

FORCE[®] PRO

Gebruikershandleiding

© 2025 Garmin Ltd. of haar dochtermaatschappijen

Alle rechten voorbehouden. Volgens copyrightwetgeving mag deze handleiding niet in zijn geheel of gedeeltelijk worden gekopieerd zonder schriftelijke toestemming van Garmin. Garmin behoudt zich het recht voor om haar producten te wijzigen of verbeteren en om wijzigingen aan te brengen in de inhoud van deze handleiding zonder de verplichting te dragen personen of organisaties over dergelijke wijzigingen of verbeteringen te informeren. Ga naar www.garmin.com voor de nieuwste updates en aanvullende informatie over het gebruik van dit product.

Garmin®, het Garmin logo, ActiveCaptain® en Force® zijn handelsmerken van Garmin Ltd. of haar dochtermaatschappijen, geregistreerd in de Verenigde Staten en andere landen. Deze handelsmerken mogen niet worden gebruikt zonder uitdrukkelijke toestemming van Garmin.

Wi-Fi® is een geregistreerd merk van Wi-Fi Alliance Corporation.

Inhoudsopgave

Aan de slag..... 1

De motor uitklappen wanneer deze ingeklapt is.....	1
De diepte van de elektrische motor aanpassen.....	2
De motor inklappen wanneer deze uitgekapt is.....	3
De veiligheidsriem vastzetten.....	4
Bediening.....	4
Paneel trolling motor.....	5
Statusindicator.....	7
De boegcorrectie instellen.....	7
De schroef vervangen.....	8

Afstandsbediening..... 9

Scherf van de afstandsbediening.....	11
In het menu navigeren.....	12
De schroef in- en uitschakelen.....	13
De snelheid van de trolling motor aanpassen.....	13
De schroef bedienen wanneer deze gedeeltelijk in gebruik is.....	13
De trollingmotor handmatig besturen.....	14
Bediening met gebaren.....	14
Bediening met gebaren gebruiken om te sturen.....	14
Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen...	14
Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen.....	14
Batterijen in de afstandsbediening plaatsen.....	14
Een draagkoord bevestigen.....	15
De afstandsbediening kalibreren.....	15
De afstandsbediening koppelen.....	15
Een extra afstandsbediening koppelen.....	16

Stuurautomaat..... 16

Het kompas van de trollingmotor kalibreren.....	17
Een GPS-sigitaal verkrijgen.....	17
De reactie van de stuurautomaat aanpassen.....	17

Uw snelheid behouden.....	17
Uw positie vasthouden.....	18
Uw voorliggende koers aanhouden.....	18
De werking van Heading Hold bewerken.....	18
Navigeren.....	19
Navigatie onderbreken en hervatten.....	19
Stoppen met navigeren.....	19

Stuwkracht achteruit..... 19

Schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus.....	20
---	----

Waypoints..... 20

Een waypoint maken.....	20
Naar een waypoint navigeren.....	20
Waypointgegevens bekijken.....	20
Een waypointnaam bewerken.....	20
Een waypoint verwijderen.....	21

Routes..... 21

Een route navigeren.....	21
Routedetails weergeven.....	21
Een routenaam bewerken.....	21
Een route verwijderen.....	22

Sporen..... 22

De actieve track opslaan.....	22
De actieve track wissen.....	22
Naar het begin van de actieve track navigeren.....	22
Navigeren met een opgeslagen spoor.....	22
Details opgeslagen track weergeven...	23
De naam van een opgeslagen track bewerken.....	23
Een opgeslagen spoor verwijderen.....	23

Instellingen..... 23

Trolling motorinstellingen.....	23
Instellingen voor draadloos netwerk.....	24
Instellingen voor batterijbeheer.....	24
Instellingen van de afstandsbediening.....	24
Scherfverlichtingsinstellingen.....	24

Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden.....	25
Verbinding maken met een kaartplotter.....	25
Verbinden met een Garmin watch... 	26
Software-updates.....	26
Software bijwerken met de ActiveCaptain app.....	27
Voetpedaal.....	28
Batterijen plaatsen.....	30
Het voetpedaal koppelen.....	30
Statusindicator.....	31
De knoppen voor de stuurautomaat op het voetpedaal uitschakelen.....	31
Onderhoudsbehoeften en -schema.....	32
De voedingsklemmen controleren en reinigen.....	33
De hengsels en scharnieren smeren....	34
Het vergrendelingsmechanisme reinigen en smeren.....	34
Montagerails controleren en vervangen.....	36
De beschermrand controleren en vervangen.....	37
Onderhoud van de anodes.....	37
Onderhoud van de schroefanode.....	38
Onderhoud van de neuskegelanode.....	38
De trekkabel vervangen.....	39
Krassen op de lak.....	39
Specificaties.....	40
Elektrische motor.....	40
Ingeklapte afmetingen.....	41
Gebruikte afmetingen.....	41
Informatie over motorstuwkracht en stroomverbruik.....	42
Specificaties van de.....	44
Voetpedaal.....	45
Netwerkkinterfaces en -services.....	45

Aan de slag

WAARSCHUWING

Lees de gids *Belangrijke veiligheids- en productinformatie* in de verpakking voor productwaarschuwingen en andere belangrijke informatie.

Laat de motor niet draaien wanneer de schroef uit het water is. Contact met de draaiende schroef kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

Gebruik de motor niet in gebieden waar u of andere mensen in het water in contact kunnen komen met de draaiende schroef, wat kan leiden tot ernstig letsel.

U bent verantwoordelijk voor de veilige en voorzichtige besturing van uw vaartuig. De stuurautomaatfuncties op de elektrische motor zijn hulpmiddelen om uw boot beter te kunnen bedienen. Dit ontheft u echter niet van uw verantwoordelijkheid om de boot veilig te besturen. Voorkom gevaarlijke navigatie en zorg ervoor dat de motorbediening nooit onbemand is.

Oefen de bediening van de stuurautomaat op kalm en open water dat vrij is van gevaren.

Wees voorzichtig met het bedienen van de elektrische motor in de buurt van gevaren op het water, zoals bomen, rotsen onder water, dokken, palen en andere boten.

Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef, de schroefaandrijfmotor, elektrische aansluitingen of elektronische behuizingen gaat werken, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

VOORZICHTIG

Houd de afstandsbediening altijd bij u wanneer u de elektrische motor gebruikt. Als de werking van de trolling motor op enig moment moet worden gewijzigd of gestopt, kunt u de schroef stoppen door te drukken op de knop  via de afstandsbediening, op het voetpedaal of op de knop  op de steun.

Wees bij gebruik van de stuurautomaatfuncties voorbereid op plotseling stoppen, accelereren en wenden.

Houd bij het opbergen of aanbrengen van de motor rekening met het risico van beknelling door of contact met bewegende delen, wat persoonlijk letsel tot gevolg kan hebben.

Zorg bij het opbergen of plaatsen van de motor voor een stabiele ondergrond en let op gladde oppervlakken rond de motor. Als er geen contact meer is met de ondergrond bij het opbergen of het uitklappen van de motor, kan dit leiden tot letsel.

U moet de veiligheidsband altijd bevestigen bij het opbergen van de trolling motor om te voorkomen dat de motor onverwacht wordt uitgeklapt. Als de motor onverwacht wordt uitgeklapt, kan dit leiden tot persoonlijk letsel en schade aan uw boot en de trolling motor.

De motor uitklappen wanneer deze ingeklapt is

VOORZICHTIG

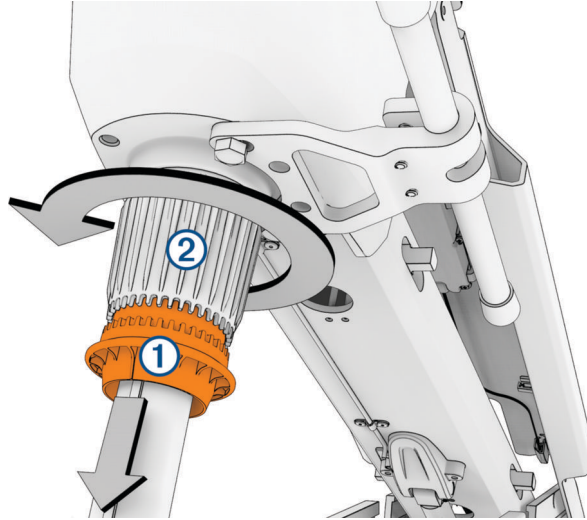
Zorg bij het opbergen of plaatsen van de motor voor een stabiele ondergrond en let op gladde oppervlakken rond de motor. Als er geen contact meer is met de ondergrond bij het opbergen of het uitklappen van de motor, kan dit leiden tot letsel.

Houd bij het opbergen of aanbrengen van de motor rekening met het risico van beknelling door of contact met bewegende delen, wat persoonlijk letsel tot gevolg kan hebben.

- 1 Maak de veiligheidsriem los.
- 2 Trek de trekkabel naar achteren tot deze niet verder kan om te ontgrendelen en houd de kabel stevig vast.
- 3 Til de motor met behulp van de trekkabel op en naar voren en laat de motor vervolgens langzaam zakken wanneer deze uitgeklapt is.
- 4 Druk indien nodig op de bevestigingsarm om de motor in de uitgeklapte stand te vergrendelen.

De diepte van de elektrische motor aanpassen

- 1 Beweeg de motor zo dat deze halverwege tussen de ingeklapte en uitgeklapte stand stopt.
- 2 Schuif de borgring ① omlaag om de kraag voor diepteanpassing te ontgrendelen.



- 3 Draai de kraag los ② om de as te ontgrendelen.
OPMERKING: U moet erop voorbereid zijn dat de motor naar beneden schuift wanneer u de ring losdraait.
- 4 Pas de diepte van de elektrische motor omhoog of omlaag aan.
- 5 Draai de ring aan de onderkant van de behuizing van de stuurinrichting weer vast.
- 6 Schuif de borgring op de kraag voor diepteanpassing weer omhoog.
- 7 Selecteer een actie:
 - Als u de trolling motor uitklapt, zet u de motor in de volledig uitgeklapte stand om de diepte te controleren.
 - Als u de trolling motor inklapt, zet u de motor in de opbergstand en zorgt u ervoor dat de motor op de metalen rails aan de rand van de boeg rust (*De motor inklappen wanneer deze uitgeklap is, pagina 3*).
- 8 Herhaal deze procedure indien nodig om de juiste diepte voor de uitgeklapte of ingeklapte stand in te stellen.

De motor inklappen wanneer deze uitgeklappt is

⚠ VOORZICHTIG

Zorg bij het opbergen of plaatsen van de motor voor een stabiele ondergrond en let op gladde oppervlakken rond de motor. Als er geen contact meer is met de ondergrond bij het opbergen of het uitklappen van de motor, kan dit leiden tot letsel.

Houd bij het opbergen of aanbrengen van de motor rekening met het risico van beknelling door of contact met bewegende delen, wat persoonlijk letsel tot gevolg kan hebben.

U moet de veiligheidsband altijd bevestigen bij het opbergen van de trolling motor om te voorkomen dat de motor onverwacht wordt uitgeklappt. Als de motor onverwacht wordt uitgeklappt, kan dit leiden tot persoonlijk letsel en schade aan uw boot en de trolling motor.

LET OP

De motor moet volledig uitgedraaid zijn voordat u deze inklapt. Als de motor tijdens het inklappen nog draait, kan dit de stuurinrichting beschadigen.

- 1 Houd de handgreep loodrecht op de trekkabel, trek aan de trekkabel om de vergrendeling los te maken en de motor uit de uitgeklapte stand te tillen.

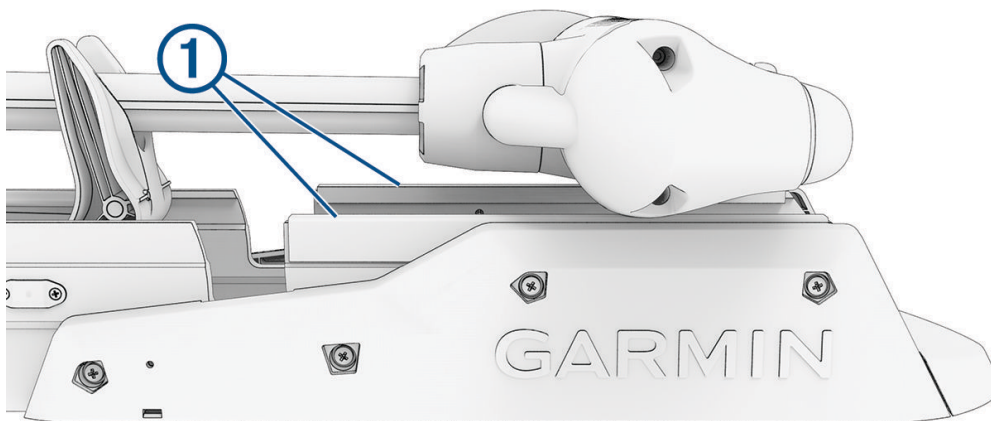
LET OP

U moet de handgreep altijd loodrecht op de kabel houden wanneer u eraan trekt om overmatige slijtage te voorkomen die de kabel kan beschadigen.

- 2 Pas indien nodig de diepte van de motor aan zodat deze op de rails ① op de steun rust (*De diepte van de elektrische motor aanpassen, pagina 2*).

LET OP

Zorg ervoor dat de motor stevig op de rails rust wanneer deze in de opbergstand staat. Als de motor te hoog hangt, kan deze tegen de gasveer drukken. Als de motor te laag hangt, hangt deze over het uiteinde van de onderkant van de steun. Als u de motor inklapt zonder deze op de rails te laten rusten, raakt de motor beschadigd.



- 3 Druk indien nodig de behuizing van de stuurinrichting omlaag om de elektrische motor in de ingeklapte positie te vergrendelen.
- 4 Bevestig de veiligheidsriem (*De veiligheidsriem vastzetten, pagina 4*).

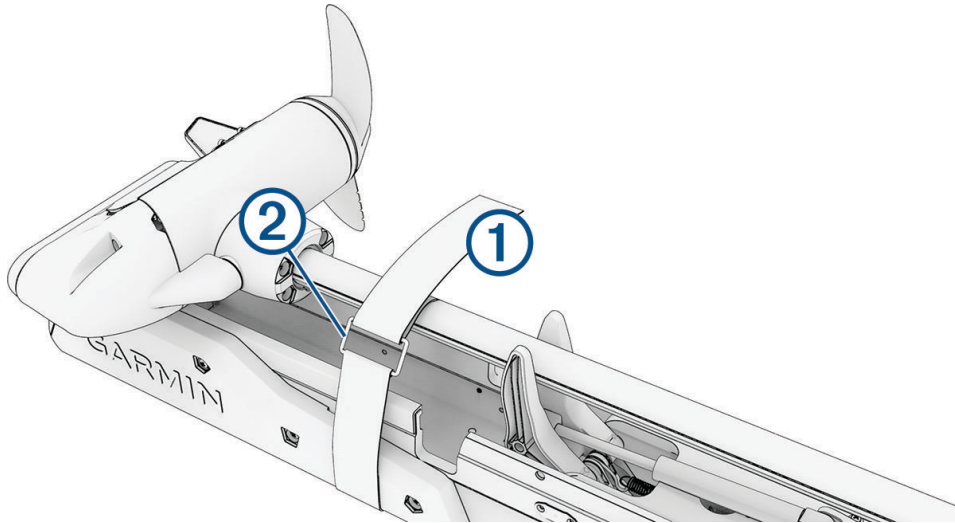
De veiligheidsriem vastzetten

⚠ VOORZICHTIG

U moet de veiligheidsband altijd bevestigen bij het opbergen van de trolling motor om te voorkomen dat de motor onverwacht wordt uitgeklapt. Als de motor onverwacht wordt uitgeklapt, kan dit leiden tot persoonlijk letsel en schade aan uw boot en de trolling motor.

De veiligheidsriem houdt de ingeklapte motor stevig tegen de basis van de boot en voorkomt dat de motor onbedoeld wordt aangezet.

- 1 Til het lange deel van de riem ① over de bovenkant van de motor terwijl deze ingeklapt is.



- 2 Steek het uiteinde van de riem door de gesp ② aan de andere kant van de riem.
- 3 Trek de riem door de gesp totdat de riem de motor stevig op zijn plaats houdt.
- 4 Trek de riem van de gesp vandaan en druk omlaag om de gesp aan de andere kant van de riem vast te maken.

Bediening

U kunt elke functie van de trolling motor bedienen met de meegeleverde afstandsbediening (*Afstandsbediening, pagina 9*).

Naast de afstandsbediening kunt u bepaalde functies van de Force Pro trolling motor bedienen met een van de volgende toestellen:

- het voetpedaal (*Voetpedaal, pagina 28*).
- een mobiel toestel met de ActiveCaptain® app (*Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 25*).
- een compatibele Garmin® kaartplotter (*Verbinding maken met een kaartplotter, pagina 25*).
- een compatibele Garmin watch (*Verbinden met een Garmin watch, pagina 26*).

Raadpleeg de *Owner's Manual* van het specifieke toestel voor meer informatie over het bedienen van de trolling motor met behulp van een watch of kaartplotter.

Paneel trolling motor

VOORZICHTIG

Houd grote metalen voorwerpen, zoals een gereedschapskist, uit de buurt van het displaypaneel wanneer de motor in werking is. Grote metalen voorwerpen kunnen het magnetische kompas verstoren, waardoor de prestaties van de ingebouwde stuurautomaat worden beïnvloed en er mogelijk persoonlijk letsel of schade aan eigendommen kan ontstaan.

Het paneel op de trolling motorsteun geeft in één oogopslag belangrijke informatie weer.

OPMERKING: De schermverlichting van het paneel reageert op omgevingslicht en wordt 's nachts automatisch gedimd.



 Snelheid	Groen: Voorwaartse stuwkracht. Rood: Achterwaartse stuwkracht. Het aantal balken geeft de propeller- of cruisecontrolsnelheid aan (<i>De snelheid van de trolling motor aanpassen, pagina 13</i>). OPMERKING: Bij stuwkracht achteruit produceert de motor meer geluid, minder stuwkracht en is hij minder efficiënt dan bij stuwkracht vooruit.
 Accustatus trolling motor	Groen: De accuspanning van de motor is goed. Geel: De accuspanning van de motor is gemiddeld. Rood: De accuspanning van de motor is zwak. Knipperend rood: De accuspanning van de motor is kritiek zwak. OPMERKING: Batterijniveau-indicatoren zijn geoptimaliseerd voor loodzuurbatterijen en kunnen onnauwkeurig zijn voor andere typen batterijen, zoals lithium-ion.
 GPS-signaal- status	Groen: De motor heeft een goed GPS-signaal. Geel: De motor heeft een zwak GPS-signaal. Rood: De motor heeft geen GPS-signaal.
 Motorstatus	Groen: De motor werkt normaal. Rood (continu): De motorsoftware wordt gestart. Rood (knipperend): Er is een systeemfout opgetreden. Blauw: De motor bevindt zich in de koppelmodus. Geel: De motor bevindt zich in de herstelmodus (voor software-updates en herstelprocedures).
 Aan/uit	Houd ingedrukt om de motor in of uit te schakelen. OPMERKING: Standaard schakelt de trolling motor zichzelf in als er een stroomtoevoer is. Het is niet nodig deze knop in te drukken om de motor in te schakelen. Dit kan worden gewijzigd in de instellingen (<i>Trolling motorinstellingen, pagina 23</i>). De trolling motor wordt automatisch uitgeschakeld wanneer deze twee uur ingeklapt is. Als de schroef draait, drukt u op deze knop om de schroef te stoppen. Druk deze knop drie keer in om de koppelingsmodus te activeren.
 Schroefstatus	Licht op wanneer de schroef actief is (<i>De schroef in- en uitschakelen, pagina 13</i>).
 Status vaste voorliggende koers	Licht op wanneer de functie vaste voorliggende koers is ingeschakeld (<i>Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 18</i>).
 Status virtueel anker	Licht op wanneer de ankervergrendeling is ingeschakeld (<i>Uw positie vasthouden, pagina 18</i>).

Statusindicator

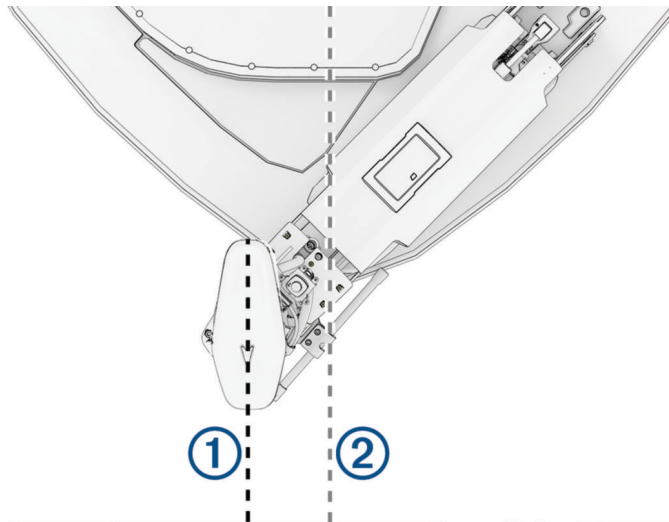
De  LED geeft de motorstatus aan.

Groen	Normale werking
Rood	Brandt continu: Systeem wordt opgestart Knippert: Systeemfout
Blauw	Koppelingsmodus
Geel	Herstelmodus (voor software-updates en herstelprocedures)

De boegcorrectie instellen

Het kan zijn dat de trollingmotor niet is uitgelijnd met de middenlijn van uw boot, dit is afhankelijk van de installatiehoek. Voor de beste resultaten stelt u dan de boegcorrectie in.

- 1 Gebruik de afstandsbediening om de hoek van de trollingmotor aan te passen ① zodat deze is uitgelijnd met de middenlijn van uw boot ②.



- 2 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Druk op  of  om de boegcorrectie aan te passen.
- 4 Druk op  om de boegcorrectie in te stellen.
- 5 Herhaal zo nodig deze procedure.

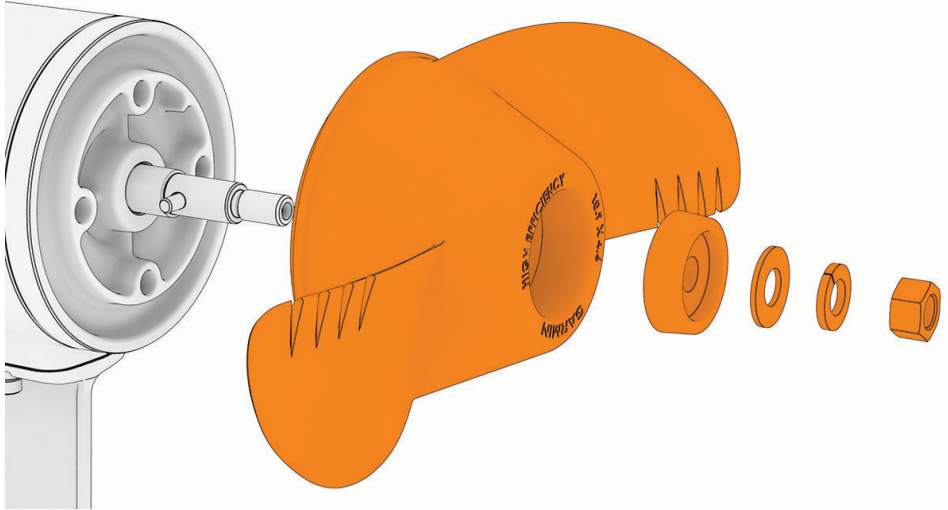
De schroef vervangen

WAARSCHUWING

Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef gaat werken of er onderhoud aan plaagt, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

De Force Pro trolling motor bevat een zeer efficiënte schroef en een schroef zonder algen. Volg deze stappen bij het vervangen van schroeven.

- 1 Verwijder met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$ in.) de moer waarmee de schroef is bevestigd.



- 2 Verwijder de schroef en leg de sluitring, platte onderlegging en opofferingsanode opzij.
- 3 Zorg ervoor dat de pen in de as van de schroefmotor op zijn plaats zit en vervang deze indien nodig.
- 4 Installeer de nieuwe schroef.
- 5 Plaats de anode, platte onderlegging, sluitring en moer terug op de as van de schroef.
- 6 Draai de borgmoer met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$ in.) vast tot aan 16,27 N-m (12 lbf-ft) om de schroef te bevestigen.

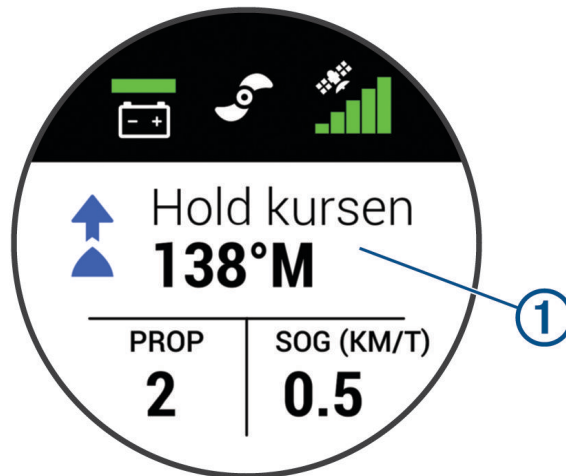
Afstandsbediening



Knop	Beschrijving
	Houd ingedrukt om de afstandsbediening in en uit te schakelen.
	Druk hierop om cruise control in te schakelen en in te stellen op de huidige snelheid over de grond (SOG) (Uw snelheid behouden, pagina 17). Druk opnieuw hierop om cruise control uit te schakelen en terug te keren naar de handmatige snelheidsregeling.
	Druk hier twee keer op om de schroef in te schakelen en op volle snelheid in te stellen. Druk hier nogmaals op om terug te keren naar de vorige snelheid en de stand van de schroef.
	Druk hierop voor handmatige bediening (De trollingmotor handmatig besturen, pagina 14). Houd ingedrukt om te sturen met gebaren (Bediening met gebaren gebruiken om te sturen, pagina 14).
	Druk hier een keer op om de propeller in of uit te schakelen (De schroef in- en uitschakelen, pagina 13). Druk twee keer om een stuurautomaatfunctie uit te schakelen (indien ingeschakeld), de propeller te stoppen en tussen stuwkracht vooruit en achteruit te schakelen (Stuwkracht achteruit, pagina 19).
	Druk hierop om door het menu te navigeren (In het menu navigeren, pagina 12). Druk in een menu op  om een menu-item te selecteren en druk op  om terug te keren zonder op te slaan. Wanneer virtueel anker is ingeschakeld, drukt u hierop om de virtueel-ankerpositie vooruit, achteruit, naar links of naar rechts te bewegen in stappen van 1,5 m (5 ft.). Wanneer vaste voorliggende koers of handbediening is ingeschakeld, drukt u op de knoppen  en  om de koers in stappen van één graad te wijzigen of houdt u deze ingedrukt om de koers in stappen van vijf graden te wijzigen. Druk op de knoppen  en  om de snelheid stapsgewijs te wijzigen, of houd de pijltjestoets ingedrukt om de snelheid continu te wijzigen. Wanneer uw snelheid is ingesteld op nul, drukt u op  om naar achteruit te schakelen (Stuwkracht achteruit, pagina 19).
	Druk hierop om de vaste voorliggende koers in te schakelen. Bij de vaste voorliggende koers wordt gebruik gemaakt van de trolling motor om uw huidige koers aan te houden (Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 18). Druk hierop om de vaste voorliggende koers uit te schakelen, de schroef te stoppen en de handmatige bediening te hervatten. Houd ingedrukt om de vaste voorliggende koers in te stellen door de afstandsbediening te richten (Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen, pagina 14).
	Druk hierop om virtueel anker in te schakelen. De ankervergrendeling gebruikt de trolling motor om uw positie vast te houden (Uw positie vasthouden, pagina 18). Druk hier nogmaals op om ankervergrendeling uit te schakelen en terug te keren naar de vorige stuurmodus. Houd deze ingedrukt om de virtueel-ankerpositie te verplaatsen door de afstandsbediening te richten (Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen, pagina 14).
	Druk in om het menu te openen. Druk in om het menu te sluiten.
	Druk in om een waypoint te markeren.

Knop	Beschrijving
1 t/m 4	Druk in om de snelkoppeling voor de Garmin kaartplotter te openen die is toegewezen op de knop. ¹

Schermb van de afstandsbediening



¹ Er is een verbinding met een compatibele Garmin kaartplotter nodig. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor instructies.

	Geeft de operationele status van de elektrische motor aan. Als handmatige besturing is ingeschakeld, ziet u Manual en als vaste voorliggende koers is ingeschakeld, ziet u Heading Hold en het ingestelde punt voor de vaste voorliggende koers in graden.
	Geeft de accustatus van de elektrische motor aan. Groen: De accuspanning van de motor is goed. Geel: De accuspanning van de motor is gemiddeld. Rood: De accuspanning van de motor is zwak. Knipperend rood: De accuspanning van de motor is kritiek zwak. OPMERKING: De batterijniveau-indicator is standaard geoptimaliseerd voor loodzuurbatterijen (Instellingen voor batterijbeheer, pagina 24). TIP: U kunt het uiterlijk van de accustatus van de trolling motor wijzigen, zodat deze een numeriek voltage weergeeft in plaats van een pictogram (Trolling motorinstellingen, pagina 23). U kunt het batterijniveau van de afstandsbediening zien door te drukken op .
	Geeft de status van de schroef aan. Wit en roterend: De schroef levert een voorwaartse stuwkracht. Rood en roterend: De schroef levert een achterwaartse stuwkracht.² Roteert niet: De schroef is ingeschakeld met de snelheid ingesteld op nul. Niet afgebeeld: De schroef is uitgeschakeld.
	Toont de GPS-signaalsterkte van de elektrische motor.
PROP	Toont het toerental van de schroef (De snelheid van de trolling motor aanpassen, pagina 13). Wanneer de schroef actief een achterwaartse stuwkracht levert, wordt het snelheidsniveau rood weergegeven.² OPMERKING: De snelheid van de schroef wordt niet weergegeven wanneer de motor cruisecontrol gebruikt.
SOG	Toont de gemeten snelheid over de grond (SOG).

In het menu navigeren

Met de menu- en pijlknoppen kunt u door het menu op de afstandsbediening navigeren.

- Druk op  om het menu te openen.
- Druk op  en  om tussen verschillende menu-items te schakelen.
- Druk op  om een menu-item te selecteren.
- Druk op  om terug te gaan naar een vorig menu-item.
- Als u het menu wilt afsluiten, drukt u op , of drukt u herhaaldelijk op  tot het hoofdscherm wordt weergegeven.

² Bij stuwkracht achteruit produceert de motor meer geluid, minder stuwkracht en is hij minder efficiënt dan bij stuwkracht vooruit.

De schroef in- en uitschakelen

WAARSCHUWING

Gebruik de motor niet in gebieden waar u of andere mensen in het water in contact kunnen komen met de draaiende schroef, wat kan leiden tot ernstig letsel.

Laat de motor niet draaien wanneer de schroef uit het water is. Contact met de draaiende schroef kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

- 1 Activeer indien nodig de elektrische motor (*De motor uitklappen wanneer deze ingeklapt is, pagina 1*).

OPMERKING: De schroef kan niet worden ingeschakeld wanneer de trolling motor ingeklapt is.

- 2 Druk op de afstandsbediening op  om de schroef in te schakelen.
- 3 Druk nogmaals op  om de schroef uit te schakelen.

De snelheid van de trolling motor aanpassen

Druk op de afstandsbediening op  of  om de snelheid te verhogen of te verlagen.

In de handmatige modus wordt het toerental van de schroef, weergegeven in het PROP veld op het scherm van de afstandsbediening, dienovereenkomstig verhoogd of verlaagd.

In de cruisecontrol-modus wordt de huidige doelsnelheid weergegeven op het afstandsscherm van de trolling motor en deze wordt dienovereenkomstig verhoogd of verlaagd.

OPMERKING: In de handmatige modus wordt de schroef niet automatisch ingeschakeld als u de snelheid verhoogt of verlaagt met de afstandsbediening. U moet op de  knop op de afstandsbediening drukken om de schroef in te schakelen.

Schakelen naar volledige snelheid

- 1 Druk op de afstandsbediening tweemaal op de knop .

De schroefsnelheid van de trollingmotor neemt snel toe tot de maximale snelheid.

- 2 Druk op de knop  om terug te keren naar de vorige schroefsnelheid.

TIP: Als de snelheid maximaal is, kunt u op de afstandsbediening op  drukken om de schroefsnelheid langzaam te verlagen.

De schroef bedienen wanneer deze gedeeltelijk in gebruik is

U kunt de schroef van de trollingmotor bedienen terwijl de motor slechts gedeeltelijk is geactiveerd in specifieke situaties, bijvoorbeeld wanneer u over wier of over obstakels onder water vaart.

- 1 Trek de trekkabel terwijl de trollingmotor is uitgeklappt omhoog tot deze niet verder kan om te ontgrendelen en houd de kabel stevig vast.
- 2 Til de kabel omhoog en naar achteren om de motor langzaam op te tillen totdat deze op zijn plaats staat om over het wier of het obstakel te varen.

De schroef stopt met draaien en de motor draait naar de zijkant.

- 3 Gebruik de afstandsbediening of het voetpedaal om de schroef in te schakelen en stuur de motor indien nodig bij.

OPMERKING: Als u de motor tot voorbij de helft omhoog brengt, stopt de schroef automatisch als veiligheidsmaatregel, maar draait de motor niet naar de zijkant.

- 4 Wanneer u voorbij het obstakel bent, laat u de motor langzaam zakken naar de uitgeklapte stand of zet u de motor in de ingeklapte stand.

Nadat u de motor gedeeltelijk hebt geactiveerd, moet u de motor mogelijk handmatig naar één kant draaien voordat u de motor in de opbergstand zet, zodat deze goed op de rails van de steun rust.

De trollingmotor handmatig besturen

In de handmatige modus kunt u de richting en snelheid van de trollingmotor naar wens aanpassen.

OPMERKING: De trollingmotor staat standaard in de handmatige modus wanneer u deze inschakelt.

1 Druk indien nodig op .

2 Druk op  en  om te sturen.

TIP: U kunt ook gebarenbediening gebruiken om te sturen ([Bediening met gebaren gebruiken om te sturen, pagina 14](#)).

Bediening met gebaren

U kunt de afstandsbediening richten of verplaatsen om te communiceren met de trollingmotor. U moet eerst het kompas in de trollingmotor ([Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17](#)) en het kompas in de afstandsbediening ([De afstandsbediening kalibreren, pagina 15](#)) kalibreren voordat u gebruik kunt maken van de bediening met gebaren.

Bediening met gebaren gebruiken om te sturen

U kunt de motor sturen door met de afstandsbediening te wijzen.

1 Schakel indien nodig de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).

2 Houd  ingedrukt.

3 Wijs met de afstandsbediening naar links of rechts terwijl u  vasthoudt om naar bakboord of stuurboord te sturen.

4 Laat  los om het sturen te stoppen.

Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen

U kunt de afstandsbediening verplaatsen om de vaste voorliggende koers aan te passen ([Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 18](#)).

1 Schakel indien nodig de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).

2 Houd  ingedrukt.

3 Richt de afstandsbediening naar waar u de voorliggende koers wilt wijzigen.

4 Laat  los om de voorliggende koersrichting in te stellen.

Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen

Verplaats de afstandsbediening om uw positie aan te passen wanneer u de functie ankervergrendeling gebruikt ([Uw positie vasthouden, pagina 18](#)).

1 Houd  ingedrukt.

2 Richt de afstandsbediening in de richting waarin u zich wilt verplaatsen.

Uw positie wordt 1,5 m (5 ft.) in de aangewezen richting verplaatst.

3 Laat  los.

4 Herhaal dit totdat u zich op de gewenste positie bevindt.

Batterijen in de afstandsbediening plaatsen

De afstandsbediening werkt met twee AA-batterijen (niet meegeleverd). Gebruik lithiumbatterijen voor de beste resultaten.

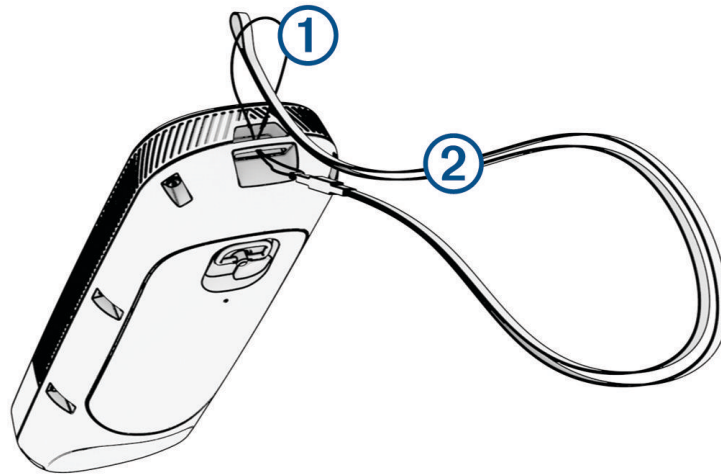
1 Draai de D-ring tegen de klok in en trek deze omhoog om de klep te verwijderen.

2 Plaats twee AA-batterijen met de contacten in de juiste richting.

3 Plaats de batterijklep terug en draai de D-ring met de klok mee.

Een draagkoord bevestigen

- 1 Vanaf de achterzijde van de afstandsbediening haalt u de lus van het draagkoord ① door de sleuf.



- 2 Steek het andere uiteinde van het draagkoord ② door de lus en trek deze strak.
- 3 Plaats indien nodig het draagkoord rond uw hals of pols zodat het tijdens gebruik vastzit.

De afstandsbediening kalibreren

LET OP

Kalibreer het elektronische kompas buiten. Zorg dat u zich niet in de buurt bevindt van objecten die invloed uitoefenen op magnetische velden, zoals voertuigen, gebouwen of elektriciteitskabels.

U moet het kompas in de afstandsbediening kalibreren voordat u de motor met gebaren kunt bedienen. Als bediening met gebaren niet goed werkt na de kalibratie, kunt u dit proces zo vaak herhalen als nodig is.

- 1 Selecteer  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Selecteer **Start** en volg de aanwijzingen op het scherm.

De afstandsbediening koppelen

De afstandsbediening is in de fabriek gekoppeld aan de trolling motor. Volg deze stappen als u de koppeling opnieuw moet maken.

- 1 Schakel de trolling motor in.
- 2 Druk drie keer op  op de trollingsmotor om de koppelingsmodus te activeren.
De  statuslampje op de trolling motor licht blauw op terwijl er wordt gezocht naar een verbinding.
- 3 Zorg dat de afstandsbediening zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van de trolling motor bevindt.
- 4 Schakel de afstandsbediening in.
- 5 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na enkele seconden wordt Pairing Complete getoond op de afstandsbediening.

Een extra afstandsbediening koppelen

U kunt maximaal twee afstandsbedieningen tegelijkertijd op uw trolling motor aansluiten.

Als u een tweede afstandsbediening wilt koppelen, moet u deze stappen uitvoeren met de eerste aangesloten afstandsbediening.

- 1 Schakel de trolling motor in.
- 2 Selecteer op een afstandsbediening die al gekoppeld is aan de motor  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Zorg dat de extra afstandsbediening zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van het scherm op de trolling motor bevindt.
- 4 Schakel de extra afstandsbediening in.
- 5 Selecteer op de extra afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Device Found wordt op de eerste afstandsbediening weergegeven. Na enkele seconden verschijnt Pairing Complete op de tweede afstandsbediening.

Stuurautomaat

WAARSCHUWING

U bent verantwoordelijk voor de veilige en voorzichtige besturing van uw vaartuig. De stuurautomaatfuncties op de elektrische motor zijn hulpmiddelen om uw boot beter te kunnen bedienen. Dit ontheft u echter niet van uw verantwoordelijkheid om de boot veilig te besturen. Voorkom gevaarlijke navigatie en zorg ervoor dat de motorbediening nooit onbemand is.

Oefen de bediening van de stuurautomaat op kalm en open water dat vrij is van gevaren.

VOORZICHTIG

Wees bij gebruik van de stuurautomaatfuncties voorbereid op plotseling stoppen, accelereren en wenden.

De Force Pro trolling motor ondersteunt stuurautomaatfuncties zoals het volgen van een vooraf geplande route, het aanhouden van uw koers en het vasthouden van uw positie.

U moet het kompas van de trolling motor kalibreren voordat u de stuurautomaatfuncties kunt gebruiken (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*). U moet een GPS-signaal hebben om een stuurautomaatmodus te activeren (*Een GPS-signaal verkrijgen, pagina 17*).

U kunt elke stuurautomaatmodus activeren en bedienen met de meegeleverde afstandsbediening (*Afstandsbediening, pagina 9*). U kunt bepaalde stuurautomaatfuncties bedienen met andere compatibele toestellen (*Bediening, pagina 4*).

TIP: In sommige situaties kunnen de stuurautomaatmodi meer turbulentie veroorzaken dan verwacht. U kunt de instellingen voor de stuurautomaatversterking wijzigen om de gevoeligheid van de stuurautomaat aan te passen aan verschillende omstandigheden (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 17*).

De Force Pro ondersteunt de volgende stuurautomaatfuncties:

Cruise control: De motor regelt automatisch het toerental van de schroef om een doelsnelheid te handhaven (*Uw snelheid behouden, pagina 17*).

Ankervergrendeling: De motor stuurt automatisch de schroef en laat deze draaien om uw positie te behouden (*Uw positie vasthouden, pagina 18*).

Vaste voorliggende koers: De motor stuurt automatisch om uw boot in dezelfde koers te houden (*Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 18*).

Route volgen: De motor kan de schroef automatisch sturen en laten draaien om naar een waypoint of langs een koers of track te navigeren (*Navigeren, pagina 19*).

Het kompas van de trollingmotor kalibreren

Voordat u het kompas van de trolling motor kalibreert, moet u naar een open gebied met kalm water gaan, met voldoende ruimte om de boot in een cirkel te manoeuvreren.

LET OP

Het kalibreren van het kompas van de trolling motor in ruw water en wind kan de prestaties van de stuurautomaat negatief beïnvloeden.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor in de uitgeklapte stand staat (*De motor uitklappen wanneer deze ingeklapt is, pagina 1*).
- 2 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Volg de instructies op het scherm om het kompas te kalibreren wanneer u hierom wordt gevraagd.
U kunt een voetpedaal, afstandsbediening of buitenboordmotor gebruiken om de boot te besturen tijdens het kalibreren van het kompas.

Indien de stuurautomaat niet naar behoren functioneert, dient u het kalibratieproces te herhalen.

Een GPS-signaal verkrijgen

- 1 Verplaats de boot naar een gebied met onbelemmerd uitzicht op de lucht.
- 2 Wacht 30 tot 60 seconden terwijl de trolling motor satellieten zoekt.
Wanneer de motor een positie heeft verkregen met behulp van GPS, brandt het LED-indicatielampje  continu groen.

De reactie van de stuurautomaat aanpassen

U kunt de instellingen voor de stuurautomaatversterking wijzigen om de gevoeligheid van de stuurautomaat aan te passen aan verschillende omstandigheden.

- 1 Selecteer  > **Settings** > **Trolling Motor** op de afstandsbediening.
- 2 Selecteer een optie:
 - Als u de versterking voor de modus Ankervergrendeling wilt aanpassen, selecteert u **Anchor Gain**.
 - Om de stuurautomaatversterking voor navigatiemodi aan te passen, waaronder Heading Hold en Cruise Control, selecteert u **Navigation Gain**.
- 3 Selecteer  of  om de versterkingswaarde te verhogen of te verlagen:
 - Verhoog de versterkingswaarde om de stuurautomaat beter te laten reageren. De motor is nauwkeuriger in het besturen van uw boot, maar kan meer turbulentie veroorzaken. Voor grotere of zwaardere boten zijn doorgaans hogere versterkingswaarden nodig.
 - Verlaag de versterkingswaarde om de stuurautomaat minder snel te laten reageren. De motor zorgt voor minder turbulentie, maar kan minder nauwkeurig zijn bij het besturen van uw boot.
- 4 Selecteer  om uw selectie te bevestigen.

Uw snelheid behouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*).

De functie cruisecontrol is een stuurautomaatfunctie die een specifieke snelheid over de grond instelt en handhaaft, waarbij de snelheid automatisch wordt aangepast aan veranderingen in stroming en wind.

TIP: U kunt cruisecontrol gebruiken naast andere stuurautomaatmodi (*Stuurautomaat, pagina 16*).

Druk op de afstandsbediening op .

De cruisecontrol is ingeschakeld voor de huidige snelheid.

Druk op  om cruisecontrol en de schroef uit te schakelen.

Uw positie vasthouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*).

De ankervergrendelingsfunctie maakt gebruik van GPS om uw positie te behouden met behulp van de trolling motor.

Druk op .

OPMERKING: U kunt de positie van de ankervergrendeling aanpassen door op een pijlknop op de afstandsbediening te drukken, of met behulp van de bediening met gebaren (*Bediening met gebaren gebruiken om uw positie aan te passen, pagina 14*).

Als u de ankervergrendeling wilt uitschakelen, drukt u nogmaals op .

Uw voorliggende koers aanhouden

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*).

U kunt Heading Hold activeren om uw boot in dezelfde kompasrichting te laten bewegen. De motor kan uw koers automatisch aanpassen om te compenseren voor drift die wordt veroorzaakt door factoren zoals wind en stromingen.

1 Stuur de boot in de gewenste richting.

2 Druk op .

OPMERKING: U kunt de richting aanpassen door te drukken op  en , of door bediening met gebaren te gebruiken (*Gebaren gebruiken om de vaste voorliggende koers aan te passen, pagina 14*).

TIP: Tijdens het gebruik van deze stuurautomaatmodus, kunt u ook uw snelheid behouden door middel van cruisecontrol (*Uw snelheid behouden, pagina 17*).

Als u Heading Hold wilt uitschakelen en wilt terugkeren naar handmatige modus, selecteert u  of .

De werking van Heading Hold bewerken

De functie Heading Hold is standaard ingesteld op de modus Go To die uw koers aanpast om drift te compenseren en uw boot in dezelfde richting te laten bewegen. Indien gewenst kunt u de functie Heading Hold configureren om de modus Vessel Align te gebruiken, om drift te negeren en de boeg van uw boot in dezelfde richting te houden.

1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Selecteer **Vessel Align**.

U kunt Go To selecteren om terug te keren naar de standaard Heading Hold instelling.

Navigeren

Voordat u de functie stuurautomaat kunt gebruiken, moet u de trolling motor kalibreren (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*).

De trolling motor maakt gebruik van GPS om de boot naar een waypointlocatie te sturen of om langs een route of track te navigeren.

1 Selecteer op de afstandsbediening een van deze opties:

- Begin met navigeren naar een opgeslagen waypoint (*Naar een waypoint navigeren, pagina 20*).
- Begin met het navigeren langs een opgeslagen route (*Een route navigeren, pagina 21*).
- Begin met het volgen van de actieve track (*Naar het begin van de actieve track navigeren, pagina 22*).
- Begin met het navigeren langs een opgeslagen track (*Navigeren met een opgeslagen spoor, pagina 22*).

OPMERKING: U kunt de trolling motor ook gebruiken om Auto Guidance paden te volgen wanneer navigatie wordt gestart vanaf een aangesloten kaartplotter. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor meer informatie.

Navigating wordt weergegeven op het scherm van de afstandsbediening en de trolling motor stuurt de boot automatisch naar de bestemming.

2 Pas de snelheid indien nodig aan.

TIP: Tijdens het gebruik van deze stuurautomaatmodus, kunt u ook uw snelheid behouden door middel van cruisecontrol (*Uw snelheid behouden, pagina 17*).

Navigatie onderbreken en hervatten

1 Selecteer tijdens het navigeren een van deze opties op de afstandsbediening:

- Selecteer  > **Standby** om de navigatie te onderbreken terwijl u met dezelfde snelheid en in dezelfde richting verder vaart.
- Selecteer  als u de navigatie wilt onderbreken en de ankervergrendeling wilt inschakelen

Het navigatiesysteem stopt en de trollingmotor keert terug naar de handmatige modus of behoudt uw positie met ankervergrendeling.

2 Selecteer  > **Follow Route** of druk op  om de navigatie te hervatten.

3 Schakel indien nodig de schroef in.

Stoppen met navigeren

Selecteer  > **Stop Nav.**

Het navigatiesysteem stopt en de trollingmotor keert terug naar de handmatige modus.

Stuwkracht achteruit

In de handmatige modus kunt u de schroef in omgekeerde richting laten draaien. In sommige situaties kan het handig zijn om de schroef gedurende korte tijd in omgekeerde richting te laten draaien, zoals bij het verlaten van een krappe ruimte waar de motor minder kan sturen.

Omdat de propeller op de trolling motor voornamelijk is ontworpen voor voorwaartse stuwkracht, is die minder efficiënt bij stuwkracht achteruit, wat resulteert in meer geluid van de motor, vooral bij hogere schroefsnellheden, en meer turbulentie in het water.

LET OP

Wees voorzichtig met stuwkracht achteruit om cavitatie en overmatige slijtage van de schroef en de aandrijfmotor te minimaliseren.

Schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus

- 1 Druk tweemaal op .

Het  pictogram op het scherm van de afstandsbediening wordt rood wanneer de schroef in de achteruitstand staat. Als de motor draait in een stuurautomaatmodus, schakelt deze automatisch over naar de handmatige modus. Als de schroef draait, stopt deze automatisch.

- 2 Druk nogmaals op  om de schroef in te schakelen.

OPMERKING: Bij het schakelen tussen de vooruit- en achteruitmodus wordt de schroefsnelheid automatisch ingesteld op de laatste snelheid die u in dezelfde stuwkrachtmodus hebt gebruikt.

Waypoints

Met waypoints markeert u locaties, zodat u er later naar kunt terugkeren. Op de trolling motor kunnen maximaal 5000 waypoints worden opgeslagen.

Wanneer de trolling motor is aangesloten op een kaartplotter, worden de waypoints die zijn opgeslagen op de trolling motor en op de kaartplotter automatisch gesynchroniseerd.

OPMERKING: Omdat de systemen zijn gesynchroniseerd, worden de waypoints op de kaartplotter ook verwijderd wanneer u waypoints verwijdert, standaardinstellingen herstelt of gebruikersgegevens wist met de afstandsbediening van de trolling motor. Als u een waypoint van de kaartplotter verwijdert, wordt dit waypoint ook automatisch bij de trolling motor verwijderd.

Een waypoint maken

U kunt uw huidige locatie als waypoint opslaan.

- 1 Ga indien nodig naar een locatie die u als waypoint wilt opslaan.
- 2 Druk op de afstandsbediening op .

Naar een waypoint navigeren

- 1 Selecteer  > **Waypoints** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Navigate To**.
- 4 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).
De trollingmotor navigeert naar de waypointlocatie ([Navigeren, pagina 19](#)).

Waypointgegevens bekijken

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Waypoints**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Review**.

Een waypointnaam bewerken

- 1 Selecteer  > **Waypoints** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Edit**.
- 4 Voer een nieuwe naam voor het waypoint in.

Een waypoint verwijderen

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Waypoints**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde waypoints weergegeven.
- 2 Selecteer een waypoint.
- 3 Selecteer **Delete**.

Routes

Een route bestaat uit een serie locaties op weg naar uw eindbestemming.

Wanneer u de trollingmotor aansluit op een kaartplotter, worden de routes die zijn opgeslagen op de kaartplotter gesynchroniseerd met de routes die zijn opgeslagen op de trollingmotor. Als u routes op het ene toestel verwijdert of bewerkt, worden de routes die op het andere toestel zijn opgeslagen automatisch gewijzigd. Alleen op de kaartplotter kunt u routes maken.

U kunt maximaal 100 routes opslaan.

Een route navigeren

- 1 Selecteer op de afstandsbediening,  > **Routes**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.
- 2 Selecteer een route.
- 3 Selecteer **Navigate To**.
- 4 Selecteer een optie:
 - Selecteer **Forward** om de route te navigeren vanaf het beginpunt dat is gebruikt bij het maken van de route.
 - Selecteer **Backward** om de route te navigeren vanaf het bestemmingspunt van de route dat is gebruikt bij het maken van de route.
 - Als u van uw huidige locatie naar het begin van de route wilt navigeren en vervolgens langs de route wilt navigeren, selecteert u **From Start**.
- 5 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).
De elektrische motor navigeert langs de route in de gekozen richting ([Navigeren, pagina 19](#)).

Wanneer u het einde van de route nadert, schakelt de elektrische motor standaard over op de ankervergrendeling en houdt deze de positie aan het einde van de route vast. Dit gedrag kan worden gewijzigd in de instellingen ([Trolling motorinstellingen, pagina 23](#)).

Routedetails weergeven

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.
- 2 Selecteer een route.
- 3 Selecteer **Review**.

Een routenaam bewerken

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.
- 2 Selecteer een route.
- 3 Selecteer **Edit**.
- 4 Voer een nieuwe naam voor de route in.

Een route verwijderen

- 1 Selecteer  > **Routes** op de afstandsbediening.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde routes weergegeven.
- 2 Selecteer een route.
- 3 Selecteer **Delete**.

Sporen

Een spoor (track) is een registratie van de door uw boot afgelegde weg. Het spoor dat momenteel wordt geregistreerd is het actieve spoor. Dit kan worden opgeslagen. U kunt maximaal vijftig tracks opslaan.

Wanneer u de trollingmotor op een kaartplotter aansluit, worden de actieve track en de opgeslagen tracks op de kaartplotter gesynchroniseerd met de actieve tracks en de opgeslagen tracks op de trollingmotor. Door actieve en opgeslagen tracks op het ene toestel toe te voegen, te verwijderen of te bewerken, worden de actieve en opgeslagen tracks op het andere toestel automatisch gewijzigd.

De actieve track opslaan

De track die momenteel wordt geregistreerd, wordt de actieve track genoemd. U kunt de actieve track opslaan en later langs deze route navigeren.

U kunt maximaal 50 tracks opslaan op de trollingmotor.

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Save Active Track**.
De actieve track wordt opgeslagen met de huidige datum als de naam van de track.
- 2 Wijzig de naam van de opgeslagen track (optioneel).

De actieve track wissen

Selecteer  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Het spoorgeheugen wordt gewist, maar het huidige spoor wordt wel opgeslagen.

Naar het begin van de actieve track navigeren

De track die momenteel wordt geregistreerd, wordt de actieve track genoemd. U kunt vanaf uw huidige positie langs de route die u hebt afgelegd terug navigeren naar het vertrekpunt van de actieve track.

- 1 Selecteer  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).
De trollingmotor navigeert langs de route die u hebt afgelegd terug naar het vertrekpunt van de actieve track ([Navigeren, pagina 19](#)).

Navigeren met een opgeslagen spoor

- 1 Selecteer  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Navigate To**.
- 4 Selecteer een optie:
 - Selecteer **Forward** om vanaf het begin van de opgeslagen track naar het einde van de track te navigeren.
 - Selecteer **Backward** om vanaf het einde van de opgeslagen track naar het begin van de track te navigeren.
- 5 Schakel de schroef in ([De schroef in- en uitschakelen, pagina 13](#)).
De trollingmotor vaart langs de opgeslagen track in de gekozen richting ([Navigeren, pagina 19](#)).

Details opgeslagen track weergeven

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Review**.

De naam van een opgeslagen track bewerken

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Edit**.
- 4 Voer een nieuwe naam in voor de opgeslagen track.

Een opgeslagen spoor verwijderen

- 1 Selecteer op de afstandsbediening de optie  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Er wordt een lijst met de tien dichtstbijzijnde opgeslagen tracks weergegeven.
- 2 Selecteer een opgeslagen track.
- 3 Selecteer **Delete**.

Instellingen

Trolling motorinstellingen

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Hiermee stelt u de voorkeuren voor het draadloze netwerk in voor de trolling motor (*Instellingen voor draadloos netwerk, pagina 24*).

Calibrate: Kalibreert het kompas van de trolling motor (*Het kompas van de trollingmotor kalibreren, pagina 17*) en stelt de boegcorrectie van de trolling motor in (*De boegcorrectie instellen, pagina 7*).

Units: Hiermee wijzigt u de maateenheden.

Battery Management: Definieert instellingen met betrekking tot de batterij van de trolling motor (*Instellingen voor batterijbeheer, pagina 24*).

Beeper: Hiermee schakelt u de pieptonen voor stuurautomaatmeldingen in of uit.

Prop Stow Side: Hiermee stelt u in naar welke kant van de trolling motor de schroef wordt gedraaid wanneer de trolling motor wordt opgeborgen. Dit is handig wanneer u andere voorwerpen in de buurt van de opgeborgen schroef bewaart.

Auto Power On: Schakelt de trolling motor in wanneer u het systeem van stroom voorziet.

Heading Hold: Hiermee stelt u het gedrag in van de functie vaste voorliggende koers (*De werking van Heading Hold bewerken, pagina 18*).

Nav. Arrival: Hiermee stelt u het gedrag van de trolling motor in wanneer u het einde van een route bereikt. Met de instelling Anchor Lock houdt de trolling motor de positie vast met de functie virtueel anker, wanneer de boot het einde van de route bereikt. Met de instelling Manual wordt de schroef uitgeschakeld wanneer de boot het einde van de route bereikt.

VOORZICHTIG

Als u Manual gebruikt voor de instelling Nav. Arrival, moet u klaar zijn om de besturing van de boot over te nemen.

Anchor Gain: Hiermee stelt u het niveau van de stuurautomaatrespons in de ankervergrendelingsmodus in (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 17*).

Navigation Gain: Hiermee stelt u het niveau van de stuurautomaatrespons in wanneer u zich in een andere stuurautomaatmodus bevindt (*De reactie van de stuurautomaat aanpassen, pagina 17*).

Clear User Data: Hiermee verwijdt u alle opgeslagen waypoints, routes, tracks en uw actieve track.

OPMERKING: Als u een kaartplotter hebt aangesloten, worden zowel de gebruikersgegevens van de trolling motor als die van aangesloten kaartplotter gewist wanneer u deze optie selecteert.

Restore Defaults: Hiermee herstelt u de instellingen van de trolling motor naar de fabrieksinstellingen.

OPMERKING: Bij het herstellen van de standaardinstellingen worden de gebruikersgegevens op de trolling motor of op een aangesloten kaartplotter niet gewist.

Clear Diagnostics: Verwijdert door het systeem gegenereerde gegevens die zijn opgeslagen op de trolling motor voor het oplossen van problemen.

Instellingen voor draadloos netwerk

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

OPMERKING: De actieve modus Wi-Fi® wordt boven in het scherm weergegeven.

Mode: Hiermee stelt u de modus Wi-Fi in. U kunt Wi-Fi technologie uitschakelen, verbinding maken met het netwerk van een kaartplotter of een draadloos toegangspunt maken om de ActiveCaptain app te gebruiken (*Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 25*).

Setup > Name: Hiermee stelt u de naam in van het draadloze toegangspunt op de trollingmotor (alleen ActiveCaptain modus).

Setup > Password: Hiermee stelt u het wachtwoord in voor het draadloze toegangspunt op de trollingmotor (ActiveCaptain modus).

Instellingen voor batterijbeheer

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Stelt de weergaven van de batterij-indicator van de trolling motor in als een pictogram of een numerieke waarde.

Battery Setup: Stelt het type batterij in dat is aangesloten op de trolling motor, wat helpt bij het berekenen van de weergegeven batterijstatus.

Instellingen van de afstandsbediening

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Hiermee kunt u de instellingen voor schermverlichting aanpassen. (*Schermverlichtingsinstellingen, pagina 24*)

Beeper: Hiermee stelt u de pieptoon in voor het indrukken van knoppen en alarmen.

Auto Power Off: Hiermee stelt u in na hoeveel tijd de afstandsbediening automatisch wordt uitgeschakeld.

Calibrate: Kalibreert de afstandsbediening voor de bediening met gebaren (*De afstandsbediening kalibreren, pagina 15*).

Pairing: Koppelt de afstandsbediening aan de trollingmotor (*De afstandsbediening koppelen, pagina 15*).

Language: Stelt de taal van de tekst op het scherm in.

Restore Defaults: Hiermee herstelt u de fabrieksinstellingen van de afstandsbediening. Hiermee worden de standaard configuratie-instellingen op de afstandsbediening hersteld, maar worden opgeslagen gebruikersgegevens niet verwijderd.

Schermverlichtingsinstellingen

Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Hiermee stelt u in dat de schermverlichting wordt ingeschakeld wanneer u op een knop drukt.

Alarms: Hiermee stelt u in dat de schermverlichting wordt ingeschakeld wanneer er een alarm klinkt op de afstandsbediening.

Timeout: Hiermee kunt u de tijdsduur instellen voordat de schermverlichting wordt uitgeschakeld.

Brightness: Hiermee stelt u de helderheid van de schermverlichting in.

Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden

U kunt een mobiel toestel met de trolling motor verbinden via de ActiveCaptain app. De app biedt een snelle en eenvoudige manier om met uw trolling motor te communiceren en de toestelsoftware bij te werken.

- 1 Selecteer op de afstandsbediening  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Voer een naam en een wachtwoord in voor dit netwerk.
- 3 U kunt de ActiveCaptain app via de App Store op uw mobiele toestel installeren en openen.
- 4 Breng het mobiele toestel in de buurt van de elektrische motor.
- 5 Ga naar de instellingen van uw mobiele toestel, open de pagina met Wi-Fi verbindingen en breng een verbinding met de trollingmotor tot stand aan de hand van de naam die en het wachtwoord dat u hebt ingevoerd in de vorige stap.

Verbinding maken met een kaartplotter

Op uw compatibele Garmin kaartplotter moet de nieuwste softwareversie zijn geïnstalleerd voordat u de trollingmotor kunt verbinden.

OPMERKING: U kunt de lijst met compatibele Garmin toestellen bekijken op garmin.com/force_pro/compatible om te controleren of uw kaartplotter de trolling motor ondersteunt.

U kunt de trolling motor draadloos verbinden met een compatibele Garmin kaartplotter. Nadat u verbinding hebt gemaakt met een compatibele kaartplotter, kunt u de trollingmotor bedienen vanaf de kaartplotter.

- 1 Schakel de kaartplotter en de trollingmotor in.
- 2 Controleer of de kaartplotter een draadloos netwerk host.
OPMERKING: Als u meerdere kaartplotters hebt geïnstalleerd, is slechts één kaartplotter de host van het draadloze netwerk. Raadpleeg de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor meer informatie.
- 3 Selecteer op de kaartplotter **Instellingen** > **Communicatie** > **Draadloze toestellen** > **Garmin trollingmotor** > **Start**.
- 4 Druk drie keer op  op het display van de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
Het LED-indicatielampje  op de trolling motor licht blauw op als er connectie met de kaartplotter wordt gezocht en wordt groen als de connectie is gemaakt.
Er verschijnt een bevestigingsbericht op de kaartplotter wanneer de verbinding tot stand is gebracht.
- 5 Nadat de kaartplotter en de trollingmotor zijn verbonden, schakelt u de trollingmotorbalk op de kaartplotter in om de motor te bedienen.
Bekijk de nieuwste versie van de gebruikershandleiding van uw kaartplotter voor volledige bedieningsinstructies.

Verbinden met een Garmin watch

U kunt de trolling motor draadloos verbinden met een compatibele Garmin watch en de trolling motor bedienen met behulp van de Trolling Motor app op de watch.

OPMERKING: U kunt de lijst met compatibele Garmin toestellen bekijken op garmin.com/force_pro/compatible om te controleren of uw watch de trolling motor ondersteunt.

De eerste keer dat u de trolling motor aansluit op uw watch, moet u de watch en de motor koppelen. Nadat ze zijn gekoppeld, maakt de watch automatisch verbinding met de motor wanneer de motor wordt ingeschakeld en zich binnen het bereik bevindt.

- 1 Zorg ervoor dat de trolling motor is ingeschakeld en dat er een afstandsbediening op is aangesloten.
 - 2 Breng uw compatibele Garmin watch binnen 3 m (10 ft.) van de trolling motor.
 - 3 Houd **MENU** ingedrukt op de watch.
 - 4 Selecteer **Sensors en accessoires > Voeg nieuw toe > Trolling Motor**.
 - 5 Druk drie keer op  op het display van de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
 op het scherm van de elektrische motor is blauw als er verbinding met de kaartplotter wordt gezocht en wordt groen als de verbinding is gemaakt.
 - 6 Bevestig de koppelingscode die wordt weergegeven op de watch en op de aangesloten afstandsbediening.
- U kunt op **START** drukken en **Trolling Motor** selecteren in de lijst met activiteiten en apps om de bedieningselementen van de trolling motor te openen.

Software-updates

Ga naar garmin.com/support/software/marine/ voor informatie over de nieuwste software-updates voor uw Garmin maritieme toestellen.

Software bijwerken met de ActiveCaptain app

U kunt naar garmin.com/videos/trolling_motor_update/ gaan en een video bekijken over het bijwerken van de software.

LET OP

Bij software-updates dient de app mogelijk grote bestanden te downloaden. Gebruikelijke datalimieten of -kosten van uw internetprovider kunnen van toepassing zijn. Neem contact op met uw internetprovider voor meer informatie over datalimieten of -kosten.

De installatie duurt enkele minuten.

OPMERKING: Om de software van de trolling motor bij te werken, moet u uw mobiele toestel met de ActiveCaptain app direct verbinden met een speciaal Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

1 Stel indien nodig de trolling motor in voor gebruik met de ActiveCaptain app (*Een mobiel toestel met de ActiveCaptain app verbinden, pagina 25*).

2 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

Als u verbinding maakt met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor, krijgt de app de informatie die nodig is om de juiste updatebestanden te downloaden.

3 Open de ActiveCaptain app.

4 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

5 Verbind het mobiele toestel met internet.

6 Selecteer in de ActiveCaptain app, **Mijn watersporttoestellen > Download**.

OPMERKING: De optie om een update te downloaden wordt alleen weergegeven als er een software-update beschikbaar is voor uw toestel.

De ActiveCaptain app downloadt de update naar het mobiele toestel.

7 Verbind het mobiele toestel opnieuw met het speciale Wi-Fi netwerk op de trolling motor.

De update wordt overgebracht naar de trolling motor. Dit kan tot 30 minuten duren. De indicatielampjes voor het motortoerental knipperen op het scherm van de trolling motor om aan te geven dat de software wordt bijgewerkt.

OPMERKING: Als nadat de overdracht is voltooid, de lampjes op het scherm van de trolling motor niet beginnen te knipperen, moet u de trolling motor uitschakelen en weer inschakelen om de update uit te voeren.

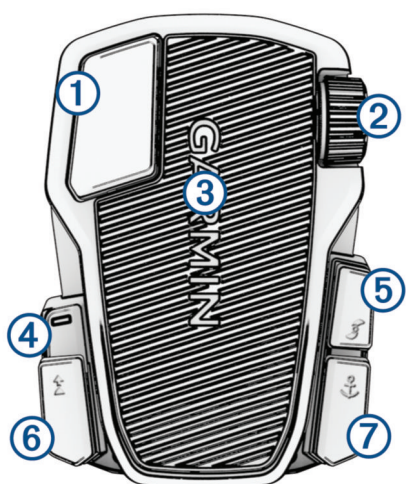
8 Controleer of de afstandsbediening is ingeschakeld en aangesloten.

Als de update van de elektrische-motorsoftware is voltooid en er een update voor de afstandsbediening beschikbaar is, knipperen de snelheidsindicatielampjes en begint het aftellen op de afstandsbediening. Aan het einde van het aftellen geeft de afstandsbediening  weer terwijl het updateproces wordt voltooid. Dit kan tot 5 minuten duren.

9 Zorg ervoor dat het voetpedaal is ingeschakeld en aangesloten.

Als de update van de elektrische-motorsoftware is voltooid en er een update voor het voetpedaal beschikbaar is, gaat het indicatielampje op het voetpedaal paars branden terwijl het updateproces wordt voltooid. Wanneer het indicatielampje uitgaat, is de update voltooid.

Voetpedaal

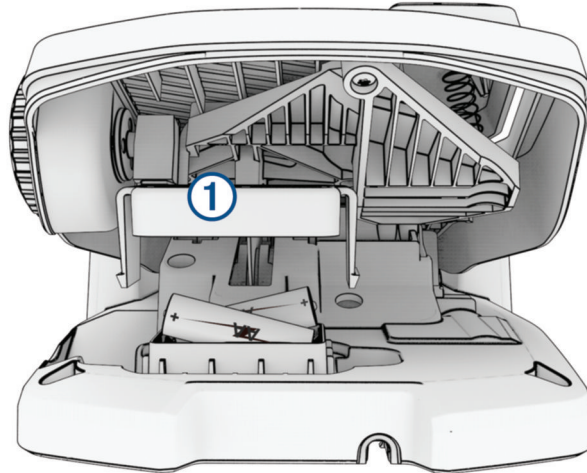


	Tijdelijke schroefregeling	Houd ingedrukt om de schroef op de ingestelde snelheid in te schakelen. Laat los om de schroef uit te schakelen.
	Snelheidswiel	Draai het wiel van u af om de snelheid van de schroef of de cruise control te verhogen. Draai het wiel naar u toe om de snelheid van de schroef of de cruise control te verlagen. OPMERKING: Het snelheidswieltje is niet actief wanneer virtueel anker is ingeschakeld.
	Stuurpedaal	Druk het pedaal met uw tenen in om de motor rechtsom te draaien. Druk het pedaal met uw hak in om de motor linksom te draaien. OPMERKING: Als virtueel anker of vaste voorliggende koers is ingeschakeld, of als u een route volgt, kantelt u het pedaal of drukt u een knop in om handmatige bediening te hervatten met de vorige schroefsneldheid.
	Statuslampje	Geeft de status van het voetpedaal aan (<i>Statusindicator, pagina 31</i>).
	Continue schroefbediening	Druk hier een keer op om de propeller in of uit te schakelen (<i>De schroef in- en uitschakelen, pagina 13</i>). Druk twee keer om een stuurautomaatfunctie uit te schakelen (indien ingeschakeld), de propeller te stoppen en tussen stuwkracht vooruit en achteruit te schakelen (<i>Stuwkracht achteruit, pagina 19</i>).
	Vaste voorliggende koers	Druk hier één keer op om de huidige voorliggende koers aan te houden (<i>Uw voorliggende koers aanhouden, pagina 18</i>). Druk hierop om de vaste voorliggende koers uit te schakelen, de schroef te stoppen en de handmatige bediening te hervatten. Druk twee keer om een stuurautomaatfunctie uit te schakelen (indien ingeschakeld), de propeller te stoppen en tussen stuwkracht vooruit en achteruit te schakelen (<i>Stuwkracht achteruit, pagina 19</i>). TIP: U kunt deze knop uitschakelen door deze zes keer in te drukken. U kunt nogmaals zes keer op de knop drukken om deze weer in te schakelen.
	Ankervergrendeling	Druk hierop om virtueel anker in te schakelen. De ankervergrendeling gebruikt de trolling motor om uw positie vast te houden (<i>Uw positie vasthouden, pagina 18</i>). Druk hier nogmaals op om ankervergrendeling uit te schakelen en terug te keren naar de vorige stuurmodus. TIP: U kunt deze knop uitschakelen door deze zes keer in te drukken. U kunt nogmaals zes keer op de knop drukken om deze weer in te schakelen.

Batterijen plaatsen

Het voetpedaal werkt op twee AA-alkalinebatterijen, NiMH- of lithiumbatterijen (niet meegeleverd). Gebruik lithiumbatterijen voor de beste resultaten.

- 1 Til de voorkant van het voetpedaal zo ver mogelijk omhoog.
- 2 Knijp de zijkanten van het batterijdeksel ① in en trek het deksel omhoog om het te verwijderen.



- 3 Plaats twee AA-batterijen met de contacten in de juiste richting.
- 4 Plaats het batterijdeksel over de batterijen en duw het omlaag totdat beide zijden op hun plaats klikken.

Het voetpedaal koppelen

Het voetpedaal is in de fabriek gekoppeld aan de trolling motor, maar mogelijk moet u deze opnieuw koppelen als de verbinding verbroken is.

- 1 Schakel de trolling motor in.
- 2 Druk drie keer op  op het display van de trolling motor om de koppelmodus te activeren.
 op het paneel van de trolling motor brandt blauw als er een verbinding wordt gezocht.
- 3 Zorg dat het voetpedaal zich op minder dan 1 m (3 ft.) afstand van het scherm op de trollingmotor bevindt.
- 4 Sluit het voetpedaal aan op de voeding met de voedingskabel of plaats batterijen om het in te schakelen.
- 5 Houd binnen 30 seconden na het intrappen van het pedaal  ingedrukt totdat de status-led op het voetpedaal blauw brandt.
- 6 Laat  los.

De status-led op het voetpedaal brandt blauw als er een verbinding wordt gezocht en gaat vervolgens uit als er een verbinding met de trolling motor is vastgesteld.

 op het paneel van de trolling motor wordt groen als de verbinding is gemaakt.

Statusindicator

Het lampje op het voetpedaal geeft de status van het voetpedaal aan.

Brandt groen	Het voetpedaal wordt ingeschakeld.
Brandt en knippert blauw	Het voetpedaal is bezig met koppelen. Het lampje gaat uit wanneer er verbinding wordt gemaakt met de trollingmotor of wanneer er een time-out optreedt bij het koppelingsproces zonder verbinding te maken.
Knippert groen wanneer u op een knop drukt	Het voetpedaal is verbonden met de trollingmotor en verzendt een opdracht voor de ingedrukte knop.
Knippert rood wanneer u op een knop drukt	Het voetpedaal is niet verbonden met de trollingmotor.
Uit	Het lampje gaat uit wanneer het pedaal met de trollingmotor verbonden is en geen opdrachten verzendt. Dit verlengt de levensduur van de batterij.

De knoppen voor de stuurautomaat op het voetpedaal uitschakelen

Voordat u de knoppen voor de stuurautomaat op het voetpedaal kunt in- of uitschakelen, moet u controleren of het voetpedaal stroom heeft.

U kunt de knop voor het vasthouden van de koers (⬆️) en de knop voor het vergrendelen van het anker (⚓) op het voetpedaal afzonderlijk uitschakelen om te voorkomen dat deze per ongeluk worden ingeschakeld.

Druk zes keer snel op de knop om deze uit te schakelen.

De status-LED wordt gedurende één seconde rood om aan te geven dat de knop is uitgeschakeld.

TIP: Druk zes keer snel op de knop om deze weer in te schakelen. De status-LED wordt gedurende één seconde groen om aan te geven dat de knop is ingeschakeld.

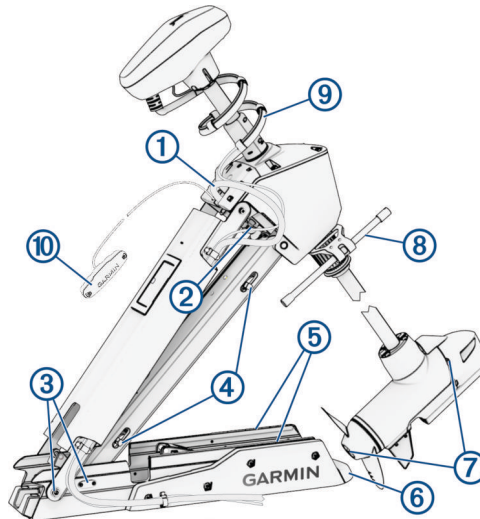
Onderhoudsbehoeften en -schema

LET OP

Na gebruik van de motor in zout water of brak water, moet u de hele motor met schoon water afspoelen en een siliconenspray op waterbasis aanbrengen met een zachte doek. U moet voorkomen dat er waterstralen op de asdop terechtkomen. Anders dringt er mogelijk water binnen, waardoor productschade kan ontstaan.

Om uw garantie te behouden, moet u routinematig onderhoudstaken uitvoeren om de motor voor te bereiden op het seizoen. Als u de motor in een droge en stoffige omgeving vervoert, zoals over grind of onverharde wegen, moet u deze onderhoudstaken zo nodig tijdens het seizoen herhalen.

Zie voor onderhoudsinstructies en informatie over vervangingsonderdelen de *Onderhoudshandleiding* op garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Controleer de voedingskabel ① op slijtage en vervang deze zo nodig.³
- Controleer en reinig de voedingsklemmen en draai de moeren aan, indien nodig ② (*De voedingsklemmen controleren en reinigen, pagina 33*).
- Smeer de scharnieren en lagers ③ (*De hengsels en scharnieren smeren, pagina 34*).
- Reinig en smeer het vergrendelmechanisme voor in- en uitklappen ④ (*Het vergrendelingsmechanisme reinigen en smeren, pagina 34*).
- Controleer de montagerails ⑤ en vervang deze indien nodig (*Montagerails controleren en vervangen, pagina 36*).
- Controleer de beschermrand ⑥ en vervang deze indien nodig (*De beschermrand controleren en vervangen, pagina 37*).
- Reinig of vervang de anodes in de schroefmotor ⑦ (*Onderhoud van de anodes, pagina 37*).
- Controleer, indien aanwezig, de rubberen stops aan de uiteinden van de stabilisator ⑧ op slijtage en vervang deze indien nodig.
- Controleer de spoelkabel ⑨ op slijtage en vervang deze zo nodig.³
- Controleer de trekkabel en het hengsel ⑩ op slijtage en vervang deze indien nodig (*De trekkabel vervangen, pagina 39*).

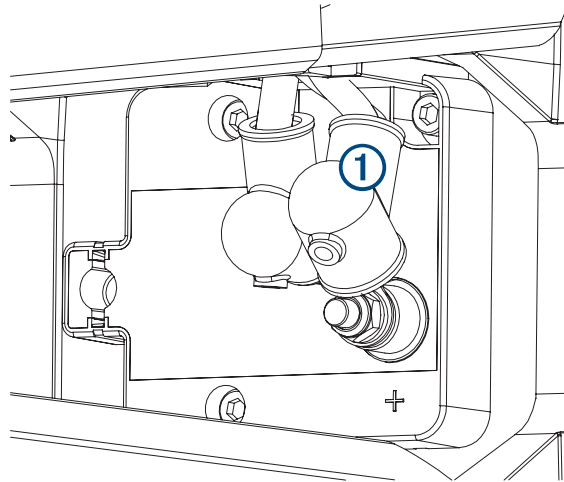
³ Zie de *onderhoudshandleiding* op garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor voor vervangingsinstructies.

De voedingsklemmen controleren en reinigen

⚠ WAARSCHUWING

Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef, de schroefaandrijfmotor, elektrische aansluitingen of elektronische behuizingen gaat werken, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

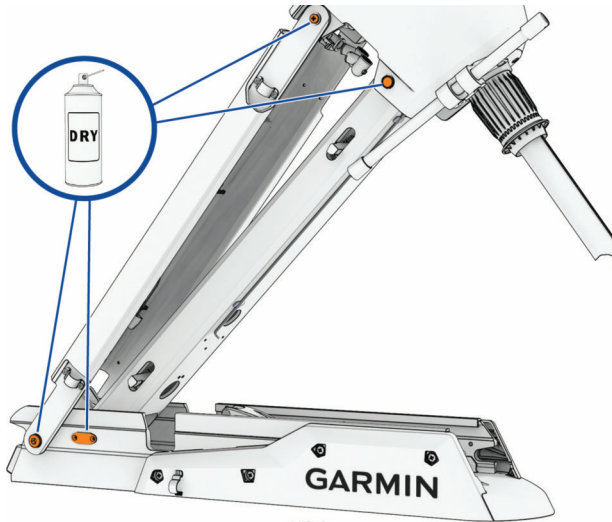
- 1 Met de motor in de uitgeklapte stand trekt u de rubberen afschermingen weg van de positieve en negatieve voedingsklemmen ①.



- 2 Controleer of de moeren van de aansluitingen goed vastzitten en of de ringaansluitingen niet kunnen bewegen.
- 3 Gebruik indien nodig een momentsleutel en een dopsleutel van 10 mm om ervoor te zorgen dat de moeren worden vastgedraaid met een aandraaimoment van 4 N-m (36 lbf-in.).
- 4 Verwijder indien nodig alle corrosie van de aansluitingen met een staalborstel.
OPMERKING: In geval van ernstige corrosie moet u mogelijk de stroomkabels verwijderen voor een effectieve reiniging. Zie de *Force Pro Trolling Motor onderhoudshandleiding* op garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor voor gedetailleerde instructies over het loskoppelen en verwijderen van de stroomkabels van de motor.
- 5 Dek de aansluitingen af met diëlektrisch vet.
- 6 Plaats de rubberen afschermingen weer stevig over de voedingsklemmen.

De hengsels en scharnieren smeren

- 1 Breng op elk scharnierpunt een niet-klevend, droog smeermiddel aan, inclusief in de ruimte tussen de bewegende delen.



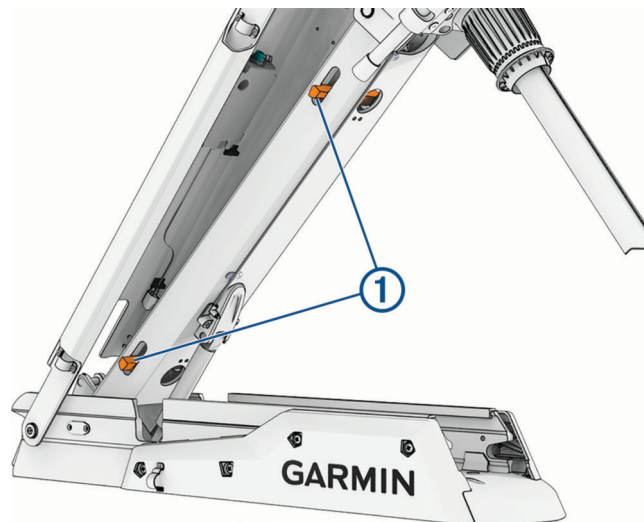
- 2 Beweeg de motor van de opbergstand naar de uitgeklapte stand en een paar keer terug om het smeermiddel te verdelen.
- 3 Breng indien nodig extra smeermiddel aan en herhaal de vorige stap.
- 4 Laat het smeermiddel drogen volgens de instructies van de fabrikant.

Het vergrendelingsmechanisme reinigen en smeren

⚠ VOORZICHTIG

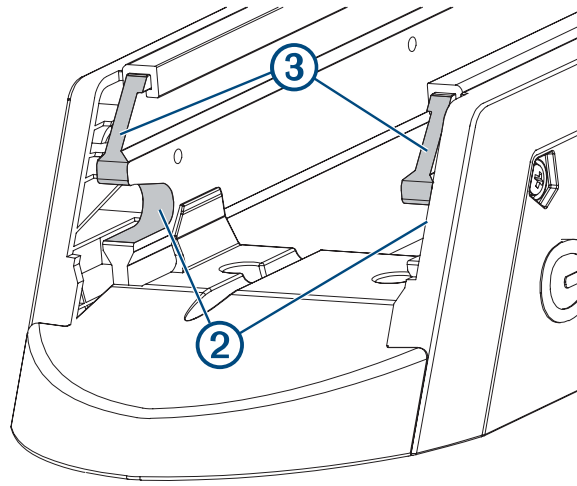
Deze procedure kan het beste worden uitgevoerd met de motor halverwege tussen de ingeklapte en uitgeklapte stand. In deze stand is de motor niet vastgezet, dus u moet de motor ondersteunen en uiterst voorzichtig zijn om beknelling en verbrijzeling van handen of vingers te voorkomen.

- 1 Plaats de motor tussen de ingeklapte en uitgeklapte positie, zodat de onderkant verticaal is gericht en u bij beide vergrendelingsmechanismen ① kunt komen.

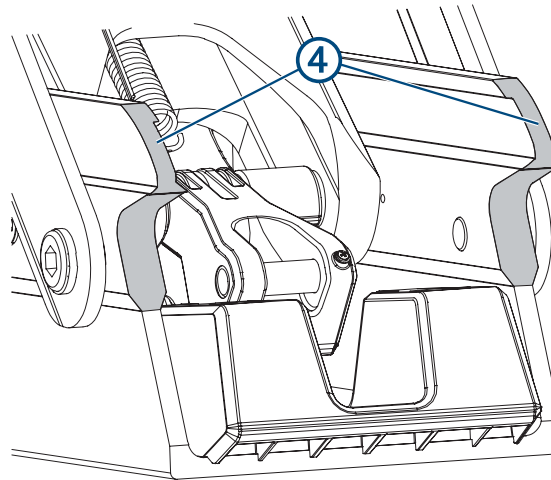


- 2 Ondersteun het gewicht van de motor, zodat deze niet kan vallen en uw handen of vingers kan verbrijzelen.
- 3 Verwijder eventueel vuil uit alle kanalen van het vergrendelingsmechanisme.
- 4 Breng universeel synthetisch of watervast vet aan op de vergrendelingsmechanismen en de kanalen.

- 5 Trek een aantal keren aan de trekkabel en laat deze los om de mechanismen in de kanalen te bewegen en het vet te verdelen.
- 6 Breng indien nodig extra vet aan en herhaal de vorige stap.
- 7 Verwijder eventueel vuil van de vergrendelingshouder ② aan de voorzijde van de montagevoet.



- 8 Breng universeel synthetisch of watervast vet aan op het bovenoppervlak ③ van de vergrendelingshouders aan de voorkant van de montagevoet, zodat de vergrendelingsmechanismen soepel in de houders schuiven.
- 9 Herhaal de vorige twee stappen voor de vergrendelingshouders aan de achterzijde van de montagevoet ④.

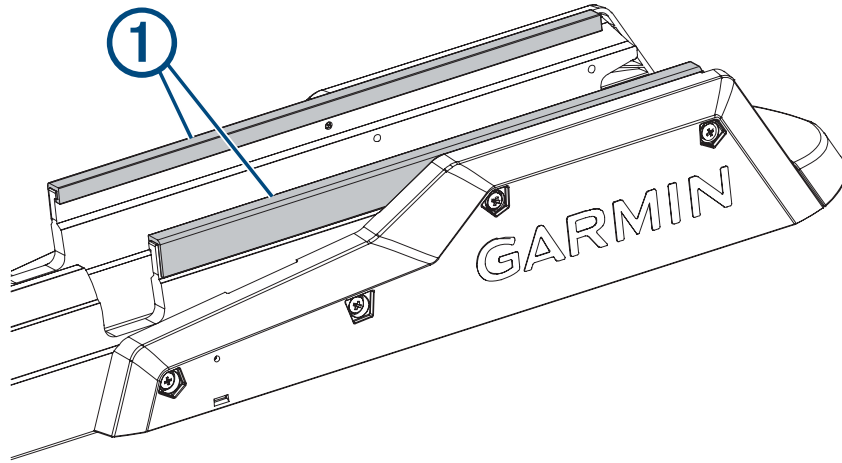


- 10 Zet de motor terug in de in- of uitgeklapte stand.

Montagerails controleren en vervangen

De rails beschermen de aandrijfmotor en de steun tegen stoten tijdens het opbergen van de motor. De rails kunnen na verloop van tijd versleten raken. Als de rails beschadigd of versleten zijn en u de montagevoet er doorheen kunt zien, moet u de rails vervangen.

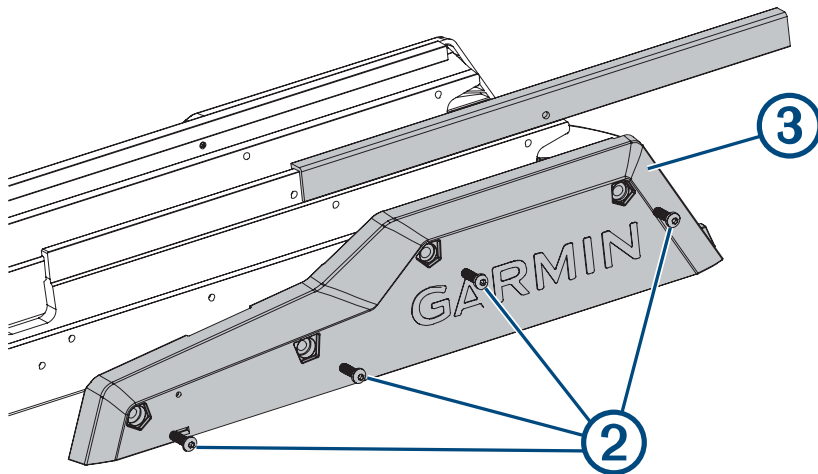
- 1 Controleer de rails ① op slijtage en beschadiging met de motor in de ingeklapte stand.



- 2 Selecteer een actie:

- Als de rails in goede staat verkeren en u de metalen montagevoet niet kunt zien op versleten plaatsen, hoeft u verder niets te doen.
- Als de rails beschadigd zijn of als u de metalen montagevoet door versleten plekken in de rails kunt zien, ga dan verder met de volgende stap om de rails te vervangen.

- 3 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 4 mm de schroeven ② waarmee de kappen ③ aan de montagevoet zijn bevestigd.

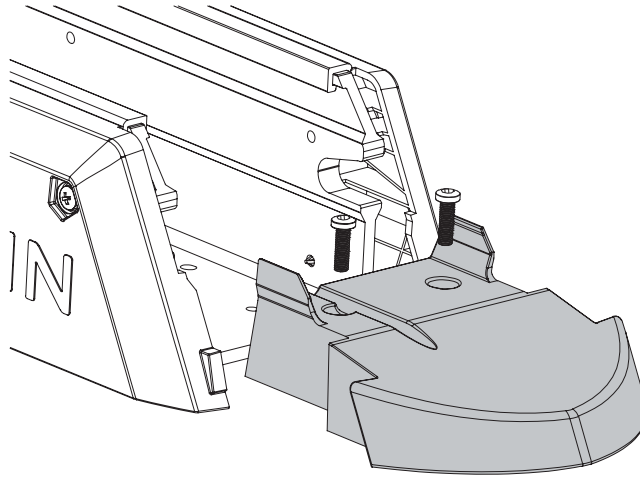


- 4 Schuif de beschadigde rails van de montagevoet.
- 5 Schuif de vervangende rails op de montagevoet.
- 6 Bevestig de kappen op de montagevoet met de schroeven die u eerder hebt verwijderd.

De beschermrand controleren en vervangen

De beschermrand is het deel van de montagevoet dat over de boeg van de boot hangt.

- 1 Plaats de motor tussen de in- en uitgeklapte stand en controleer de beschermrand op beschadigingen.
- 2 Selecteer een actie:
 - Als de beschermrand onbeschadigd is, hoeft u verder niets te doen.
 - Als de beschermrand beschadigd is, ga dan verder met de volgende stap om de beschermrand te vervangen.
- 3 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 4 mm de twee schroeven waarmee de beschermrand aan de montagevoet is bevestigd.



- 4 Breng een vervangende beschermrand aan en bevestig deze aan de montagevoet met de schroeven die bij het vervangende onderdeel zijn geleverd.

Onderhoud van de anodes

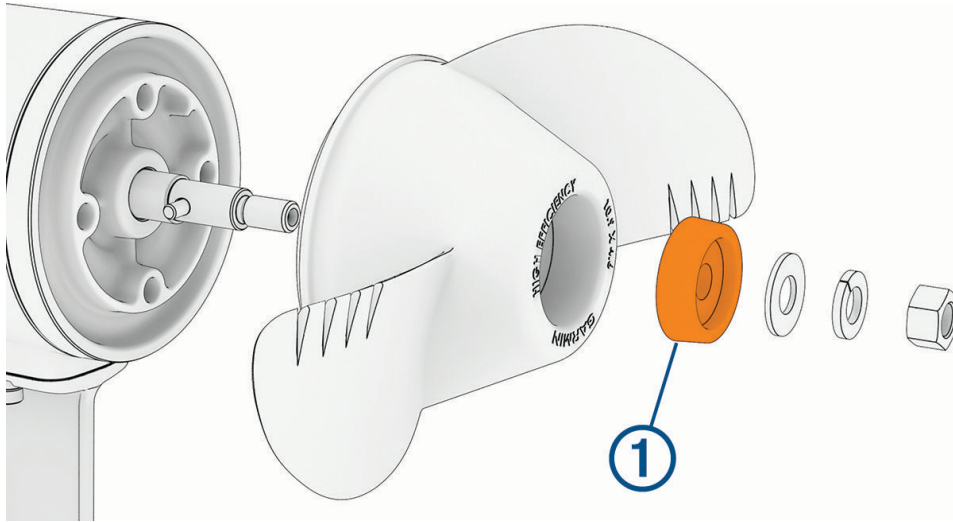
WAARSCHUWING

Koppel de motor altijd los van de batterij voordat u met de schroef, de schroefaandrijfmotor, elektrische aansluitingen of elektronische behuizingen gaat werken, om ernstig letsel of overlijden te voorkomen.

De opofferingsanodes beschermen de motoronderdelen tegen corrosie. Ze moeten elk seizoen worden gecontroleerd en zo nodig worden gereinigd of vervangen. U kunt vervangende anodes kopen bij uw Garmin dealer of via [garmin.com](https://www.garmin.com).

Onderhoud van de schroefanode

- 1 Draai de moer aan het einde van de schroef los met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$).
- 2 Verwijder de schroef en leg de moer, de sluitring en de platte onderlegging opzij.
- 3 Verwijder en controleer de anode ①.



- 4 Selecteer een optie:
 - Als de anode de helft van de oorspronkelijke grootte of groter is, reinigt u de anode met een staalborstel of schuurpapier.

LET OP

Verwijder de anode van de motor voordat u deze met een staalborstel of schuurpapier reinigt. Als u de anode reinigt terwijl deze op de motor is geïnstalleerd, kan dit de motor beschadigen, corrosie versnellen en de levensduur van de motor verkorten.

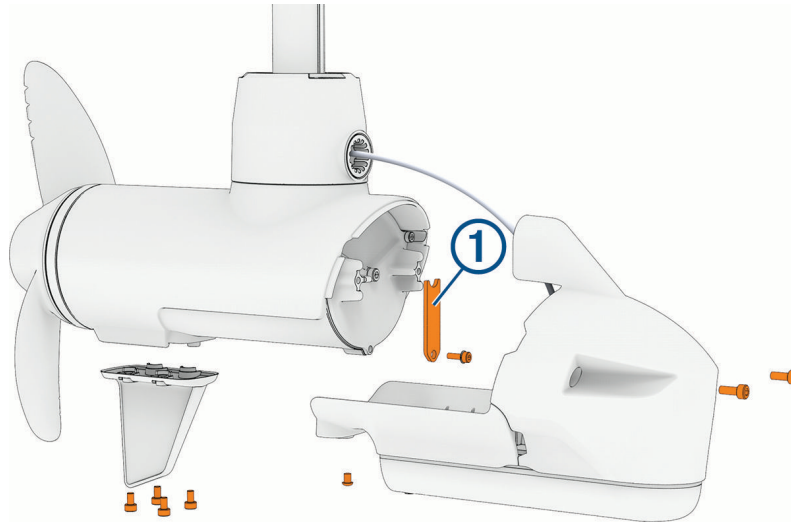
- Als de anode kleiner is dan de helft van de originele grootte, verwijdt u deze en koopt u een nieuwe.
- 5 Plaats de gereinigde of nieuwe anode terug op de as van de schroef, gevolgd door de platte onderlegging, de sluitring en de moer.
 - 6 Draai de borgmoer met een dopsleutel van 15 mm ($\frac{9}{16}$ in.) vast tot aan 16,27 N-m (12 lbf-ft) om de schroef te bevestigen.

Onderhoud van de neuskegelanode

OPMERKING: Trolling motoren die na 2024 zijn gebouwd, hebben twee schroeven waarmee de anode aan de behuizing van de schroefaandrijfmotor kan worden bevestigd. Als uw vervangende anode twee gaten, maar uw schroefaandrijfmotor slechts één gat heeft, kunt u de nieuwe anode met slechts één schroef installeren en de andere schroef verwijderen.

- 1 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 4 mm de vier schroeven waarmee de scheg aan de onderkant van de motor is bevestigd.
- 2 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 3 mm de schroef waarmee de transducer en neuskegel aan de onderkant van de motor is bevestigd.
- 3 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 4 mm de schroeven om de neuskegel los te maken aan de voorkant van de motor.

- 4 Verwijder met een inbusbit of -sleutel van 3 mm de anode ① aan de voorzijde van de motor.



- 5 Controleer de anode en voer een van de volgende acties uit:
- Als de anode de helft van de oorspronkelijke grootte of groter is, reinigt u de anode met een staalborstel of schuurpapier.
 - Als de anode kleiner is dan de helft van de originele grootte, verwijdt u deze en koopt u een nieuwe.
- 6 Bevestig de nieuwe of gereinigde anode met een of twee schroeven aan de schroefaandrijfmotor.
- OPMERKING:** Als uw schroefaandrijfmotor twee bevestigingspunten heeft voor de anode, moet u altijd twee schroeven gebruiken om de anode vast te zetten.
- 7 Installeer de neuskegel opnieuw met behulp van twee schroeven aan de voorzijde van de schroefaandrijfmotor.
- 8 Plaats de schroef opnieuw waarmee de transducer en neuskegel aan de onderzijde van de motor zijn bevestigd.
- 9 Monteer de scheg weer aan de onderzijde van de schroefaandrijfmotor.

De trekkabel vervangen

Volg de instructies die zijn meegeleverd met de trekhengsel en -kabelkit (artikelnummer 010-13915-00) of raadpleeg de *instructies voor de trekhengels en -kabel* op garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Krassen op de lak

Na verloop van tijd kunnen onderdelen van de motor bekrast raken of kunnen er putjes in ontstaan. Met verf kunt u deze gebieden cosmetisch bijwerken.

- 1 Reinig de gebieden waar de lak is bekrast of beschadigd grondig met isopropylalcohol.
- 2 Breng vloeibare polyurethaan lak aan op de bekrast of beschadigde gebieden.
- 3 Volg de instructies bij de lak en laat de lak goed drogen voordat u de motor gebruikt.

Specificaties

Elektrische motor

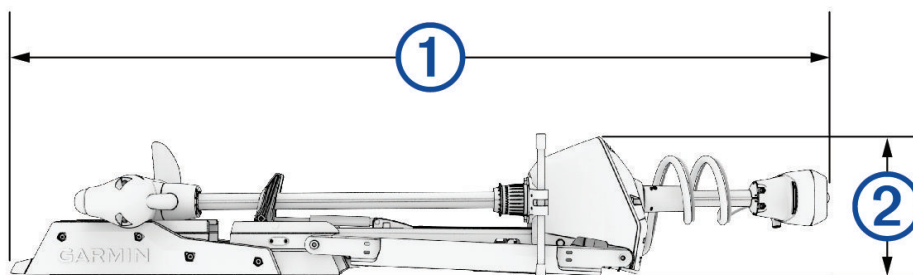
Gewicht (motor, steun en kabels)	50-inch model: 30,25 kg (66,7 lb.) 57-inch model: 32,06 kg (70,7 lb.)
Gewicht (stabilisator)	0,54 kg (1,2 lb.)
Bedrijfstemperatuur	Van -5° tot 40 °C (van 23° tot 104 °F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Materiaal	Steun en motorbehuizing: Aluminium Asdop, scherm en zijpanelen: Kunststof Motoras: Glasvezel
Waterbestendigheid	Asdop: IEC 60529 IPX5 ⁴ Stuurmotorbehuizing: IEC 60529 IPX7 ⁵ Behuizing van scherm: IEC 60529 IPX7 Behuizing van de schroefmotor: IEC 60529 IPX8 ⁶
Kompasveilige afstand	91 cm (3 ft.)
Lengte stroomkabel	50-inch model: 1,2 m (4 ft.) 57-inch model: 1,1 m (3,5 ft.)
Ingangsspanning	Van 20 tot 45 V gelijkstroom
Ingangsstroom sterkte	60 A continu
Stroomonderbreker (niet meegeleverd)	42 V gelijkstroom of hoger, geschikt voor 60 A continu OPMERKING: U kunt het systeem beschermen door een zwaardere stroomonderbreker te gebruiken, niet hoger dan 90 A, als u werkt bij hoge temperaturen of als het stroomcircuit wordt gedeeld met andere toestellen. U moet controleren of de bekabeling van uw boot voldoet aan de maritieme bedradingsnormen met behulp van een zwaardere stroomonderbreker voordat u deze vervangt.
Stroomverbruik bij 36 V gelijkstroom, 60 A	Uit: 72 mW Vol vermogen: 2160 W
Draadloze frequentie en zendvermogen	2,4 GHz bij 19,9 dBm maximaal

⁴ Het onderdeel is bestand tegen blootstelling aan water vanuit elke richting (zoals regen).

⁵ Het onderdeel is bestand tegen incidentele onderdompeling in water tot 1 meter diep gedurende maximaal 30 minuten.

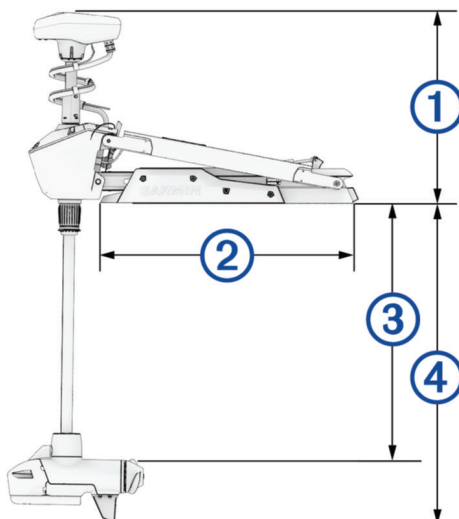
⁶ Het onderdeel is bestand tegen constante onderdompeling in water tot 3 meter diep.

Ingeklapte afmetingen

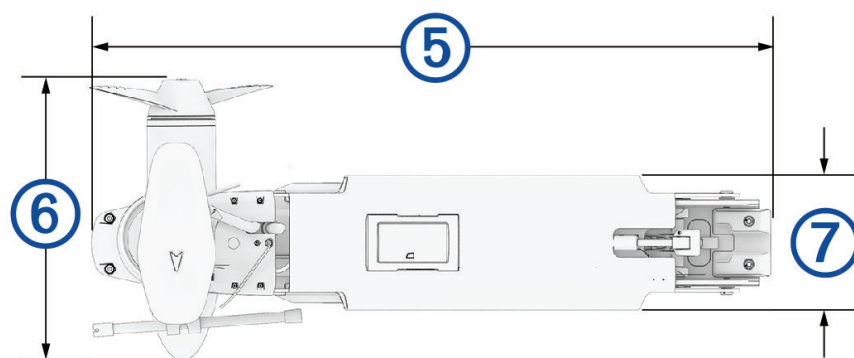


Onderdeel	50 inch model	57 inch model
①	1575 mm (62,00 inch) min. 1825 mm (71,85 inch) max.	1750 mm (68,90 inch) min. 2090 mm (82,28 inch) max.
②	330 mm (12,99 inch)	345 mm (13,58 inch)

Gebruikte afmetingen



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



Onderdeel	50 inch model	57 inch model
⑤	931 mm (36,65 inch)	1021 mm (40,20 inch)
⑥	421 mm (16,57 inch)	421 mm (16,57 inch)
⑦	203 mm (7,99 inch)	203 mm (7,99 inch)

Informatie over motorstuwkracht en stroomverbruik

U kunt deze tabellen raadplegen om verbanden tussen het gasregelingsniveau, het uitgangsvermogen en het stroomverbruik van de motor te begrijpen. Deze waarden zijn verzameld op basis van de ISO13342-testopstelling. De Garmin schroef met hoge efficiëntie werd getest in relatief kalm water, waarbij de motor diep genoeg werd geplaatst om ventilatie te voorkomen, met toleranties van ± 22 N (5 lbf) en ± 5 A. De spanning is gemeten aan de aansluitingen van de voedingskabel van de trolling motor.

Instelling voor toerental schroef	25,6 V gelijkstroom voedingsbron			38,4 V gelijkstroom voedingsbron		
	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (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

Instelling voor toerental schroef	25,6 V gelijkstroom voedingsbron			38,4 V gelijkstroom voedingsbron		
	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)	Stuwkracht (lbs.)	Stuwkracht (N)	Stroom (A)
-11	19,3	86,0	13,8	26,3	117,1	14,7
-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

OPMERKING: Negatieve toerentalwaarden duiden op een achteruitdraaiende schroef (*Stuwkracht achteruit*, pagina 19).

Specificaties van de

Afmetingen (B×H×D)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in.)
Gewicht	109 g (3,8 oz.) zonder batterijen
Materiaal	Met glas gevuld nylon
Schermtipe	In zonlicht afleesbaar, transflectief memory-in-pixel (MIP)
Schermresolutie	R240 x 240 pixels
Schermgrootte (diameter)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in.)
Bedrijfstemperatuur	Van -15° tot 55°C (van 5° tot 131°F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Batterijtype	2 AA (niet inbegrepen)
Levensduur van batterij	240 uur, bij normaal gebruik
Radiofrequentie	2,4 GHz bij 10,0 dBm nominaal
Waterbestendigheid	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompasveilige afstand	15 cm (6 in.)

⁷ Bestand tegen incidentele blootstelling aan water tot 1 meter diepte gedurende maximaal 30 minuten.

Voetpedaal

Afmetingen (L × B × H)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ in.)
Gewicht	1,8 kg (4 lb.)
Bedrijfstemperatuur	Van -15° tot 55°C (van 5° tot 131°F)
Opslagtemperatuur	Van -40° tot 85°C (van -40° tot 185°F)
Waterbestendigheid	IEC 60529 IPX7
Materiaal	Plastic
Ingangsspanning	Van 10 tot 45 V gelijkstroom
Nominale ingangsspanning	12/24/36 V gelijkstroom
Gebruikelijke ingangsstroom	minder dan 1 mA bij 12 V gelijkstroom
Max. ingangsstroom	10 mA bij 12 V gelijkstroom
Zekering (op het netsnoer)	2 A, plat
Lengte stroomkabel	2 m (6,6 ft.)
Batterijtype	Twee AA-batterijen (Alkaline, NiMH of lithium. Niet inbegrepen.)
Levensduur van batterij	Ten minste 1 jaar
Radiofrequentie	2,4 GHz bij 0,72 dBm nominaal
Kompasveilige afstand	60 cm (2 ft.)

Netwerkkinterfaces en -services

Als de apparatuur is gekoppeld via Wi-Fi, kunnen deze netwerkkinterfaces en -services worden gebruikt. Deze interfaces en services zijn standaard ingeschakeld, kunnen niet worden uitgeschakeld en zijn vereist voor een goede werking van de apparatuur.

- Garmin eigen services
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

OPMERKING: Wanneer u de apparatuur verbindt met het netwerk, worden persoonlijke gegevens gesynchroniseerd met de nieuw toegevoegde apparatuur.

