinājums un motora korpuss: alumīnijs Vārpstas uzmava, displeja panelis un sānu paneļi: plastmasa Motora ass: stikla šķiedra
Ūdens iedarbība	Vārpstas uzmava: IEC 60529 IPX5 ⁴ Stūres pievada elektromotora korpuss: IEC 60529 IPX7 ⁵ Displeja paneļa korpuss: IEC 60529 IPX7 Dzenskrūves piedziņas motora korpuss: IEC 60529 IPX8 ⁶
Kompasa drošs attālums	91 cm (3 pēdas)
Strāvas kabeļa garums	50 collu modelis: 1,2 m (4 pēdas) 57 collu modelis: 1,1 m (3,5 pēdas)
Ieejas spriegums	No 20 līdz 45 V līdzstrāvas
Ieejas strāvas stiprums	60 A pastāvīgi
Pārtraucējs (nav iekļauts komplektā)	42 V līdzstrāvas vai spēcīgāks; piemērots 60 A pastāvīgai strāvai PIEZĪME. ja strādājat augstākā temperatūrā vai ja ķēdē ir iekļautas citas ierīces, sistēmu varat aizsargāt, izmantojot spēcīgāku jaudas slēdzi, lai nepārsniegtu 90 A. Izmantojot spēcīgāku jaudas slēdzi, pirms tā nomaiņas ir jāpārbauda, vai laivas elektroinstalācija atbilst kuģniecībā izmantojamo elektroinstalāciju standartiem.
Tīkla elektrobarošanas izmantošana ar 36 V līdzstrāvas, 60 A	Izsl.: 72 mW Pilna jauda: 2160 W
Bezvadu savienojuma frekvence un pārraides jauda	2,4 GHz ar 19,9 dBm maks.

⁴ Detaļa iztur ūdens iedarbību no jebkuras puses (piemēram, lietu).

⁵ Sastāvdaļa iztur nejaušu iegremdēšanu ūdenī līdz 1 m dziļumam līdz 30 min.

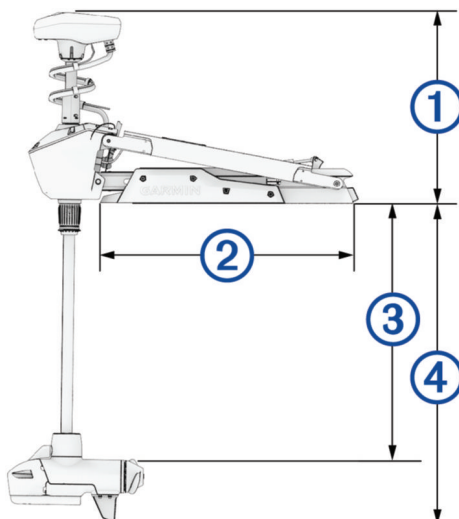
⁶ Sastāvdaļa iztur pastāvīgu iegremdēšanu ūdenī līdz 3 m dziļumam.

Izmēri stāvēšanas režīmā

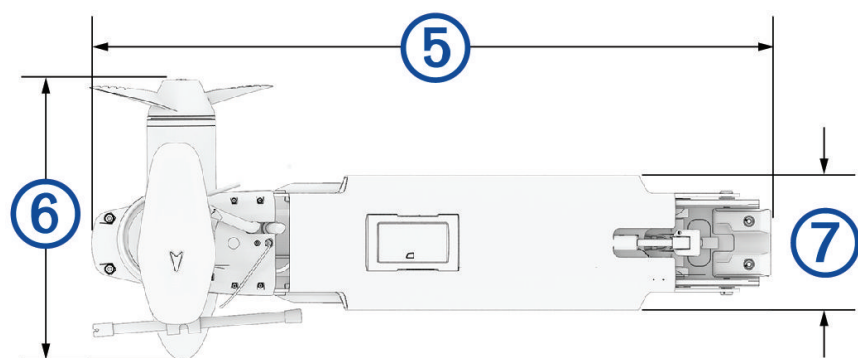


Vienums	50 collu modelis	57 collu modelis
①	157 mm (62,00 collas) min. 1825 mm (71,85 collas) maks.	1750 mm (68,90 collas) min. 2090 mm (82,28 collas) maks.
②	330 mm (12,99 collas)	345 mm (13,58 collas)

Izmantotie izmēri



Vienums	50 collu modelis	57 collu modelis
①	496 mm (19,52 collas) min. 746 mm (29,37 collas) maks.	496 mm (19,52 collas) min. 833 mm (32,80 collas) maks.
②	708 mm (27,87 collas)	799 mm (31,46 collas)
③	644 mm (25,35 collas) min. 895 mm (35,24 collas) maks.	730 mm (28,74 collas) min. 1065 mm (41,93 collas) maks.
④	835 mm (32,87 collas) min. 1080 mm (42,52 collas) maks.	930 mm (36,61 collas) min. 1259 mm (49,57 collas) maks.



Vienums	50 collu modelis	57 collu modelis
⑤	931 mm (36,65 collas)	1021 mm (40,20 collas)
⑥	421 mm (16,57 collas)	421 mm (16,57 collas)
⑦	203 mm (7,99 collas)	203 mm (7,99 collas)

Motora vilce un strāvas patēriņa informācija

Šajā tabulās varat ieskatīties, lai izprastu saistību starp droseles līmeni, izejas jaudu un motora patērējamo strāvu. Šīs vērtības ir apkopotas, pamatojoties uz standarta ISO13342 testa sistēmu, izmantojot Garmin augstas efektivitātes dzenskrūvi relatīvi mierīgā ūdenī, motoru darbinot pietiekami dziļi bez ventilēšanas, un ar ± 22 N (5 lbf) un ± 5 A pielaidēm. Sprieguma līmeņi ir izmērīti pie laivas elektromotora barošanas kabeļa spailēm.

Dzenskrūves ātruma iestatījums	25,6 V līdzstrāvas barošanas avots			38,4 V līdzstrāvas barošanas avots		
	Vilce (mārc.)	Vilce (N)	Strāva (A)	Vilce (mārc.)	Vilce (N)	Strāva (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

Dzenskrūves ātruma iestatījums	25,6 V līdzstrāvas barošanas avots			38,4 V līdzstrāvas barošanas avots		
	Vilce (mārc.)	Vilce (N)	Strāva (A)	Vilce (mārc.)	Vilce (N)	Strāva (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

PIEZĪME. negatīvas dzenskrūves ātruma vērtības apzīmē dzenskrūves darbību atpakaļgaitā (*Reversā vilce*, 18. lappuse).

Tālvadības pults

Izmēri (PxAxD)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ collas)
Svars	109 g (3,8 unces) bez baterijām
Materiāls	Ar stiklu pildīts neilons
Displeja veids	Saules gaismā redzams transflekktīvais memory-in-pixel (MIP) displejs
Displeja izšķirtspēja.	R240 x 240 pikseļu
Displeja lielums (diametrs)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ collas)
Darba temperatūra	No -15° līdz 55°C (no 5° līdz 131°F)
Glabāšanas temperatūra	No -40° līdz 85°C (no -40° līdz 185°F)
Akumulatora veids	2 AA (komplektā nav iekļautas)
Akumulatora darbības laiks	240 stundu, parasta lietošana
Radiofrekvence	2,4 GHz ar 10,0 dBm nominālu
Ūdens iedarbība	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompasa drošs attālums	15 cm (6 collas)

⁷ Iztur nejaušu iegremdēšanu ūdenī līdz 1 m dziļumam līdz 30 min.

kājas pedālim

Izmēri (G x P x A)	303 × 221 × 110 mm ($11\frac{15}{16} \times 8\frac{11}{16} \times 4\frac{5}{16}$ collas).
Svars	1,8 kg (4 mārc.)
Darba temperatūra	No -15° līdz 55°C (no 5° līdz 131°F)
Glabāšanas temperatūra	No -40° līdz 85°C (no -40° līdz 185°F)
Ūdens iedarbība	IEC 60529 IPX7
Materiāls	Plastmasa
Ieejas spriegums	No 10 līdz 45 V līdzstrāvas
Nominālais ieejas spriegums	12/24/36 līdzstrāvas
Tipiskā ieejas strāva	< 1 mA ar 12 V līdzstrāvas
Maksimālā ieejas strāva	10 mA ar 12 V līdzstrāvas
Drošinātājs (strāvas kabelī)	2 A mini asmens tipa
Strāvas kabeļa garums	2 m (6,6 pēdas)
Akumulatora veids	Divas AA baterijas (sārma, NiMH vai litija. Nav iekļautas.)
Akumulatora darbības laiks	Vismaz 1 gads
Radiofrekvence	2,4 GHz ar 0,72 dBm nominālu
Kompasa drošs attālums	60 cm (2 pēdas)

Tīkla saskarnes un pakalpojumi

Ja iekārta ir savienota, izmantojot Wi-Fi, tā var izmantot šīs tīkla saskarnes un pakalpojumus. Šīs saskarnes un pakalpojumi pēc noklusējuma ir iespējoti, tos nevar atspējot, un tie ir nepieciešami pareizai iekārtu darbībai.

- Garmin patentētie pakalpojumi
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

PIEZĪME. kad tīklam pievienojat jaunu iekārtu, privātā informācija tiek sinhronizēta ar jauno pievienoto iekārtu.

