

GARMIN®

FORCE® PRO

Podręcznik użytkownika

© 2025 Garmin Ltd. lub jej oddziały

Wszelkie prawa zastrzeżone. Zgodnie z prawami autorskimi, kopiowanie niniejszego podręcznika użytkownika w całości lub częściowo bez pisemnej zgody firmy Garmin jest zabronione. Firma Garmin zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian, ulepszeń do produktów lub ich zawartości niniejszego podręcznika użytkownika bez konieczności powiadamiania o tym jakiegokolwiek osoby lub organizacji. Odwiedź stronę internetową www.garmin.com, aby pobrać bieżące aktualizacje i informacje uzupełniające dotyczące użytkowania niniejszego produktu.

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain® oraz Force® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanych w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

Wi-Fi® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation.

Spis treści

Pierwsze kroki	1	Utrzymywanie szybkości.....	17
Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej.....	1	Utrzymywanie pozycji.....	17
Regulowanie zanurzenia silnika trollingowego.....	2	Utrzymywanie kursu.....	18
Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej.....	3	Zmienianie zachowania funkcji Heading Hold.....	18
Mocowanie pasa bezpieczeństwa.....	4	Nawigacja.....	18
Obsługa.....	4	Wstrzymywanie i wznawianie nawigacji.....	19
Panel wyświetlacza silnika zaburtowego.....	5	Przerywanie podróży wyznaczoną trasą.....	19
Wskaźnik stanu.....	7	Ciąg wsteczny	19
Ustawianie przesunięcia dziobu.....	7	Przełączanie pomiędzy trybem do przodu i wstecznym.....	19
Zmiana śruby.....	8	Punkty trasy	19
Pilot	9	Tworzenie punktu.....	19
Ekran pilota.....	11	Podróżowanie do punktu trasy.....	20
Korzystanie z menu.....	12	Wyświetlanie szczegółów punktów trasy.....	20
Włączanie i wyłączanie śruby.....	12	Edytowanie nazwy punktu trasy.....	20
Regulowanie prędkości silnika zaburtowego.....	12	Usuwanie punktu.....	20
Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem.....	13	Trasy	20
Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym.....	13	Podróż wyznaczoną trasą.....	21
Sterowanie za pomocą gestów.....	13	Wyświetlanie szczegółów trasy.....	21
Używanie gestów do sterowania.....	13	Edytowanie nazwy trasy.....	21
Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów.....	13	Usuwanie trasy.....	21
Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów.....	14	Ślady	21
Montaż baterii w pilocie zdalnego sterowania.....	14	Zapisywanie aktywnego śladu.....	22
Przypięcie urządzenia do smyczy.....	14	Czyszczenie aktywnego śladu.....	22
Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania.....	14	Nawigacja do początku aktywnego śladu.....	22
Parowanie pilota.....	15	Podróżowanie zapisanym śladem.....	22
Parowanie dodatkowego pilota zdalnego sterowania.....	15	Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu.....	22
Autopilot	16	Edytowanie nazwy zapisanego śladu..	22
Kalibracja kompasu silnika zaburtowego.....	16	Usuwanie zapisanego śladu.....	23
Odbieranie sygnału GPS.....	17	Ustawienia	23
Dostosowywanie reakcji autopilota.....	17	Ustawienia silnika zaburtowego.....	23
		Ustawienia sieci bezprzewodowej...	24
		Ustawienia zarządzania akumulatorem.....	24
		Ustawienia pilota zdalnego sterowania.....	24

Ustawienia podświetlenia.....	24	Pedał.....	45
Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain.....	25	Interfejsy i usługi sieciowe.....	45
Łączenie z ploterem nawigacyjnym.....	25		
Podłączanie do zegarka Garmin.....	26		
Aktualizacje oprogramowania.....	26		
Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain.....	27		
Pedał.....	28		
Instalowanie baterii.....	30		
Parowanie pedału.....	30		
Wskaźnik stanu.....	31		
Wyłączanie przycisków autopilota na pedale nożnym.....	31		
Wymagania i częstotliwość konserwacji.....	32		
Sprawdzanie i czyszczenie zacisków zasilania.....	33		
Smarowanie zawiasów i tulei.....	34		
Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatrzaskowego.....	34		
Sprawdzanie i wymiana szyn montażowych.....	36		
Sprawdzanie i wymiana zderzaka uchwytu.....	37		
Serwisowanie anod.....	37		
Serwisowanie anody śruby.....	38		
Serwisowanie anody stożka dziobowego.....	38		
Wymiana linki zwalniającej.....	39		
Naprawa zarysowań.....	39		
Dane techniczne.....	40		
Silnik trollingowy.....	40		
Wymiary w pozycji podniesionej.....	41		
Wymiary w pozycji opuszczonej.....	41		
Informacje o mocy silnika i poborze prądu.....	42		
Pilot zdalnego sterowania.....	44		

Pierwsze kroki

OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową, ponieważ może to doprowadzić do poważnych obrażeń.



Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje autopilota silnika zaburtowego wspomagają sterowanie łodzią. Nie zwalniają one użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Obsługi funkcji autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z silnika zaburtowego w pobliżu zagrożeń w wodzie, to jest w pobliżu drzew, skał, doków, pali i innych łodzi.

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

PRZESTROGA

Podczas używania silnika trollingowego należy zawsze trzymać pilota zdalnego sterowania przy sobie. Jeśli praca silnika trollingowego wymaga zmiany lub zatrzymania w dowolnym momencie, można nacisnąć przycisk  na pilocie, nacisnąć pedał nożny lub nacisnąć przycisk  na uchwycie, aby zatrzymać śrubę.

Podczas korzystania z funkcji autopilota należy być przygotowanym na nagłe zatrzymanie, przyspieszenie i zwroty.

Podczas przechowywania i uruchamiania silnika należy zachować ostrożność z uwagi na ryzyko zakleszczenia lub przytrzaśnięcia przez ruchome części, co może spowodować obrażenia ciała.

Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

Należy zawsze zabezpieczyć pas bezpieczeństwa po podniesieniu silnika trollingowego, aby zapobiec nieoczekiwanemu opuszczeniu silnika. Nieoczekiwane opuszczenie silnika może doprowadzić do obrażeń ciała i uszkodzenia zarówno łodzi, jak i silnika trollingowego.

Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej

PRZESTROGA

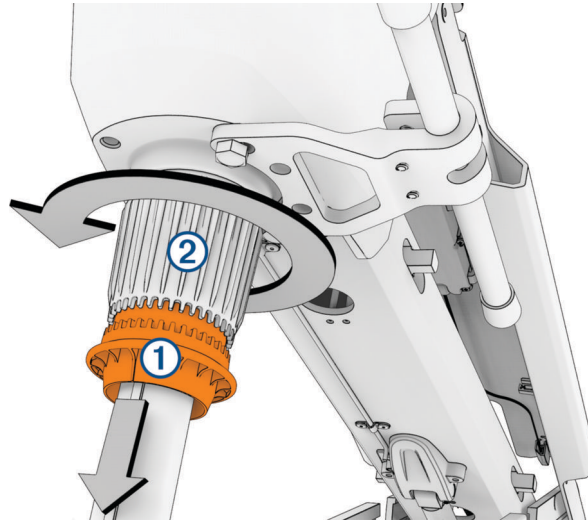
Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

Podczas przechowywania i uruchamiania silnika należy zachować ostrożność z uwagi na ryzyko zakleszczenia lub przytrzaśnięcia przez ruchome części, co może spowodować obrażenia ciała.

- 1 Odepnij pas bezpieczeństwa.
- 2 Aby zwolnić zatrzask, ciągnij linkę zwalniającą do tyłu, aż się zatrzyma i trzymaj ją mocno w tej pozycji.
- 3 Przy użyciu linki podnieś silnik i pochyl go do przodu, a następnie opuść.
- 4 W razie potrzeby dociśnij ramię uchwytu, aby zablokować silnik w pozycji opuszczonej.

Regulowanie zanurzenia silnika trollingowego

- 1 Opuść silnik i zatrzymaj go w połowie dystansu do pozycji opuszczonej.
- 2 Przesuń pierścień blokujący ① w dół, tak aby odblokować kołnierz regulacji głębokości.



- 3 Poluzuj kołnierz ②, aby odblokować wał.
UWAGA: Podczas luzowania kołnierza należy być przygotowanym na ześlizgnięcie się silnika.
- 4 Zmniejsz lub zwiększ zanurzenie silnika trollingowego.
- 5 Dokręć kołnierz przy podstawie obudowy układu sterowania.
- 6 Przesuń pierścień blokujący na kołnierz regulacji głębokości, aby go zablokować.
- 7 Wybierz czynność:
 - Jeśli opuszczasz silnik trollingowy, opuść go całkowicie i sprawdź jego zanurzenie.
 - Jeśli podnosisz silnik trollingowy, ustaw go w pozycji podniesionej i upewnij się, że znajduje się on na metalowych szynach w pobliżu krawędzi dziobu (*Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej, strona 3*).
- 8 W razie potrzeby powtórz tę czynność, aby poprawnie ustawić głębokość zanurzenia silnika zarówno w pozycji opuszczonej, jak i podniesionej.

Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej

⚠ PRZESTROGA

Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

Podczas przechowywania i uruchamiania silnika należy zachować ostrożność z uwagi na ryzyko zakleszczenia lub przytraśnięcia przez ruchome części, co może spowodować obrażenia ciała.

Należy zawsze zabezpieczyć pas bezpieczeństwa po podniesieniu silnika trollingowego, aby zapobiec nieoczekiwanemu opuszczeniu silnika. Nieoczekiwane opuszczenie silnika może doprowadzić do obrażeń ciała i uszkodzenia zarówno łodzi, jak i silnika trollingowego.

NOTYFIKACJA

Zanim podniesiesz silnik napędowy, musisz poczekać, aż przestanie się obracać. Jeśli podczas podnoszenia silnik będzie się obracał, może uszkodzić układ sterowania.

- 1 Trzymając uchwyt prostopadle do linki zwalnającej, pociągnij za linkę, aby zwolnić zatrzask i podnieść silnik z pozycji opuszczonej.

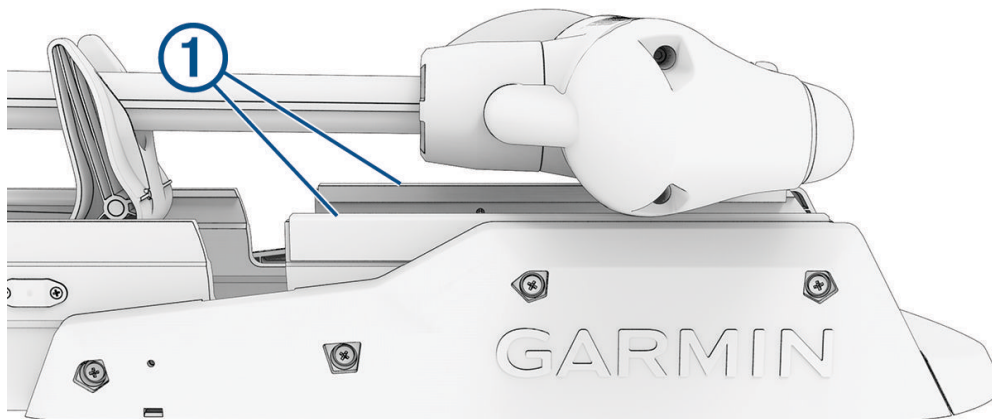
NOTYFIKACJA

Aby uniknąć nadmiernego zużycia, które może spowodować uszkodzenie linki, zawsze trzymaj uchwyt prostopadle do linki podczas jej ciągnięcia.

- 2 W razie potrzeby wyreguluj głębokość silnika, tak aby znajdował się na szynach ① na podstawie montażowej (*Regulowanie zanurzenia silnika trollingowego, strona 2*).

NOTYFIKACJA

Upewnij się, że silnik jest stabilnie ułożony na szynach w pozycji podniesionej. Jeśli zanurzenie silnika jest zbyt płytkie, może on naciskać na sprężynę gazową. Jeśli zanurzenie silnika jest zbyt głębokie, może on zwiśać na końcu podstawy montażowej. Podniesienie silnika bez umiejscowienia go na szynach powoduje uszkodzenie silnika.



- 3 W razie potrzeby przyciśnij ją do uchwyty, aby zablokować obudowę układu sterowania w pozycji podniesionej.
- 4 Zamocuj pas bezpieczeństwa (*Mocowanie pasa bezpieczeństwa, strona 4*).

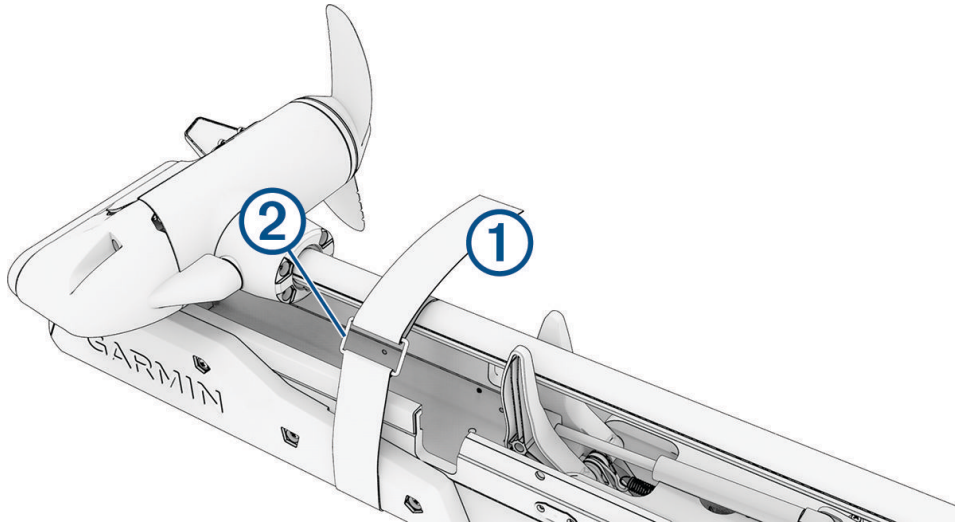
Mocowanie pasa bezpieczeństwa

⚠ PRZESTROGA

Należy zawsze zabezpieczyć pas bezpieczeństwa po podniesieniu silnika trollingowego, aby zapobiec nieoczekiwanemu opuszczeniu silnika. Nieoczekiwane opuszczenie silnika może doprowadzić do obrażeń ciała i uszkodzenia zarówno łodzi, jak i silnika trollingowego.

Pas bezpieczeństwa służy do mocowania silnika do podstawy w pozycji podniesionej i uniemożliwia jego przypadkowe opuszczenie.

1 Z silnikiem w pozycji podniesionej poprowadź dłuższy koniec pasa ① nad górną częścią silnika.



2 Przełóż koniec pasa przez sprzączkę ② na drugim końcu pasa.

3 Ciągnij pas przez sprzączkę do momentu, aż mocno unieruchomisz silnik w uchwycie.

4 Odciągnij koniec pasa od sprzączki, pociągnij go w dół i przymocuj do drugiej strony pasa.

Obsługa

Za pomocą dołączonego pilota zdalnego sterowania możesz obsługiwać wszystkie funkcje silnika trollingowego (*Pilot, strona 9*).

Oprócz pilota zdalnego sterowania możesz sterować niektórymi funkcjami silnika trollingowego Force Pro za pomocą dowolnego z poniższych urządzeń:

- pedał (*Pedał, strona 28*);
- urządzenia mobilnego z zainstalowaną aplikacją ActiveCaptain® (*Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 25*);
- kompatybilnego plotera nawigacyjnego Garmin® (*Łączenie z ploterem nawigacyjnym, strona 25*);
- kompatybilnego zegarka Garmin (*Podłączanie do zegarka Garmin, strona 26*).

Szczegółowe informacje na temat sterowania silnikiem trollingowym za pomocą zegarka lub plotera nawigacyjnego można znaleźć w *podręczniku użytkownika* konkretnego urządzenia.

Panel wyświetlacza silnika zaburtowego









⚠ PRZESTROGA

Podczas pracy silnika trzymaj duże, metalowe przedmioty, takie jak skrzynka z narzędziami, z dala od panelu wyświetlacza. Duże, metalowe przedmioty mogą zakłócać działanie kompasu magnetycznego, wpływając na działanie wbudowanego autopilota i potencjalnie prowadząc do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.


Panel wyświetlacza na uchwycie silnika zaburtowego umożliwia szybkie wyświetlanie ważnych informacji.

UWAGA: Podświetlenie panelu wyświetlacza reaguje na światło otoczenia i przyciemnia się automatycznie w nocy.



 Prędkość	Zielony: prędkość ciągu do przodu. Czerwony: prędkość ciągu wstecznego. Liczba pasków przedstawia prędkość śruby napędowej lub tempomatu (<i>Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 12</i>). UWAGA: Przy ciągu wstecznym silnik pracuje głośniejsze, wytwarza mniejszy ciąg i jest mniej wydajny niż podczas pracy z ciągiem do przodu.
 Stan akumulatora silnika trollingowego	Zielony: poziom napięcia akumulatora silnika jest prawidłowy. Żółty: poziom napięcia akumulatora silnika jest średni. Czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest niski. Migający czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest krytycznie niski. UWAGA: Wskaźniki poziomu naładowania akumulatora są zoptymalizowane pod kątem akumulatorów kwasowo-ołowiowych i mogą być niedokładne w przypadku użycia innych rodzajów akumulatorów, takich jak akumulatory litowo-jonowe.
 Stan sygnału GPS	Zielony: silnik ma dobry sygnał GPS. Żółty: silnik ma słaby sygnał GPS. Czerwony: silnik nie ma sygnału GPS.
 Stan silnika	Zielony: silnik działa normalnie. Czerwony (świeci światłem ciągłym): trwa uruchamianie oprogramowania silnika. Czerwony (miga): wystąpił błąd systemu. Niebieski: silnik jest w trybie parowania. Żółty: silnik jest w trybie odzyskiwania (podczas aktualizacji oprogramowania lub procedur odzyskiwania).
 Zasilanie	Naciśnij, aby włączyć lub wyłączyć silnik. UWAGA: Domyślnie silnik włącza się automatycznie po włączeniu zasilania. Nie trzeba naciskać tego przycisku, aby go włączyć. Można to zmienić w ustawieniach (<i>Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23</i>). Silnik zaburtowy wyłącza się automatycznie, gdy pozostaje podniesiony przez dwie godziny. Gdy śruba obraca się, naciśnij stop, aby ją zatrzymać. Naciśnij trzykrotnie, aby przejść w tryb parowania.
 Stan śruby	Świeci, gdy śruba jest aktywna (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12</i>).
 Stan utrzymywania kursu	Świeci, gdy funkcja utrzymywania kursu jest aktywna (<i>Utrzymywanie kursu, strona 18</i>).
 Stan blokady kotwicy	Świeci, gdy blokada kotwicy jest aktywna (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 17</i>).


Wskaźnik stanu

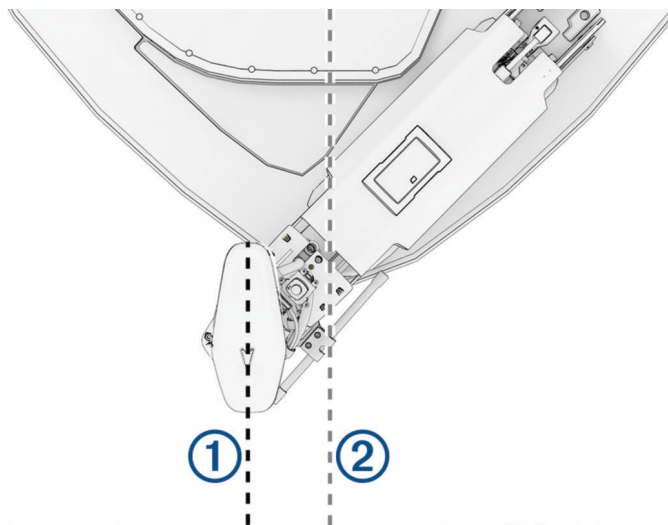
Dioda LED  informuje o stanie silnika.





Zielony	Normalne działanie
Czerwony	Świeci: uruchamianie systemu Miga: błąd systemu
Niebieski	Tryb parowania
Żółty	Tryb odzyskiwania (do aktualizacji i odzyskiwania oprogramowania)

Ustawianie przesunięcia dziobu

W zależności od kąta montażu silnik zaburtowy może nie być wyrównany z linią środkową łodzi. Aby uzyskać najlepsze wyniki, dostosuj przesunięcie dziobu.

- 1 Przy użyciu pilota zdalnego sterowania dostosuj kąt silnika zaburtowego , tak aby był wyrównany z linią środkową łodzi  i skierowany do przodu.



- 2 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Naciśnij  lub , aby dostosować przesunięcie dziobu.
- 4 Naciśnij , aby ustawić przesunięcie dziobu.
- 5 W razie potrzeby powtórz tę procedurę.

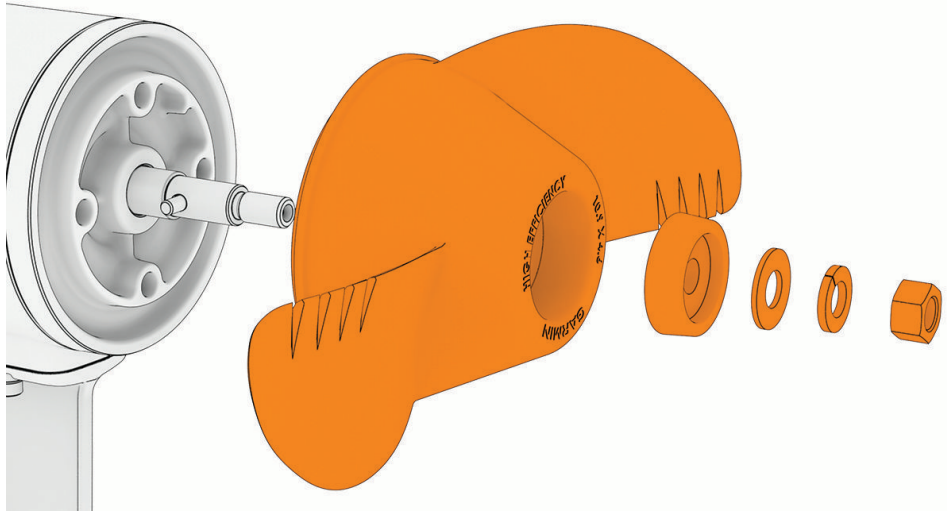
Zmiana śruby

⚠ OSTRZEŻENIE

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub serwisowania śruby należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

Do silnika trollingowego Force Pro dołączono wysokowydajną śrubę oraz śrubę zapobiegającą wkręcaniu roślin podwodnych. Podczas zmiany śruby wykonuj następujące czynności.


















- 1 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), odkręć nakrętkę mocującą śrubę.



- 2 Zdejmij śrubę i odłóż podkładki zabezpieczające, płaskie podkładki oraz anodę protektorową.
- 3 Upewnij się, że sworzeń w wale silnika śruby jest poprawnie umieszczony, a w razie potrzeby wymień go.
- 4 Zamontuj nową śrubę.
- 5 Umieść anodę, płaską podkładkę, podkładkę zabezpieczającą i nakrętkę w wale silnika napędzającego śrubę.
- 6 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), dokręć nakrętkę z momentem 16,27 Nm (12 lb ft), aby zamocować śrubę napędową.

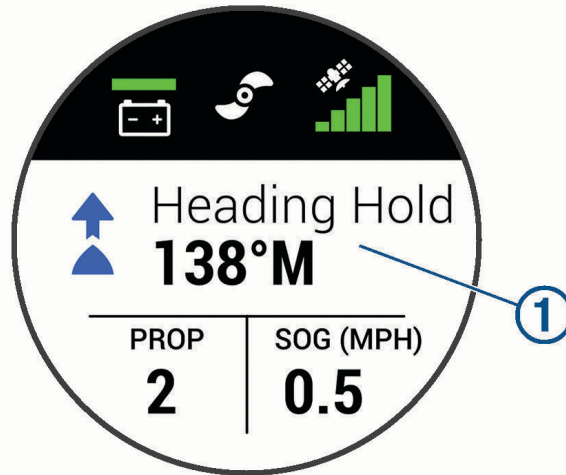
Pilot







Przycisk	Opis
	Przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć pilota zdalnego sterowania.
	Naciśnij, aby włączyć tempomat z bieżącą prędkością nad dnem (PND) (<i>Utrzymywanie szybkości, strona 17</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć tempomat i powrócić do ręcznego sterowania prędkością.
	Naciśnij dwukrotnie, aby włączyć śrubę i ustawić jej pełną prędkość. Naciśnij ponownie, aby powrócić do poprzedniej prędkości i stanu śruby.
	Naciśnij w celu ręcznego sterowania (<i>Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym, strona 13</i>). Przytrzymaj, aby sterować za pomocą gestów (<i>Używanie gestów do sterowania, strona 13</i>).
	Naciśnij jeden raz, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12</i>). Naciśnij dwa razy, aby wyłączyć funkcję autopilota (jeśli włączono), zatrzymać śrubę i przełączać się między ciągiem do przodu i wstecznym (<i>Ciąg wsteczny, strona 19</i>).
	Naciśnij, aby poruszać się po menu (<i>Korzystanie z menu, strona 12</i>). W menu naciśnij  , aby wybrać pozycję menu, lub naciśnij  , aby wrócić do poprzedniego menu bez zapisywania. W przypadku blokady kotwicy naciśnij, aby przesunąć blokadę kotwicy do przodu, do tyłu, w lewo lub w prawo o 1,5 m (5 ft). W trybie utrzymywania kursu lub sterowania ręcznego naciskaj  i  , aby wykonać skręt w krokach co jeden stopień, lub przytrzymaj, aby wykonać skręt w krokach co pięć stopni. Naciskaj  i  , aby stopniowo zmieniać prędkość, lub przytrzymaj, aby zmieniać prędkość w sposób ciągły. Gdy prędkość jest ustawiona na zero, naciśnij  , aby przełączyć się na ciąg wsteczny (<i>Ciąg wsteczny, strona 19</i>).
	Naciśnij, aby włączyć utrzymywanie kursu. Funkcja utrzymywania kursu wykorzystuje silnik trollingowy do utrzymania bieżącego kursu (<i>Utrzymywanie kursu, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić sterowanie ręczne. Przytrzymaj, aby ustawić utrzymywanie kursu poprzez skierowanie pilota w odpowiednim kierunku (<i>Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 13</i>).
	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 17</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania. Przytrzymaj, aby przesunąć pozycję blokady kotwicy poprzez wskazanie jej pilotem zdalnego sterowania (<i>Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 14</i>).
	Naciśnij, aby otworzyć menu. Naciśnij, aby zamknąć menu.
	Przytrzymaj, aby oznaczyć punkt trasy.
1 do 4	Naciśnij, aby otworzyć skrót do plotera nawigacyjnego Garmin przypisanego do przycisku . ¹

¹ Wymaga połączenia ze zgodnym ploterem nawigacyjnym Garmin. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.

Ekran pilota










①	<p>Pokazuje stan pracy silnika trollingowego.</p> <p>Na przykład w trybie sterowania ręcznego wyświetlany jest symbol Manual, a gdy jest włączona funkcja utrzymywania kursu, wyświetla się Heading Hold i ustawiony kurs w stopniach.</p>
	<p>Pokazuje stan akumulatora silnika trollingowego.</p> <p>Zielony: poziom napięcia akumulatora silnika jest prawidłowy.</p> <p>Żółty: poziom napięcia akumulatora silnika jest średni.</p> <p>Czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest niski.</p> <p>Migający czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest krytycznie niski.</p> <p>UWAGA: Domyślnie wskaźnik poziomu naładowania akumulatora jest zoptymalizowany pod kątem akumulatorów kwasowo-ołowiowych (Ustawienia zarządzania akumulatorem, strona 24).</p> <p>PORADA: Możesz zmienić wygląd stanu akumulatora silnika trollingowego, tak aby przedstawiał napięcie wyrażone liczbowo zamiast ikony (Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23).</p> <p>Poziom naładowania baterii pilota możesz sprawdzić, naciskając .</p>
	<p>Wyświetla stan śruby.</p> <p>Biała i obracająca się: śruba wykonuje ciąg do przodu.</p> <p>Czerwona i obracająca się: śruba wykonuje ciąg wsteczny.²</p> <p>Nie obracająca się: śruba jest włączona, a jej prędkość jest ustawiona na zero.</p> <p>Brak ikony: śruba jest wyłączona.</p>
	<p>Pokazuje moc sygnału GPS silnika zaburtowego.</p>
PROP	<p>Wyświetla poziom prędkości śruby (Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 12).</p> <p>Gdy śruba aktywnie wykonuje ciąg wsteczny, poziom prędkości jest wyświetlany na czerwono.²</p> <p>UWAGA: Prędkość śruby nie jest wyświetlana, gdy silnik wykorzystuje tempomat.</p>
SOG	<p>Wyświetla zmierzoną prędkość nad dnem (PND).</p>

² Przy ciągu wstecznym silnik pracuje głośniejsze, wytwarza mniejszy ciąg i jest mniej wydajny niż podczas pracy z ciągiem do przodu.

Korzystanie z menu

Menu w pilocie zdalnego sterowania można obsługiwać za pomocą przycisków menu i przycisków strzałek.

- Naciśnij , aby otworzyć menu.
- Aby przechodzić między różnymi elementami menu, naciskaj  i .
- Aby wybrać pozycję menu, naciśnij .
- Aby wrócić do poprzedniej pozycji menu, naciśnij .
- Aby wyjść z menu, naciśnij  lub naciskaj , aż zostanie wyświetlony ekran główny.

Włączanie i wyłączanie śruby



OSTRZEŻENIE

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową, ponieważ może to doprowadzić do poważnych obrażeń.



Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

- 1 W razie potrzeby opuść silnik trollingowy (*Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej, strona 1*).

UWAGA: Nie można włączyć śruby, gdy silnik zaburtowy jest podniesiony.


- 2 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij , aby włączyć śrubę.
- 3 Ponownie naciśnij , aby wyłączyć śrubę.

Regulowanie prędkości silnika zaburtowego

Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij  lub , aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość.

W trybie ręcznym prędkość śruby wyświetlana w polu PROP na ekranie pilota zdalnego sterowania odpowiednio wzrasta lub maleje.

W trybie tempomatu bieżąca prędkość docelowa jest wyświetlana na ekranie pilota silnika trollingowego i odpowiednio wzrasta lub maleje.

UWAGA: W trybie ręcznym zwiększanie lub zmniejszanie prędkości za pomocą pilota zdalnego sterowania nie powoduje automatycznego włączenia śruby. Trzeba nacisnąć przycisk  na pilocie zdalnego sterowania, aby włączyć śrubę.

Przełączanie pełnej prędkości

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania dwukrotnie naciśnij .

Prędkość śruby silnika zaburtowego szybko wzrośnie do pełnej prędkości.

- 2 Naciśnij , aby przywrócić poprzednią prędkość śruby.

PORADA: Przy pełnej prędkości możesz nacisnąć  na pilocie zdalnego sterowania, aby powoli zmniejszać prędkość obrotową śruby.

Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem

W określonych sytuacjach, na przykład przy przepływananiu przez wodorosty lub nad przeszkodami podwodnymi, silnik zaburtowy może być używany w pozycji częściowo opuszczonej.




- 1 Gdy silnik zaburtowy znajduje się w pozycji opuszczonej, pociągnij linkę zwalniającą do góry, aby zwolnić zatrzask i trzymaj ją mocno w tej pozycji.
- 2 Pociągnij linkę do góry i do tyłu, aby powoli podnieść silnik, aż znajdzie się w pozycji umożliwiającej przepłynięcie nad wodorostami lub przeszkodą.
Śruba przestanie się obracać, a silnik obróci się na bok.
- 3 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału włącz śrubę i steruj silnikiem w razie potrzeby.
UWAGA: Jeśli silnik zostanie podniesiony powyżej połowy, śruba automatycznie zatrzyma się w celu zapewnienia bezpieczeństwa, ale silnik nie obróci się na bok.
- 4 Po minięciu przeszkody powoli opuść silnik lub go podnieś.

Po zakończeniu używania częściowo opuszczonego silnika może być konieczne jego ręczne obrócenie na jedną stronę, zanim zostanie podniesiony, tak aby silnik oparł się prawidłowo na szynach montażowych.

Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym

W trybie ręcznym można regulować kierunek i prędkość silnika zaburtowego zgodnie z potrzebami.

UWAGA: Po włączeniu silnika zaburtowego jest on ustawiany domyślnie w tryb ręczny.

- 1 W razie potrzeby naciśnij .
- 2 Naciskaj  i , aby sterować.




PORADA: Możesz również sterować za pomocą gestów ([Używanie gestów do sterowania, strona 13](#)).

Sterowanie za pomocą gestów

Skieruj lub przesuń pilota w celu zdalnej interakcji z silnikiem zaburtowym. Przed użyciem sterowania gestami skalibruj kompas w silniku zaburtowym ([Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16](#)) oraz kompas w pilocie ([Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 14](#)).



Używanie gestów do sterowania

Silnikiem można sterować, kierując pilota zdalnego sterowania w odpowiednią stronę.

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę ([Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12](#)).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Przytrzymując , przesuń pilota w lewo lub w prawo, aby zmienić kurs na lewą lub prawą burtę.
- 4 Zwolnij , aby zatrzymać sterowanie.



Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów

Za pomocą pilota zdalnego sterowania można ustawić czas utrzymywania kursu ([Utrzymywanie kursu, strona 18](#)).

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę ([Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12](#)).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Skieruj pilota w stronę, w którą chcesz zmienić kurs.
- 4 Zwolnij , aby ustawić kurs.

Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów

Można przesunąć pilota zdalnego sterowania, aby dostosować pozycję łodzi podczas korzystania z funkcji blokady kotwicy (*Utrzymywanie pozycji, strona 17*).

- 1 Przytrzymaj .
- 2 Skieruj pilota zdalnego sterowania w kierunku, w którym chcesz przesunąć pozycję.
Położenie zmienia się o 1,5 m (5 stóp) we wskazywanym kierunku.
- 3 Zwolnij .
- 4 Powtarzaj tę procedurę, aż znajdziesz się w wybranej pozycji.

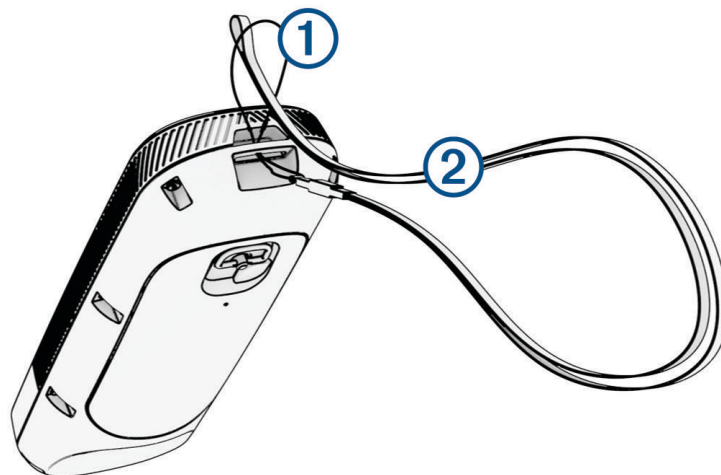
Montaż baterii w pilocie zdalnego sterowania


Pilot działa na dwie baterie typu AA (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.

- 1 Obróć spłaszczone kółko w lewo i pociągnij, aby zdjąć pokrywkę.
- 2 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.
- 3 Załóż pokrywkę baterii i obróć spłaszczone kółko w prawo.

Przypięcie urządzenia do smyczy

- 1 Zaczynając od tylnej części pilota, wsuń pętelkę smyczy  przez szczelinę.




- 2 Przełóż drugi koniec smyczy  przez pętelkę i mocno zaciągnij.
- 3 Jeśli jest to konieczne, załóż smycz na szyję lub nadgarstek w celu uwiązania go podczas korzystania.

Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania

NOTYFIKACJA




Kalibrację kompasu należy przeprowadzić na wolnym powietrzu. Aby zwiększyć dokładność kierunków, nie należy stawać w pobliżu obiektów wpływających na pola magnetyczne, np. pojazdów, budynków czy linii wysokiego napięcia.

Aby korzystać z funkcji sterowania za pomocą gestów, należy skalibrować kompas w pilocie zdalnego sterowania. Jeśli po kalibracji funkcja sterowania za pomocą gestów nie działa poprawnie, można powtórzyć ten proces, gdy zajdzie taka potrzeba.

- 1 Wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Wybierz **Start** i wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Parowanie pilota



Pilot jest fabrycznie sparowany z silnikiem trollingowym. Wykonaj następujące czynności, aby ponownie go sparować.

- 1 Włącz silnik trollingowy.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzykrotnie  na silniku trollingowym.
Podczas wyszukiwania połączenia dioda LED stanu  na silniku trollingowym będzie świecić na niebiesko.
- 3 Umieść pilota w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od silnika trollingowego.
- 4 Włącz pilota zdalnego sterowania.
- 5 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Po kilku sekundach na pilocie pojawi się komunikat Pairing Complete.

Parowanie dodatkowego pilota zdalnego sterowania

Do silnika trollingowego można podłączyć maksymalnie dwa piloty zdalnego sterowania.

Aby sparować drugi pilot, musisz wykonać następujące czynności za pomocą pierwszego podłączonego pilota.

- 1 Włącz silnik trollingowy.
- 2 Na pilocie sparowanym z silnikiem wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Umieść dodatkowego pilota zdalnego sterowania w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Włącz dodatkowego pilota zdalnego sterowania.
- 5 Na dodatkowym pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na pierwszym pilocie zostanie wyświetlona informacja Device Found. Po kilku sekundach na drugim pilocie pojawi się komunikat Pairing Complete.

Autopilot

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje autopilota silnika zaburtowego wspomagają sterowanie łodzią. Nie zwalniają one użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Obsługi funkcji autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

⚠ PRZESTROGA

Podczas korzystania z funkcji autopilota należy być przygotowanym na nagłe zatrzymanie, przyspieszenie i zwroty.

Silnik trollingowy Force Pro obsługuje funkcje autopilota, takie jak poruszanie się zgodnie ze wstępnie zaplanowaną trasą, utrzymywanie kierunku oraz utrzymywanie pozycji.

Zanim możliwe będzie korzystanie z funkcji autopilota, musisz najpierw skalibrować kompas silnika trollingowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*). Aby aktywować tryb autopilota, wymagane jest odbieranie sygnału GPS (*Odbieranie sygnału GPS, strona 17*).

Za pomocą dołączonego pilota możesz aktywować każdy tryb autopilota i sterować nim (*Pilot, strona 9*). Możesz sterować poszczególnymi funkcjami autopilota za pomocą innych kompatybilnych urządzeń (*Obsługa, strona 4*).

PORADA: W niektórych sytuacjach tryby autopilota mogą powodować większe turbulencje niż oczekiwano. Możesz regulować ustawienia reakcji autopilota, aby dostosować czułość autopilota do różnych warunków (*Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 17*).

Silnik Force Pro obsługuje następujące funkcje autopilota:

Tempomat: Silnik automatycznie kontroluje prędkość śruby, aby utrzymać prędkość docelową (*Utrzymywanie szybkości, strona 17*).

Blokada kotwicy: Silnik steruje automatycznie i kontroluje prędkość śruby, aby utrzymać pozycję (*Utrzymywanie pozycji, strona 17*).

Utrzymywanie kierunku: Silnik steruje łodzią automatycznie, aby utrzymać ją na tym samym kursie (*Utrzymywanie kursu, strona 18*).


Podróż wyznaczoną trasą: Silnik może automatycznie sterować śrubą i ją kontrolować, aby nawigować do punktu trasy lub wzdłuż kursu czy śladu (*Nawigacja, strona 18*).

Kalibracja kompasu silnika zaburtowego

Przed skalibrowaniem kompasu silnika trollingowego przenieś się na otwarty obszar spokojnej wody z wystarczającą ilością miejsca do manewrowania łodzią po okręgu.

NOTYFIKACJA


Kalibracja kompasu silnika trollingowego w warunkach wzburzonej wody i wiatru może negatywnie wpłynąć na działanie autopilota.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy został opuszczony (*Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej, strona 1*).
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Po wyświetleniu się monitu postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby skalibrować kompas.

Do sterowania łodzią podczas kalibracji kompasu możesz korzystać z pedału, pilota zdalnego sterowania lub silnika przyczepnego.





Jeśli funkcje autopilota nie działają zgodnie z oczekiwaniami, powtórz proces kalibracji.

Odbieranie sygnału GPS

- 1 Przełyn łodzią na obszar, w którym nic nie zasłania nieba.
- 2 Poczekać od 30 do 60 sekund, aż silnik trollingowy zlokalizuje satelity.
Gdy silnik określi pozycję przy użyciu sygnału GPS, wskaźnik LED  zacznie świecić w sposób ciągły na zielono.

Dostosowywanie reakcji autopilota

Możesz dostosować ustawienia reakcji autopilota, aby dostosować czułość autopilota do różnych warunków

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby dostosować czułość trybu Blokada kotwicy, wybierz **Anchor Gain**.
 - Aby dostosować czułość autopilota pod kątem trybów nawigacji, w tym Utrzymanie kursu oraz Tempomat, wybierz **Navigation Gain**.
- 3 Wybierz  lub , aby zwiększyć lub zmniejszyć wartość czułości:
 - Zwiększ ustawienie czułości, by rozszerzyć zakres reakcji autopilota. Silnik stanie się dokładniejszy w przypadku sterowania łodzią, lecz może wywoływać więcej turbulencji. Wyższe wartości czułości są zwykle potrzebne w przypadku większych lub cięższych łodzi.
 - Zmniejsz ustawienie czułości, aby zmniejszyć zakres reakcji autopilota. Silnik będzie wywoływać mniej turbulencji, lecz zarazem będzie mniej dokładny w przypadku sterowania łodzią.
- 4 Wybierz , aby potwierdzić wybór.

Utrzymywanie szybkości


Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*).

Funkcja tempomatu to funkcja autopilota, która automatycznie ustawia i utrzymuje określoną prędkość nad dnem, dostosowując się do zmiennego prądu i wiatru.

PORADA: Tempomatu można używać wraz z innymi trybami autopilota (*Autopilot, strona 16*).

Na pilocie naciśnij .

Tempomat jest włączany przy bieżącej prędkości.

Aby wyłączyć tempomat i śrubę, naciśnij .

Utrzymywanie pozycji

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*).

Funkcja blokady kotwicy wykorzystuje GPS do utrzymania pozycji za pomocą silnika trollingowego.

Naciśnij przycisk .

UWAGA: Pozycję blokady kotwicy można dostosować, naciskając przycisk strzałki na pilocie zdalnego sterowania lub używając sterowania za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 14*).

Aby wyłączyć blokadę kotwicy, ponownie naciśnij przycisk .



Utrzymywanie kursu

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*).

Możesz aktywować funkcję Heading Hold, aby łódź płynęła w tym samym kierunku kompasu. Silnik może automatycznie dostosować kurs, aby skompensować dryf spowodowany czynnikami takimi jak wiatr i prądy.

1 Skieruj łódź w kierunku, którym chcesz płynąć.

2 Naciśnij przycisk .

UWAGA: Możesz dostosowywać kierunek, naciskając przyciski  i  lub używając sterowania za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 13*).

PORADA: Podczas korzystania z tego trybu autopilota możesz też utrzymywać prędkość za pomocą tempomatu (*Utrzymywanie szybkości, strona 17*).

Aby wyłączyć tryb Heading Hold i powrócić do trybu ręcznego, wybierz przycisk  lub .

Zmianianie zachowania funkcji Heading Hold

Domyślnie funkcja Heading Hold jest ustawiona na tryb Go To, który może dostosować kurs, aby skompensować dryf i utrzymać obrany kierunek łodzi. Jeśli wolisz, możesz skonfigurować funkcję Heading Hold, aby korzystać z trybu Vessel Align, który ignoruje dryf i po prostu utrzymuje dziób łodzi skierowany w odpowiednim kierunku.

1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Wybierz **Vessel Align**.

Możesz wybrać Go To, aby przywrócić domyślny tryb Heading Hold.

Nawigacja

Przed użyciem funkcji autopilota należy skalibrować silnik trollingowy (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*).

Silnik zaburtowy używa systemu GPS w celu sterowania łodzią do pozycji punktu lub podążania trasą lub śladem.

1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz opcję:

- Rozpocznij nawigację do zapisanego punktu trasy (*Podróżowanie do punktu trasy, strona 20*).
- Rozpocznij podróż zapisaną trasą (*Podróż wyznaczoną trasą, strona 21*).
- Rozpocznij odtwarzanie aktywnego śladu (*Nawigacja do początku aktywnego śladu, strona 22*).
- Rozpocznij podróż zapisanym śladem (*Podróżowanie zapisanym śladem, strona 22*).





UWAGA: Silnik zaburtowy może również służyć do śledzenia ścieżek automatycznego prowadzenia, gdy nawigacja jest uruchamiana z podłączonego plotera nawigacyjnego. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.

Napis Navigating jest wyświetlany na ekranie zdalnego sterowania, a silnik zaburtowy automatycznie steruje łodzią do miejsca docelowego.

2 Dostosuj odpowiednio prędkość.

PORADA: Podczas korzystania z tego trybu autopilota możesz też utrzymywać prędkość za pomocą tempomatu (*Utrzymywanie szybkości, strona 17*).

Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji

- 1 Podczas nawigacji wybierz opcję na pilocie zdalnego sterowania:
 - Aby wstrzymać nawigację, kontynuując rejs w tym samym kierunku z tą samą prędkością, wybierz kolejno  > **Standby**.
 - Aby wstrzymać nawigację i ustawić blokadę kotwicy, wybierz Nawigacja zostaje wstrzymana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego lub utrzyma pozycję na blokadzie kotwicy.
- 2 Wybierz kolejno  > **Follow Route** lub naciśnij , aby wznowić nawigację.
- 3 W razie potrzeby uruchom śrubę.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Wybierz kolejno  > **Stop Nav**.

Nawigacja zostanie przerwana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego.

Ciąg wsteczny




W trybie ręcznym można uruchomić śrubę w odwrotnym kierunku. Praca śmigła na biegu wstecznym przez krótki czas może być przydatna w niektórych sytuacjach, takich jak wycofywanie się z ograniczonej przestrzeni przy zmniejszonym sterowaniu silnikiem.

Ponieważ śruba silnika trollingowego jest przeznaczona przede wszystkim do inicjowania ciągu do przodu, ciąg wsteczny działa mniej wydajnie, a silnik pracuje wówczas głośniejsze, zwłaszcza przy wyższych prędkościach śruby i większych turbulencji pod wodą.

NOTYFIKACJA

Aby zminimalizować kawitację i nadmierne zużycie śruby napędowej i jej silnika, należy oszczędnie korzystać z ciągu wstecznego.

Przełączanie pomiędzy trybem do przodu i wstecznym

- 1 Naciśnij dwukrotnie .
Ikona  na ekranie pilota zmieni kolor na czerwony, gdy śruba będzie ustawiona na bieg wsteczny. Jeśli silnik pracuje w trybie autopilota, automatycznie przełączy się w tryb ręczny. Jeśli śruba jest włączona, automatycznie się zatrzyma.
- 2 Ponownie naciśnij , aby wyłączyć śrubę.
UWAGA: Podczas przełączania między trybem do przodu i wstecznym prędkość obrotowa śruby jest automatycznie ustawiana na ostatnią prędkość używaną w tym samym trybie ciągu.

Punkty trasy


Punkty trasy służą do oznaczania pozycji, aby można było do nich wrócić później. Silnik trollingowy może przechowywać do 5000 punktów trasy.

Gdy silnik trollingowy jest podłączony do plotera nawigacyjnego, punkty trasy zapisane w silniku trollingowym i ploterze nawigacyjnym są automatycznie synchronizowane.


UWAGA: Systemy są zsynchronizowane, więc podczas kasowania punktów trasy, przywracania ustawień domyślnych lub usuwania danych użytkownika za pomocą pilota silnika trollingowego, punkty trasy w ploterze nawigacyjnym są również kasowane. Analogicznie, jeśli skasujesz punkt trasy z plotera nawigacyjnego, zostanie on automatycznie skasowany z silnika trollingowego.

Tworzenie punktu


Można zapisać aktualną pozycję jako punkt.

- 1 W razie potrzeby udaj się do pozycji, którą chcesz zapisać jako punkt trasy.
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .


Podróżowanie do punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączenie śruby, strona 12*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź do pozycji punktu trasy (*Nawigacja, strona 18*).


Wyświetlanie szczegółów punktów trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla punktu trasy.

Usuwanie punktu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Delete**.


Trasy

Trasa składa się z szeregu pozycji i prowadzi użytkownika do ostatecznego celu podróży.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego trasy zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z trasami zapisanymi w silniku zaburtowym. Usuwanie lub edytowanie tras na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę tras zapisanych na drugim urządzeniu. Trasy można tworzyć tylko na ploterze nawigacyjnym.


Można utworzyć i zapisać do 100 tras.

Podróż wyznaczoną trasą


- 1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Forward**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Backward**.
 - Aby rozpocząć rejs od aktualnej pozycji do początku trasy, a następnie rozpocząć rejs wyznaczoną trasą, wybierz **From Start**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12*).
Silnik zaburtowy poprowadzi łódź wzdłuż trasy w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 18*).

W momencie zbliżania się do końca trasy silnik zaburtowy domyślnie przełącza się w tryb blokady kotwicy i utrzymuje pozycję na końcu trasy. Można to zmienić w ustawieniach (*Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23*).


Wyświetlanie szczegółów trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę trasy.

Usuwanie trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Delete**.

Ślady


W ramach śladu rejestrowana jest droga pokonana łodzią. Aktualnie rejestrowany ślad określa się mianem aktywnego śladu i można go można zapisać. Można zapisać maksymalnie 50 śladów.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego, aktywny ślad i ślady zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z aktywnym śladem i śladami zapisanymi w silniku zaburtowym. Dodanie, usunięcie lub edytowanie aktywnych i zapisanych śladów na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę aktywnych i zapisanych śladów zapisanych na drugim urządzeniu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można zapisać aktywny ślad i nawigować nim później.

W silniku zaburtowym można zapisać do 50 śladów.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktywny ślad zostanie zapisany z bieżącą datą jako nazwą śladu.
- 2 Zmień nazwę zapisanego śladu (opcjonalnie).


Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Clear Active Track**.


Pamięć śladów zostanie wyczyszczona. Aktywny ślad będzie w dalszym ciągu rejestrowany.

Nawigacja do początku aktywnego śladu


Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można nawigować z bieżącej pozycji z powrotem do punktu startowego aktywnego śladu lub wzdłuż przebytej trasy.

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączenie śruby, strona 12*).
Silnik zaburtowy przebędzie trasę do punktu startowego aktywnego śladu wzdłuż przebytej trasy (*Nawigacja, strona 18*).


Podróżowanie zapisanym śladem

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego początku do końca, wybierz **Forward**.
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego końca do początku, wybierz **Backward**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączenie śruby, strona 12*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź wzdłuż zapisanego śladu w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 18*).


Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy zapisanego śladu


- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla zapisanego śladu.

Usuwanie zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Delete**.

Ustawienia

Ustawienia silnika zaburtowego

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Ustawia preferencje sieci bezprzewodowej dla silnika zaburtowego (*Ustawienia sieci bezprzewodowej, strona 24*).

Calibrate: Kalibruje kompas silnika trollingowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego, strona 16*) i ustawia przesunięcie dziobu silnika trollingowego (*Ustawianie przesunięcia dziobu, strona 7*).

Units: Ustawianie jednostek miary.

Battery Management: Określa ustawienia związane z akumulatorem silnika trollingowego (*Ustawienia zarządzania akumulatorem, strona 24*).

Beeper: Wyłącza lub włącza sygnały dźwiękowe powiadomień autopilota.

Prop Stow Side: Ustawia stronę, w którą obraca się śruba silnika trollingowego podczas podnoszenia silnika. Jest to przydatne w przypadku przechowywania innych przedmiotów w pobliżu podniesionej śruby.

Auto Power On: Włącza silnik zaburtowy po włączeniu zasilania systemu.

Heading Hold: Ustawia zachowanie funkcji utrzymywania kierunku (*Zmianianie zachowania funkcji Heading Hold, strona 18*).

Nav. Arrival: Ustawia reakcję silnika zaburtowego, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Anchor Lock, silnik zaburtowy utrzymuje pozycję za pomocą funkcji blokady kotwicy, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Manual, śruba wyłącza się, gdy łódź dopływa do końca trasy.

PRZESTROGA

Podczas korzystania z trybu Manual dla ustawienia Nav. Arrival użytkownik musi być gotowy do przejęcia kontroli nad łodzią.

Anchor Gain: Ustawia intensywność reakcji autopilota w trybie blokady kotwicy (*Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 17*).

Navigation Gain: Ustawia intensywność reakcji autopilota w innych trybach autopilota (*Dostosowywanie reakcji autopilota, strona 17*).

Clear User Data: Kasuje wszystkie zapisane punkty trasy, trasy, ślady i aktywny ślad.

UWAGA: Jeśli urządzenie jest podłączone do plotera nawigacyjnego, wybranie tej opcji spowoduje usunięcie danych użytkownika z silnika zaburtowego oraz podłączonego plotera nawigacyjnego.

Restore Defaults: Przywraca wszystkie ustawienia silnika zaburtowego do wartości fabrycznych.

UWAGA: Przywrócenie ustawień domyślnych nie spowoduje skasowania danych użytkownika w silniku trollingowym lub połączonym ploterze nawigacyjnym.

Clear Diagnostics: Kasuje dane generowane przez system, które są przechowywane w silniku trollingowym w celu umożliwienia przeprowadzenia procedury rozwiązywania problemów.

Ustawienia sieci bezprzewodowej

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

UWAGA: Aktywny tryb Wi-Fi® jest wyświetlany w górnej części ekranu.

Mode: Ustawia tryb Wi-Fi. Można wyłączyć technologię Wi-Fi, dołączyć do sieci plotera nawigacyjnego lub utworzyć punkt dostępu do sieci bezprzewodowej, aby korzystać z aplikacji ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 25](#)).

Setup > Name: Ustawia nazwę punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Setup > Password: Umożliwia ustawienie hasła punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Ustawienia zarządzania akumulatorem

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Umożliwia ustawienie wyglądu wskaźnika akumulatora silnika trollingowego na ikonę lub numeryczną wartość napięcia.

Battery Setup: Umożliwia ustawienie rodzaju akumulatora podłączonego do silnika trollingowego, co pomaga obliczyć zgłaszany stan akumulatora.

Ustawienia pilota zdalnego sterowania

Na pilocie wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Umożliwia dostosowanie ustawień podświetlenia. ([Ustawienia podświetlenia, strona 24](#))

Beeper: Umożliwia ustawianie sygnałów dźwiękowych dla alarmów i naciskania przycisków.

Auto Power Off: Umożliwia ustawienie czasu działania przed automatycznym wyłączeniem pilota zdalnego sterowania.

Calibrate: Kalibruje pilot zdalnego sterowania dla funkcji sterowania za pomocą gestów ([Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 14](#)).

Pairing: Paruje pilota zdalnego sterowania z silnikiem zaburtowym ([Parowanie pilota, strona 15](#)).

Language: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Restore Defaults: Przywraca domyślne ustawienia fabryczne pilota. Powoduje to przywrócenie domyślnych ustawień konfiguracyjnych w pilocie zdalnego sterowania, ale nie powoduje usunięcia zapisanych danych użytkownika.

Ustawienia podświetlenia

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Ustawia włączanie podświetlenia po naciśnięciu przycisku.


Alarms: Ustawia włączanie podświetlenia, gdy na pilocie zdalnego sterowania włączy się alarm.

Timeout: Umożliwia regulację czasu działania podświetlenia.

Brightness: Umożliwia ustawienie jasności podświetlenia.

Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Możesz podłączyć urządzenie mobilne do silnika trollingowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain. Zapewnia ona szybki i łatwy sposób interakcji z silnikiem trollingowym i aktualizacji oprogramowania urządzenia.



- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Podaj nazwę i hasło dla tej sieci.
- 3 Ze sklepu z aplikacjami w urządzeniu mobilnym zainstaluj i otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 4 Umieść urządzenie mobilne w pobliżu silnika trollingowego.
- 5 W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi i połącz się z silnikiem trollingowym, używając nazwy i hasła wprowadzonego w poprzednim kroku.

Łączenie z ploterem nawigacyjnym

Aby podłączyć silnik zaburtowy, w zgodnym ploterze nawigacyjnym Garmin musi być zainstalowana najnowsza wersja oprogramowania.

UWAGA: Listę kompatybilnych urządzeń Garmin można sprawdzić na stronie garmin.com/force_pro/compatible, aby upewnić się, że ploter nawigacyjny obsługuje silnik trollingowy.

Silnik trollingowy możesz połączyć bezprzewodowo z kompatybilnym ploterem nawigacyjnym Garmin. Po nawiązaniu połączenia z kompatybilnym ploterem nawigacyjnym możesz sterować silnikiem trollingowym z poziomu plotera nawigacyjnego.



- 1 Włącz ploter nawigacyjny i silnik zaburtowy.
- 2 Upewnij się, że w ploterze nawigacyjnym jest włączona sieć bezprzewodowa.
UWAGA: Jeśli zainstalowanych jest wiele ploterów nawigacyjnych, tylko jeden z nich jest hostem sieci bezprzewodowej. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Silnik zaburtowy Garmin** > **Start**.
- 4 Aby przejść do trybu parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika trollingowego. Wskaźnik LED  na silniku trollingowym zaświeci się na niebiesko, gdy ten będzie szukał połączenia z ploterem nawigacyjnym. Kolor wskaźnika zmieni się na zielony, gdy połączenie zostanie pomyślnie nawiązane.
Po nawiązaniu połączenia na ploterze nawigacyjnym zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający.
- 5 Po połączeniu plotera nawigacyjnego z silnikiem zaburtowym włącz pasek nakładki silnika zaburtowego w ploterze, aby sterować silnikiem.
Pełne instrukcje dotyczące obsługi można znaleźć w najnowszej wersji podręcznika użytkownika plotera nawigacyjnego.

Podłączanie do zegarka Garmin

Możesz połączyć bezprzewodowo silnik trollingowy z kompatybilnym zegarkiem Garmin, aby następnie sterować silnikiem trollingowym przy użyciu aplikacji Trolling Motor na zegarku.

UWAGA: Listę kompatybilnych urządzeń Garmin można sprawdzić na stronie garmin.com/force_pro/compatible, aby upewnić się, że zegarek obsługuje silnik trollingowy.

Podczas pierwszego łączenia silnika trollingowego z zegarkiem musisz sparować oba urządzenia. Po ich sparowaniu zegarek łączy się automatycznie z silnikiem, gdy ten jest włączony i znajduje się w zasięgu.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy jest włączony, a pilot zdalnego sterowania jest z nim połączony.
- 2 Umieść kompatybilny zegarek Garmin w odległości nie większej niż 3 m (10 stóp) od silnika trollingowego.
- 3 Na zegarku przytrzymaj **MENU**.
- 4 Wybierz kolejno **Czujniki i akcesoria > Dodaj nowy > Trolling Motor**.
- 5 Aby przejść do trybu parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika trollingowego.
 na panelu wyświetlacza silnika trollingowego świeci a niebiesko w sposób ciągły podczas wyszukiwania połączenia, a po pomyślnym nawiązaniu połączenia zmieni kolor na zielony.
- 6 Potwierdź kod parowania wyświetlany na zegarku i na połączonym pilocie zdalnego sterowania.

Możesz nacisnąć przycisk START, a następnie wybrać Trolling Motor z listy aktywności i aplikacji w celu przejścia do sterowania silnikiem trollingowym.

Aktualizacje oprogramowania

Możesz przejść na stronę garmin.com/support/software/marine/ w celu znalezienia informacji na temat najnowszych aktualizacji oprogramowania jachtowych urządzeń Garmin.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Przejdź do strony garmin.com/videos/trolling_motor_update/ i obejrzyj film, który ułatwi proces aktualizacji oprogramowania.

NOTYFIKACJA

Aktualizacje oprogramowania mogą wymagać pobrania przez aplikację plików o dużym rozmiarze. Zastosowanie mają typowe ograniczenia transferu danych i opłaty stosowane przez dostawcę usług internetowych. Aby dowiedzieć się więcej na temat ograniczeń transferu danych i opłat, skontaktuj się z dostawcą usług internetowych.

Proces instalacji potrwa kilka minut.

UWAGA: Aby zaktualizować silnik trollingowy, połącz urządzenie mobilne bezpośrednio z dedykowaną siecią Wi-Fi silnika trollingowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain.

1 Jeśli zajdzie taka potrzeba, skonfiguruj silnik trollingowy do pracy z aplikacją ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 25](#)).

2 Podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.

Połączenie z siecią Wi-Fi silnika zaburtowego dostarcza aplikacji informacji wymaganych do pobrania odpowiednich plików aktualizacji.

3 Otwórz aplikację ActiveCaptain.

4 Odłącz urządzenie mobilne od dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.

5 Połącz urządzenie mobilne z siecią.

6 W aplikacji ActiveCaptain wybierz kolejno **Moje urządzenia morskie > Pobierz**.

UWAGA: Opcja pobierania aktualizacji jest wyświetlana tylko wtedy, gdy dla urządzenia dostępna jest aktualizacja oprogramowania.


Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne.

7 Ponownie podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika trollingowego.

Aktualizacja jest przesyłana do silnika trollingowego. Aktualizacja może zająć do 30 minut. Wskaźniki prędkości silnika na panelu wyświetlacza silnika trollingowego zaczną migać, sygnalizując, że oprogramowanie jest aktualizowane.

UWAGA: Jeśli przesyłanie jest zakończone, ale wskaźniki na panelu wyświetlacza silnika trollingowego nie migają, wyłącz silnik trollingowy i włącz go ponownie, aby uruchomić aktualizację.

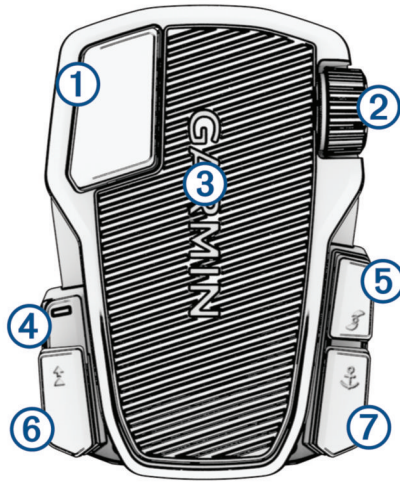
8 Upewnij się, że pilot jest włączony i podłączony.




Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pilota, wskaźniki prędkości zaczną migać, a na pilocie rozpocznie się odliczanie. Po ukończeniu odliczania pilot wyświetla ikonę  w trakcie aktualizacji. Aktualizacja może zająć do 5 minut.

9 Upewnij się, że pedał nożny jest włączony i podłączony.

Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pedału nożnego, wskaźnik pedału nożnego świeci na fioletowo w trakcie aktualizacji. Wskaźnik zgaśnie, gdy aktualizacja zostanie zakończona.

Pedat

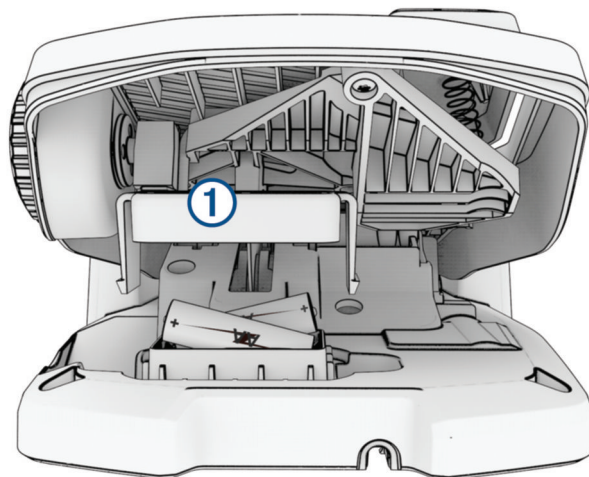


①	Chwilowe sterowanie śrubą	Przytrzymaj, aby włączyć śrubę z ustawioną prędkością. Zwolnij, aby wyłączyć śrubę.
②	Pokrętko regulacji prędkości	Obróć pokrętko w kierunku od siebie, aby zwiększyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. Obróć pokrętko do siebie, aby zmniejszyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. UWAGA: Pokrętko regulacji prędkości jest nieaktywne, gdy włączona jest blokada kotwicy.
③	Pedał sterowania	Naciśnij pedał palcami stopy, aby obrócić silnik w prawo. Naciśnij pedał piętą, aby obrócić silnik w lewo. UWAGA: Gdy włączona jest blokada kotwicy lub funkcja utrzymywania kursu albo podczas rejsu wyznaczoną trasą, przechył pedał lub naciśnij przycisk, aby przywrócić ręczne sterowanie z poprzednio ustawioną prędkością obrotową śruby.
④	Dioda LED stanu	Pokazuje stan pedału (<i>Wskaźnik stanu, strona 31</i>).
⑤	Ciągłe sterowanie śrubą 	Naciśnij jeden raz, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 12</i>). Naciśnij dwa razy, aby wyłączyć funkcję autopilota (jeśli włączono), zatrzymać śrubę i przełączać się między ciągiem do przodu i wstecznym (<i>Ciąg wsteczny, strona 19</i>).
⑥	Utrzymywanie kursu 	Naciśnij jeden raz, aby ustawić i utrzymywać bieżący kurs (<i>Utrzymywanie kursu, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić sterowanie ręczne. Naciśnij dwa razy, aby wyłączyć funkcję autopilota (jeśli włączono), zatrzymać śrubę i przełączać się między ciągiem do przodu i wstecznym (<i>Ciąg wsteczny, strona 19</i>). PORADA: Przycisk ten możesz wyłączyć, naciskając go sześć razy. Aby go ponownie włączyć, naciśnij go kolejne sześć razy.
⑦	Blokada kotwicy 	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymywania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 17</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania. PORADA: Przycisk ten możesz wyłączyć, naciskając go sześć razy. Aby go ponownie włączyć, naciśnij go kolejne sześć razy.

Instalowanie baterii

Pedał może być zasilany dwiema bateriami alkalicznymi AA, bateriami litowymi lub NiMH (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.





- 1 Unieś przednią część pedału możliwie wysoko.
- 2 Ściśnij boki pokrywki komory baterii ① i pociągnij w górę, aby ją zdjąć.




- 3 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.
- 4 Umieść pokrywę na bateriach i przesunij ją w dół, aby oba zatrzaski wskoczyły na swoje miejsce.

Parowanie pedału

Pedał jest fabrycznie sparowany z silnikiem zaburtowym, ale może być konieczne ich ponowne sparowanie w razie przerwania połączenia.

- 1 Włącz silnik zaburtowy.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego. Podczas wyszukiwania połączenia  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko.
- 3 Umieść pedał w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Podłącz pedał do zasilania za pomocą przewodu zasilającego lub włóż baterie, aby go włączyć.
- 5 W ciągu 30 sekund od włączenia pedału przytrzymaj , aż dioda LED stanu na pedale zaświeci na niebiesko.
- 6 Zwolnij .

Dioda LED stanu na pedale świeci na niebiesko, gdy urządzenie wyszukuje połączenia, i gaśnie po sparowaniu z silnikiem zaburtowym.

Po pomyślnym nawiązaniu połączenia  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego zmienia kolor na zielony.

Wskaźnik stanu

Dioda LED na pedale wskazuje stan pedału.

Świeci na zielono	Trwa włączanie pedału.
Zapala się i miga na niebiesko	Trwa parowanie pedału. Dioda LED gaśnie, gdy pedał połączy się z silnikiem zaburtowym, lub gdy upłynie czas procesu parowania bez nawiązania połączenia.
Miga na zielono po naciśnięciu przycisku	Pedał jest podłączony do silnika zaburtowego i wysyła polecenie naciśnięcia przycisku.
Miga na czerwono po naciśnięciu przycisku	Pedał nie jest podłączony do silnika zaburtowego.
Wyłączony	Dioda LED gaśnie, gdy pedał zostanie podłączony do silnika zaburtowego i nie wysyła poleceń. Wydłuża to czas pracy baterii.

Wyłączanie przycisków autopilota na pedale nożnym

Przed wyłączeniem lub ponownym włączeniem przycisków autopilota na pedale nożnym należy upewnić się, że pedał ma zasilanie.

Można indywidualnie wyłączyć przycisk utrzymywania kursu (↑) i przycisk blokady kotwicy (⚓) na pedale nożnym, aby uniknąć przypadkowego włączenia.

Szybko naciśnij przycisk sześć razy, aby go wyłączyć.

Dioda LED stanu zmieni kolor na czerwony na 1 sekundę, co oznacza, że przycisk jest wyłączony.

PORADA: Aby ponownie włączyć przycisk, szybko naciśnij go sześć razy. Dioda LED stanu zmieni kolor na zielony na 1 sekundę, co oznacza, że przycisk jest włączony.

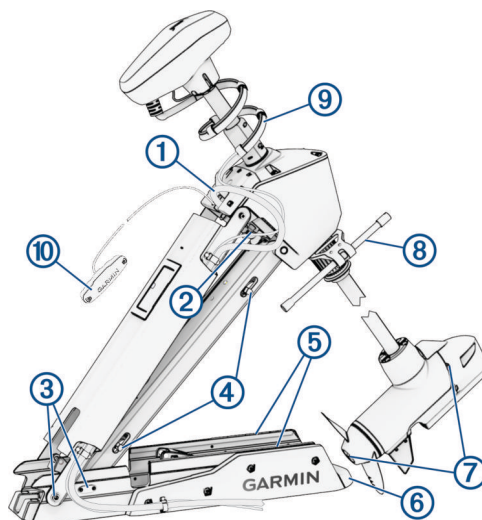
Wymagania i częstotliwość konserwacji

NOTYFIKACJA

Po użyciu silnika w słonej lub słonawej wodzie należy spłukać cały silnik słodką wodą i spryskać środkiem na bazie silikonu przy używając szmatki. Należy unikać rozpylania wody na pokrywy wału, aby zapobiec wnikaniu wody, które może doprowadzić do uszkodzenia produktu.

Aby zachować gwarancję, w ramach przygotowania silnika do sezonu należy wykonać rutynowe czynności konserwacyjne. W przypadku transportu silnika w suchym i zakurzonym środowisku, takim jak drogi żwirowe lub gruntowe, należy powtarzać te czynności w trakcie sezonu w zależności od potrzeb.

Instrukcje dotyczące serwisowania oraz informacje na temat części zamiennych znajdują się w *Podręczniku serwisowym* dostępnym na stronie garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Sprawdź przewód zasilający ① pod kątem zużycia i w razie potrzeby go wymień.³
- Sprawdź i oczyść zaciski zasilania, a w razie potrzeby dokręć nakrętki ② (*Sprawdzenie i czyszczenie zacisków zasilania, strona 33*).
- Nasmaruj zawiasy i tuleje ③ (*Smarowanie zawiasów i tulei, strona 34*).
- Wyczyść i nasmaruj mechanizm zatraskowy do podnoszenia i opuszczania silnika ④ (*Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatraskowego, strona 34*).
- Sprawdź szyny uchwyty i w razie potrzeby je wymień ⑤ (*Sprawdzenie i wymiana szyn montażowych, strona 36*).
- Sprawdź zderzak uchwyty i w razie potrzeby go wymień ⑥ (*Sprawdzenie i wymiana zderzaka uchwyty, strona 37*).
- Wyczyść lub wymień anody silnika napędzającego śrubę ⑦ (*Serwisowanie anod, strona 37*).
- Sprawdź gumowe ograniczniki na końcach stabilizatora ⑧ (o ile zostały zamontowane) pod kątem zużycia i w razie potrzeby je wymień.
- Sprawdź przewód spiralny ⑨ pod kątem zużycia i w razie potrzeby go wymień.³
- Sprawdź linkę zwalnającą i uchwyt ⑩ pod kątem zużycia, a w razie potrzeby je wymień (*Wymiana linki zwalnającej, strona 39*).

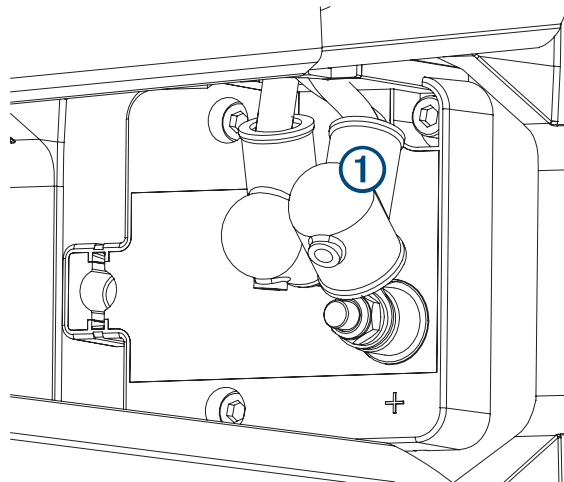
³ Instrukcje dotyczące wymiany znajdują się w *Podręczniku serwisowym* dostępnym na stronie garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Sprawdzanie i czyszczenie zacisków zasilania

⚠ OSTRZEŻENIE

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

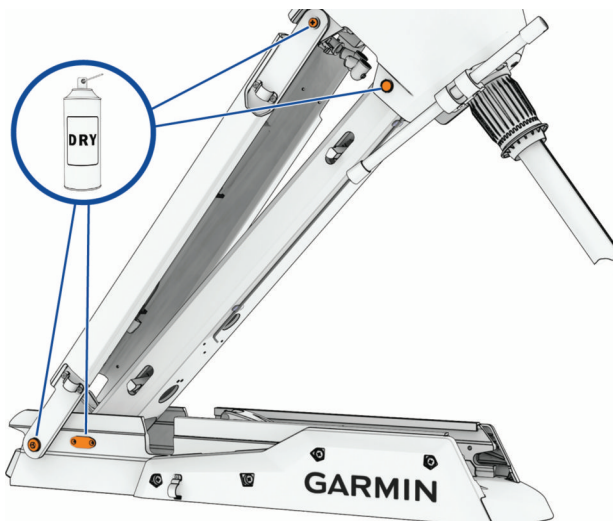
- 1 Z silnikiem w pozycji opuszczonej odciągnij gumowe osłony od dodatnich i ujemnych zacisków zasilania ①.



- 2 Sprawdź, czy nakrętki zacisków są dobrze dokręcone i czy zaciski pierścieniowe są nieruchome.
- 3 W razie potrzeby użyj klucza dynamometrycznego i klucza nasadowego o średnicy 10 mm, aby upewnić się, że nakrętki są dokręcone z momentem 4 Nm (36 lbf-in).
- 4 W razie potrzeby oczyść zaciski z korozji za pomocą szczotki drucianej.
UWAGA: W przypadku silnej korozji może być konieczne odłączenie przewodów zasilających w celu przeprowadzenia skutecznego czyszczenia. Szczegółowe instrukcje dotyczące odłączania i wyjmowania przewodów zasilających z silnika trollingowego znajdują się w *podręczniku serwisowym silnika trollingowego Force Pro* dostępnym na stronie garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.
- 5 Pokryj połączenia smarem dielektrycznym.
- 6 Bezpiecznie umieść gumowe osłony z powrotem na zaciskach zasilania.

Smarowanie zawiasów i tulei

- 1 Nałóż nieprzywierający, suchy smar na każdy punkt zawiasu, w tym na przestrzeń między ruchomymi częściami.



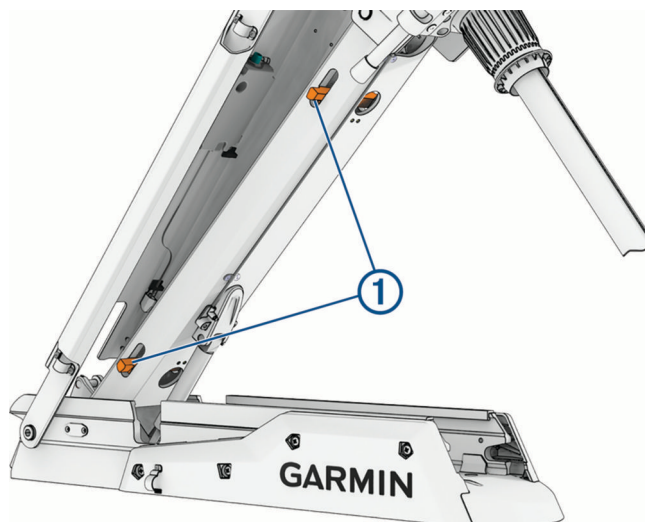
- 2 Przesuń silnik z pozycji podniesionej na opuszczoną i z powrotem kilka razy, aby rozprowadzić smar.
- 3 W razie potrzeby nałóż dodatkową warstwę smaru i powtórz poprzednią czynność.
- 4 Pozostaw smar do wyschnięcia zgodnie z instrukcjami producenta.

Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatrzaskowego

⚠ PRZESTROGA

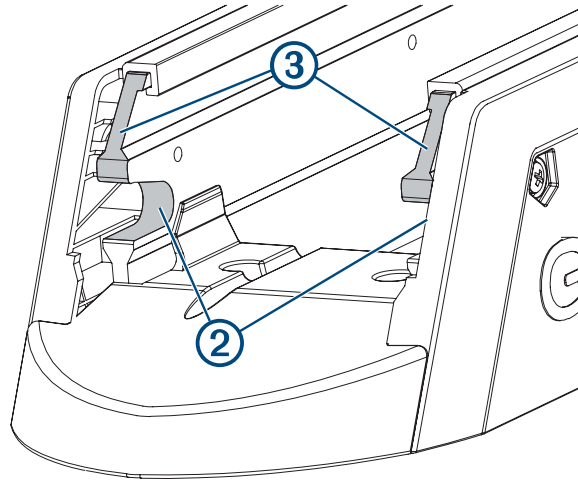
Tę procedurę najlepiej wykonać przy silniku ustawionym w połowie między pozycją podniesioną a pozycją opuszczoną. W tej pozycji silnik nie jest zabezpieczony, dlatego należy go podpierać i zachować szczególną ostrożność, aby uniknąć przygniecenia lub przygwożdżenia rąk lub palców.

- 1 Ustaw silnik między pozycją podniesioną i opuszczoną, tak aby podstawa stała pionowo i aby uzyskać dostęp do obu mechanizmów zatrzaskowych ①.



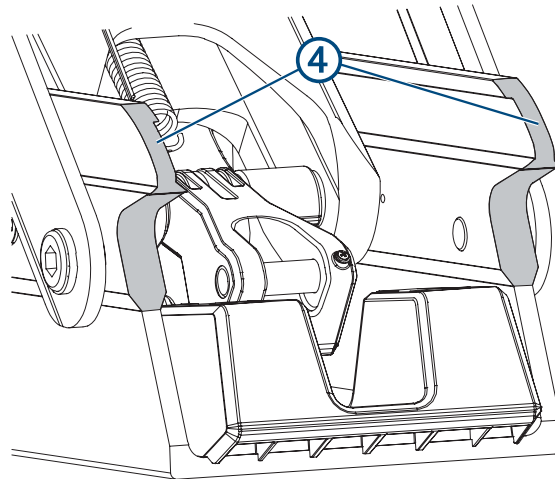
- 2 Podeprzyj silnik, aby nie spadł i nie zmiażdżył rąk lub palców.
- 3 Usuń wszelkie zanieczyszczenia, brud i osady ze wszystkich kanałów mechanizmu zatrzaskowego.
- 4 Nałóż smar uniwersalny do zastosowań syntetycznych lub morskich na mechanizmy zatrzaskowe i kanały.
- 5 Pociągnij i puść linkę kilka razy, aby przesunąć mechanizmy w kanałach i rozprowadzić smar.
- 6 W razie potrzeby nałóż dodatkowy smar i powtórz poprzedni krok.

7 Usuń wszelkie zanieczyszczenia, brud i nagromadzone osady z zatrzasków ② z przodu podstawy uchwytu.



8 Nałóż smar uniwersalny do zastosowań syntetycznych lub morskich na górną powierzchnię ③ zatrzasków z przodu podstawy uchwytu, tak aby mechanizmy zatrzaskowe płynnie przesuwaly się do zatrzasków.

9 Powtórz dwie poprzednie czynności dla zatrzasków z tyłu podstawy uchwytu ④.

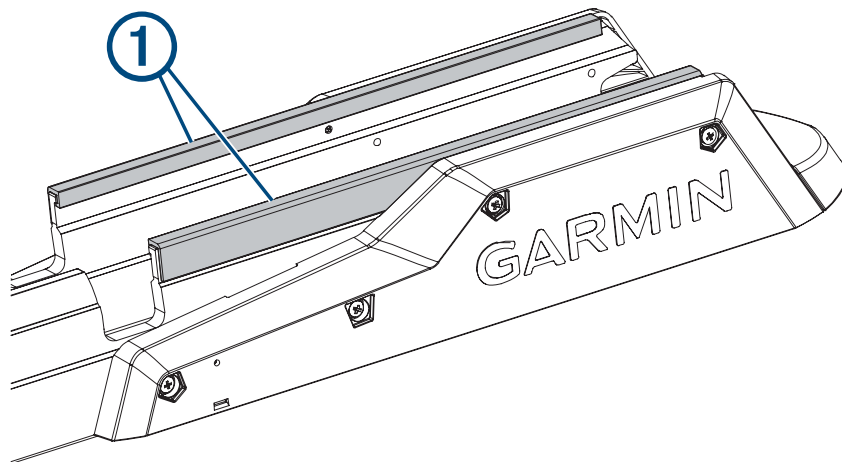


10 Ustaw silnik w pozycji podniesionej lub opuszczonej.

Sprawdzanie i wymiana szyn montażowych

Szyny chronią silnik napędowy śruby i uchwyt przed uderzeniami podczas przechowywania silnika i z czasem mogą ulec zużyciu. Jeśli szyny są uszkodzone lub zużyte, a podstawa uchwytu jest przez nie widoczna, należy je wymienić.

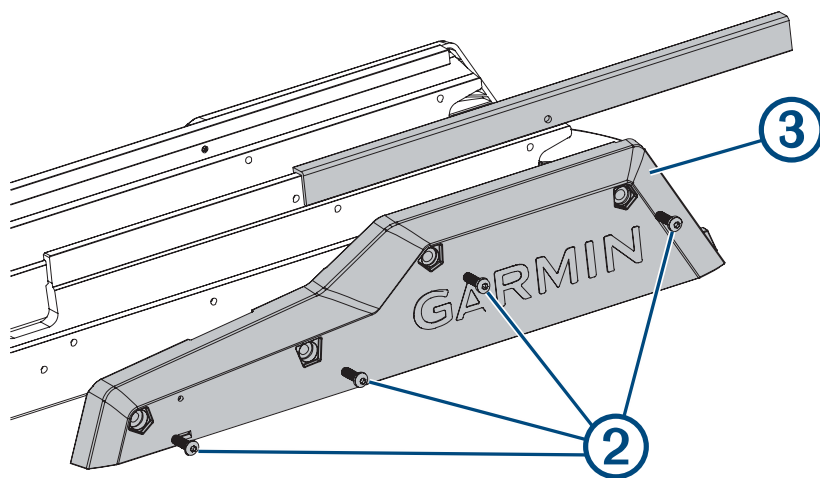
- 1 Gdy silnik znajduje się w pozycji podniesionej, sprawdź szyny ① pod kątem zużycia i uszkodzeń.



- 2 Wybierz czynność:

- Jeśli szyny są w dobrym stanie, a metalowa podstawa uchwytu nie jest widoczna przez żaden zużyty obszar, dalsze działania nie są konieczne.
- Jeśli szyny są uszkodzone lub widać metalową podstawę uchwytu przez zużyte obszary szyn, przejdź do następnego kroku, aby je wymienić.

- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć cztery śruby ② mocujące wanty ③ do podstawy uchwytu.

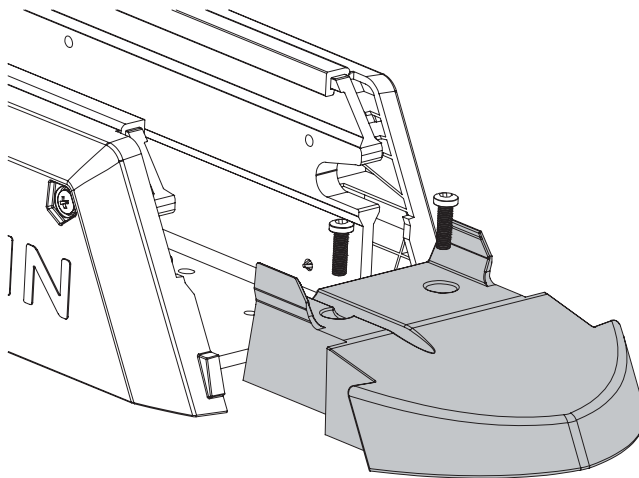


- 4 Zsuń uszkodzone szyny z podstawy uchwytu.
- 5 Wsuń szyny zamienne na podstawę uchwytu.
- 6 Zamocuj wanty do podstawy uchwytu za pomocą uprzednio wykręconych śrub.

Sprawdzanie i wymiana zderzaka uchwyty

Zderzak uchwyty jest częścią podstawy uchwyty, która wystaje nad dziób łodzi.

- 1 Ustaw silnik między pozycją podniesioną i opuszczoną i sprawdź, czy zderzak uchwyty nie jest uszkodzony.
- 2 Wybierz czynność:
 - Jeśli zderzak uchwyty nie jest uszkodzony, nie są konieczne żadne dalsze działania.
 - Jeśli zderzak uchwyty jest uszkodzony, przejdź do następnego kroku, aby go wymienić.
- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątneho o średnicy 4 mm, wykręć dwie śruby mocujące zderzak uchwyty do podstawy uchwyty.



- 4 Zamontuj zapasowy zderzak uchwyty i zamocuj go do podstawy uchwyty, używając śrub dołączonych do części zamiennej.

Serwisowanie anod

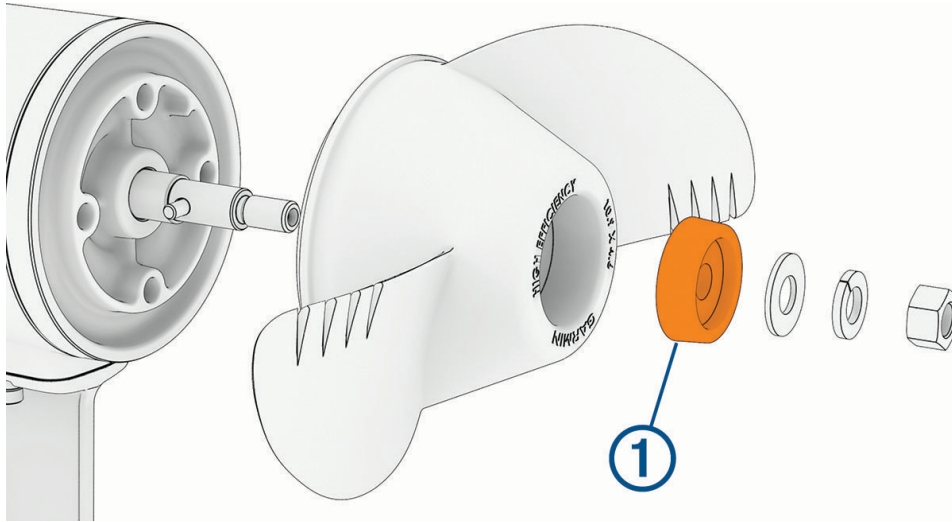
OSTRZEŻENIE

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

Anody protektorowe chronią elementy silnika przed korozją. Co sezon musisz je sprawdzać i w razie potrzeby czyścić lub wymieniać. Możesz kupić zamienne anody u sprzedawcy Garmin lub na stronie garmin.com.

Serwisowanie anody śruby

- 1 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), poluzuj nakrętkę na końcu śruby.
- 2 Zdejmij śrubę i odłóż na bok nakrętkę, podkładkę zabezpieczającą oraz podkładkę płaską.
- 3 Zdejmij i sprawdź anodę ①.



4 Wybierz opcję:

- Jeśli anoda ma co najmniej połowę pierwotnej wielkości, oczyść ją szczotką drucianą lub papierem ściernym.

NOTYFIKACJA

Wyjmij anodę z silnika przed wyczyszczeniem jej szczotką drucianą lub papierem ściernym. Czyszczenie anody zamontowanej na silniku może spowodować uszkodzenie silnika, przyspieszyć wdawanie się korozji i ogólnie skrócić żywotność silnika.

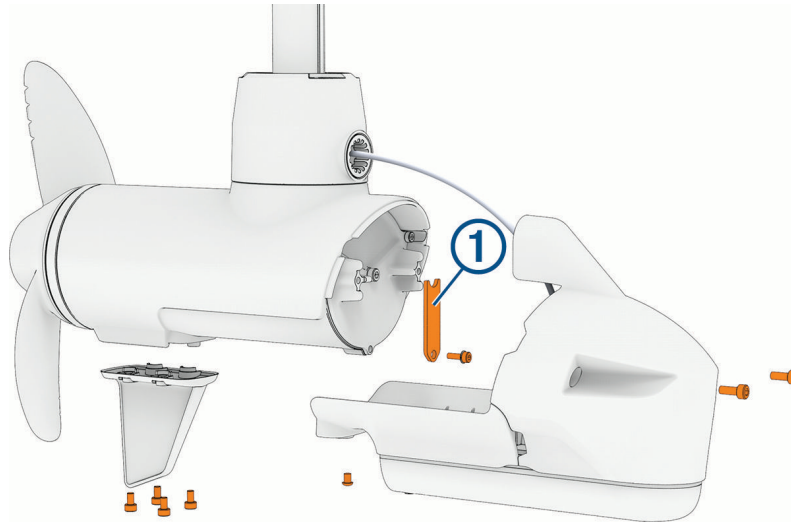
- Jeśli anoda ma mniej niż połowę pierwotnej wielkości, wyrzuć ją i kup nową.
- 5 Umieść oczyszczoną lub nową anodę z powrotem na wale śruby napędzającej, a następnie umieść płaską podkładkę, podkładkę zabezpieczającą i nakrętkę.
 - 6 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), dokręć nakrętkę z momentem 16,27 Nm (12 lb ft), aby zamocować śrubę napędową.

Serwisowanie anody stożka dziobowego

UWAGA: Silniki trollingowe wyprodukowane po 2024 r. wykorzystują dwie śruby do zamocowania anody do obudowy silnika napędzającego śrubę. Jeśli zamienna anoda ma dwa otwory, ale silnik napędzający śrubę ma tylko jeden otwór, możesz zamontować nową anodę za pomocą wyłącznie jednej śruby – drugą śrubę możesz odłożyć.

- 1 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć cztery śruby mocujące skeg do dolnej części silnika.
- 2 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 3 mm, wykręć śruby mocujące przetwornik i stożek dziobowy do dolnej części silnika.
- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć śruby w celu odłączenia stożka dziobowego od przedniej części silnika.

- 4 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 3 mm, wykręć anodę ① z przedniej części silnika.



- 5 Sprawdź anodę, a następnie wykonaj czynność:
- Jeśli anoda ma co najmniej połowę pierwotnej wielkości, oczyść ją szczotką drucianą lub papierem ściernym.
 - Jeśli anoda ma mniej niż połowę pierwotnej wielkości, wyrzuć ją i kup nową.
- 6 Przymocuj nową lub wyczyszczoną anodę do silnika napędzającego śrubę za pomocą jednej lub dwóch śrub.
- UWAGA:** Jeśli silnik napędzający śrubę ma dwa punkty mocowania anody, należy zawsze używać dwóch śrub do jej zamocowania.
- 7 Ponownie zamontuj stożek dziobowy, używając dwóch śrub do zamocowania go z przodu silnika napędzającego śrubę.
- 8 Ponownie wkręć śrubę mocującą przetwornik i stożek dziobowy do dolnej części silnika napędzającego śrubę.
- 9 Ponownie zamontuj skeg w dolnej części silnika napędzającego śrubę.

Wymiana linki zwalniającej

Postępuj zgodnie z instrukcjami dołączonymi do zestawu uchwytu i linki zwalniającej (nr katalogowy 010-13915-00) lub przeczytaj sekcję *Instrukcje dotyczące uchwytu i linki zwalniającej* na stronie garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Naprawa zarysowań

Z biegiem czasu części silnika mogą ulec zarysowaniu lub zadrapaniom. Możesz użyć farby, aby podmalować te obszary.

- 1 Za pomocą alkoholu izopropylowego dokładnie oczyść miejsca, w których farba została porysowana lub uszkodzona.
- 2 Nałóż ciekły poliuretanowy lakier korekcyjny na porysowane lub uszkodzone obszary.
- 3 Przed użyciem silnika należy postępować zgodnie z instrukcjami farby, aby zapewnić prawidłowe wyschnięcie.

Dane techniczne

Silnik trollingowy

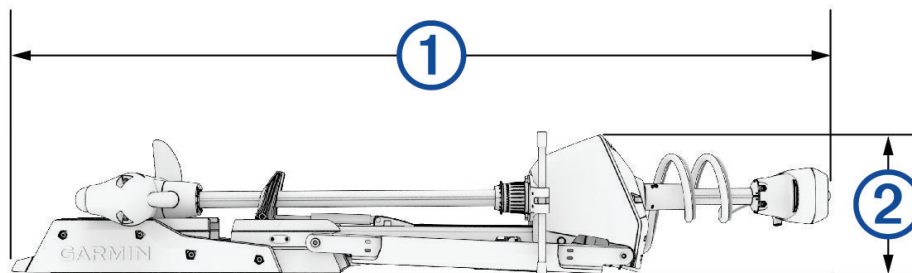
Waga (silnik, uchwyt i przewody)	Model 50 cali: 30,25 kg (66,7 funta) Model 57 cali: 32,06 kg (70,7 funta)
Masa (stabilizator)	0,54 kg (1,2 funta)
Temperatura robocza	Od -5°C do 40°C (od 23°F do 104°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Materiał	Uchwyt i obudowa silnika: aluminium Zaślepka wału, panel wyświetlacza i panele boczne: plastik Wał silnika: włókno szklane
Klasa wodoodporności	Zaślepka wału: IEC 60529 IPX5 ⁴ Obudowa silnika sterującego: IEC 60529 IPX7 ⁵ Obudowa panelu wyświetlacza: IEC 60529 IPX7 Obudowa silnika napędzającego śrubę: IEC 60529 IPX8 ⁶
Bezpieczna odległość od kompasu	91 cm (3 stopy)
Długość przewodu zasilającego	145 cm (50 cali) model: 1,2 m (4 stopy) 145 cm (57 cali) model: 1,1 m (3,5 stopy)
Napięcie wejściowe	Od 20 do 45 V DC
Prąd wejściowy	Prąd stały 60 A
Wyłącznik automatyczny (do nabycia osobno)	42 V DC lub wyższy, odpowiedni do prądu stałego 60 A UWAGA: System można chronić, korzystając z wyłącznika automatycznego o obniżonej czułości (maksymalnie 90 A), jeśli urządzenie pracuje w wysokich temperaturach lub jest współużytkowane z innymi urządzeniami. Przed wymianą wyłącznika automatycznego na wyłącznik o obniżonej czułości najpierw sprawdź, czy okablowanie łodzi jest zgodne ze standardami dotyczącymi okablowania urządzeń morskich.
Główny pobór mocy przy 36 V DC: 60 A	Wyłączenie: 72 mW Pełna moc: 2160 W
Częstotliwość bezprzewodowa i moc transmisji	2,4 GHz przy 19,9 dBm (maks.)

⁴ Część jest chroniona przed strugami wody lanymi z dowolnej strony (np. deszcz).

⁵ Część jest chroniona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i czas do 30 minut.

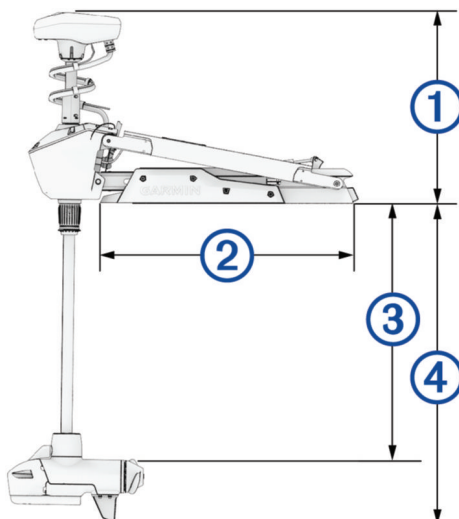
⁶ Część jest chroniona przed skutkami ciągłego zanurzenia w wodzie na głębokość do 3 metrów.

Wymiary w pozycji podniesionej

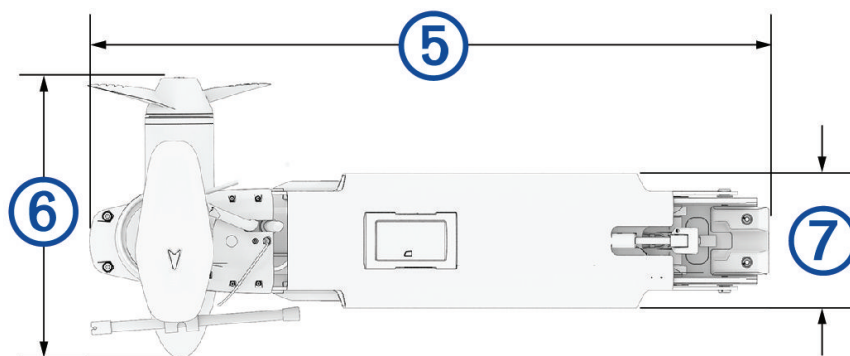


Element	144,78 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
①	1575 mm (62,00 cala) min. 1825 mm (71,85 cala) maks.	1750 mm (68,90 cala) min. 2090 mm (82,28 cala) maks.
②	330 mm (12,99 cala)	345 mm (13,58 cala)

Wymiary w pozycji opuszczonej



Element	144,78 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
①	496 mm (19,52 cala) min. 746 mm (29,37 cala) maks.	496 mm (19,52 cala) min. 833 mm (32,80 cala) maks.
②	708 mm (27,87 cala)	799 mm (31,46 cala)
③	644 mm (25,35 cala) min. 895 mm (35,24 cala) maks.	730 mm (28,74 cala) min. 1065 mm (41,93 cala) maks.
④	835 mm (32,87 cala) min. 1080 mm (42,52 cala) maks.	930 mm (36,61 cala) min. 1259 mm (49,57 cala) maks.



Element	144,78 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
⑤	931 mm (36,65 cala)	1021 mm (40,20 cala)
⑥	421 mm (16,57 cala)	421 mm (16,57 cala)
⑦	203 mm (7,99 cala)	203 mm (7,99 cala)

Informacje o mocy silnika i poborze prądu

W poniższych tabelach przedstawiono zależności dotyczące poziomu mocy, mocy wyjściowej i poboru prądu silnika. Wartości te zostały zebrane w oparciu o konfigurację testową zgodną z normą ISO13342, przy użyciu wysokowydajnej śruby Garmin, na stosunkowo spokojnej wodzie, z silnikiem umieszczonym na tyle głęboko, aby nie dochodziło do wentylacji, oraz z tolerancjami ± 22 N (5 lbf) i ± 5 A. Poziomy napięcia zostały zmierzone na zaciskach przewodu zasilającego silnika trollingowego.

Ustawienie prędkości śruby	Źródło zasilania 25,6 V DC			Źródło zasilania 38,4 V DC		
	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)
20	90	400,3	58,9	114,7	510,1	55,9
19	81,7	363,3	50	86,7	385,5	36,6
18	74,3	330,7	43,1	79,7	354,4	31,7
17	68	302,5	37,5	72	320,3	27,2
16	61,7	274,3	32	65	289,1	23,1
15	55,3	246,1	27,3	59,3	263,9	19,7
14	50	222,4	23,2	53	235,8	16,6
13	44	195,7	19,4	47	209,1	13,8
12	39	173,5	16,1	40,7	180,9	11,3
11	34	151,2	13,3	36	160,1	9,3
10	29,7	132,0	10,8	30,7	136,4	7,5
9	26	115,7	8,7	26	115,7	5,8
8	22	97,9	6,9	22,7	100,8	4,6
7	18	80,1	5,3	18	80,1	3,5
6	15	66,7	4,1	15	66,7	2,6
5	12	53,4	3,1	11,7	51,9	1,9
4	9,7	43	2,2	9,0	40	1,4
3	7	31,1	1,5	7	31,1	0,9
2	5	22,2	1	5	22,2	0,6
1	3,7	16,3	0,6	3	13,3	0,3
-1	1	4,4	0,2	1	4,4	0,2
-2	2	8,9	0,8	2,3	10,4	0,5
-3	5	22,2	1,9	5	22,2	1,4
-4	8	35,6	4	9	40	2,8
-5	9,3	41,5	4,9	13,3	59,3	5,2
-6	11	48,9	5,8	15,3	68,2	6,4
-7	12,7	56,3	7	17,3	77,1	7,6
-8	14,7	65,2	8,5	19,3	86	9
-9	15,7	69,7	9,9	21	93,4	10,4
-10	17,3	77,1	11,6	24	106,8	12,4

Ustawienie prędkości śruby	Źródło zasilania 25,6 V DC			Źródło zasilania 38,4 V DC		
	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)	Siła ciągu (w funtach)	Siła ciągu (w niutonach)	Prąd (w amperach)
-11	19,3	86	13,8	26,3	117,1	14,7
-12	21,7	96,4	16,3	29	129	17,4
-13	23,7	105,3	18,8	32	142,3	20
-14	26	115,7	21,8	35,3	157,2	23,6
-15	28	124,6	25,2	39	173,5	27,4
-16	31	137,9	29,3	44	195,7	32,1
-17	34,3	152,7	34,1	48	213,5	37,3
-18	37,3	166,1	39,4	52,3	232,8	42,9
-19	41	182,4	45,7	51,7	229,8	50,1
-20	48	213,5	57,4	62,3	277,3	55,1

UWAGA: Ujemne wartości prędkości śruby odnoszą się do pracy śruby w kierunku przeciwnym do ruchu obrotowego (*Ciąg wsteczny, strona 19*).

Pilot zdalnego sterowania

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	152 × 52 × 32 mm (6 × 2 × 1 ¹ / ₄ cala)
Masa	109 g (3,8 uncji) bez baterii
Materiał	Nylon wzmacniany włóknem szklanym
Typ wyświetlacza	Czytelny w słońcu, transreflektywny Memory-In-Pixel (MIP)
Rozdzielczość wyświetlacza	R240 × 240 pikseli
Rozmiar wyświetlacza (średnica)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ cala)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Typ baterii	2 AA (do nabycia osobno)
Czas działania baterii	240 godzin, standardowe użytkowanie
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 10,0 dBm (nominalna)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7 ⁷
Bezpieczny dystans dla kompasu	15 cm (6 cala)

⁷ Ochrona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i nie dłużej niż 30 minut.

Pedał

Wymiary (dł. × szer. × wys.)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ cala)
Masa	1,8 kg (4 lb)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7
Materiał	Tworzywo
Napięcie wejściowe	Od 10 do 45 V DC
Znamionowe napięcie wejściowe	12/24/36 V DC
Typowy prąd wejściowy	<1 mA przy 12 V DC
Maks. prąd wejściowy	10 mA przy 12 V DC
Bezpiecznik (na przewodzie zasilającym)	2 A, miniaturowy, płaski
Długość przewodu zasilającego	2 m (6,6 stopy)
Typ baterii	Dwie baterie typu AA (alkaliczne, litowe lub NiMH; do nabycia osobno)
Czas działania baterii	Co najmniej 1 rok
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 0,72 dBm (nominalna)
Bezpieczny dystans dla kompasu	60 cm (2 stopy)

Interfejsy i usługi sieciowe

Urządzenie połączone za pomocą Wi-Fi może korzystać z tych interfejsów i usług sieciowych. Te interfejsy i usługi są domyślnie włączone – nie można ich wyłączyć, ponieważ są one wymagane do prawidłowego działania sprzętu.

- Usługi zastrzeżone Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

UWAGA: Po połączeniu urządzenia do sieci prywatne informacje są synchronizowane z nowo dodanym urządzeniem.

