

FORCE® PRO

Priročnik za uporabo

© 2025 Garmin Ltd. ali njegove podružnice

Vse pravice pridržane. V skladu z zakoni o avtorskih pravicah tega priročnika ni dovoljeno kopirati, v celoti ali delno, brez pisnega dovoljenja družbe Garmin. Garmin si pridržuje pravico do sprememb in izboljšav izdelkov ter sprememb vsebine tega priročnika, ne da bi o tem obvestil osebe ali organizacije. Najnovejše posodobitve in dodatne informacije glede uporabe izdelka lahko poiščete na www.garmin.com.

Garmin®, logotip Garmin, ActiveCaptain® in Force® so blagovne znamke družbe Garmin Ltd. ali njenih podružnic, registrirane v Združenih državah Amerike in drugih državah. Blagovnih znamk ni dovoljeno uporabljati brez izrecnega dovoljenja družbe Garmin.

Wi-Fi® je registrirana znamka organizacije Wi-Fi Alliance.

Kazalo vsebine

Uvod..... 1

Spuščanje motorja iz dvignjenega položaja.....	1
Nastavitev globine pomožnega motorja.....	2
Dviganje motorja iz spuščene položaja.....	3
Pritrditev varnostnega traku.....	4
Delovanje.....	4
Zaslon pomožnega motorja.....	5
Indikator stanja.....	7
Nastavitev odmika premca.....	7
Zamenjava vijaka.....	8

Daljinski upravljalnik..... 9

Zaslon daljinskega upravljalnika.....	11
Krmarjenje po meniju.....	12
Vklop in izklop vijaka.....	12
Nastavitev hitrosti motorja.....	12
Upravljanje vijaka v delno spuščeni položaju.....	12
Ročno krmarjenje s pomožnim motorjem.....	13
Upravljanje z gibi.....	13
Krmarjenje z gibi.....	13
Nastavitev ohranjanja smeri z gibi...	13
Nastavitev ohranjanja položaja z gibi.....	13
Vstavev baterij v daljinski upravljalnik.....	13
Namestitev vrvice.....	14
Umerjanje daljinskega upravljalnika....	14
Združevanje z daljinskim upravljalnikom.....	14
Združevanje z dodatnim daljinskim upravljalnikom.....	15

Avtopilot.....15

Umerjanje kompasa pomožnega motorja.....	16
Pridobitev signala GPS.....	16
Prilagajanje odziva avtopilota.....	16
Ohranjanje hitrosti.....	16
Ohranjanje položaja.....	17
Ohranjanje smeri.....	17

Spreminjanje delovanja funkcije Heading Hold.....	17
Navigacija.....	17
Začasna ustavitev in nadaljevanje navigacije.....	18
Ustavitev navigacije.....	18

Potisk nazaj..... 18

Preklapljanje med načinom potiska naprej in nazaj.....	18
--	----

Točke poti..... 18

Ustvarjanje točke poti.....	18
Navigacija do točke poti.....	19
Ogled podrobnosti točke poti.....	19
Urejanje imena točke poti.....	19
Brisanje točke poti.....	19

Načrtovane poti..... 19

Navigacija po načrtovani poti.....	20
Ogled podrobnosti načrtovane poti.....	20
Urejanje imena načrtovane poti.....	20
Brisanje načrtovane poti.....	20

Sledi..... 20

Shranjevanje aktivne sledi.....	21
Čiščenje aktivne sledi.....	21
Navigacija do začetka aktivne sledi.....	21
Navigacija po shranjeni sledi.....	21
Ogled podrobnosti shranjenih sledi.....	21
Urejanje imena shranjene sledi.....	21
Brisanje shranjene sledi.....	22

Nastavitve..... 22

Nastavitve pomožnega motorja.....	22
Nastavitve brezžičnega omrežja.....	22
Nastavitve upravljanja akumulatorja.....	23
Nastavitve daljinskega upravljalnika...	23
Nastavitve osvetlitve zaslona.....	23

Vzpostavlanje povezave z mobilno napravo prek programa

ActiveCaptain..... 23

Vzpostavlanje povezave z navtičnim ploterjem..... 24

Povezovanje z uro Garmin..... 24

Posodobitve programske opreme... 24

Posodabljanje programske opreme s
programom ActiveCaptain..... 25

Stopalka..... 26

Nameščanje baterij..... 27
Združevanje s stopalko..... 27
Indikator stanja..... 28
Onemogočenje gumbov avtopilota na
stopalki..... 28

Potrebna vzdrževalna dela in njihov razpored..... 29

Preverjanje in čiščenje napajalnih
priključkov..... 30
Mazanje tečajev in puš..... 31
Čiščenje in mazanje mehanizma za
zaklep..... 31
Preverjanje in zamenjava vodil
nosilca..... 33
Preverjanje in zamenjava ščitnika
nosilca..... 34
Servisiranje anod..... 34
 Servisiranje anode vijaka..... 35
 Servisiranje anode sprednjega
 stožca..... 36
Zamenjava vlečne vrvice..... 36
Popravljanje odrgnjenega premaza..... 36

Specifikacije..... 37

Pomožni motor..... 37
 Mere v dvignjenem položaju..... 38
 Mere v spuščnem položaju..... 38
 Informacije o potisku in porabi toka
 motorja..... 39
Daljinski upravljalnik..... 41
Stopalka..... 42
Vmesniki in storitve omrežja..... 42

Uvod

OPOZORILO

Za opozorila in pomembne informacije o izdelku si oglejte navodila *Pomembne informacije o varnosti in izdelku* v škatli izdelka.

Ne zaženite motorja, če vijak ni v vodi. Pri stiku z vrtečim se vijakom lahko nastanejo hude telesne poškodbe.

Motorja ne uporabljajte na območjih, kjer lahko vi ali druge osebe v vodi pridejo v stik z vrtečim se vijakom, kar lahko privede do hudih telesnih poškodb.

Odgovorni ste za varno in preudarno upravljanje plovila. Funkcije avtopilota v pomožnem motorju so orodja, ki izboljšajo vaše možnosti upravljanja plovila. Ne razbremenijo vas odgovornosti za varno upravljanje plovila. Izognite se nevarnostim za plovbo in nikoli ne pustite upravljalnih elementov motorja brez nadzora.

Z upravljanjem funkcij avtopilota se seznanite na mirnih in varnih odprtih vodah.

Pri upravljanju pomožnega motorja v bližini nevarnosti v vodi, kot so drevesa, plitve skale, pomoli, stebri in druga plovila, ravnajte previdno.

Pred vsemi postopki in opravili na vijaku, pogonskem motorju vijaka, električnih priključkih ali ohišjih elektronskih naprav vedno odklopite motor od akumulatorja, da preprečite hude telesne poškodbe ali smrt.

POZOR

Ko uporabljate pomožni motor, imejte daljinski upravljalnik vedno pri sebi. Če morate v katerem koli trenutku spremeniti delovanje pomožnega motorja ali ga ustaviti, lahko za zaustavitev vijaka pritisnete  na daljinskem upravljalniku ali stopalki ali pritisnete gumb  na nosilcu.

Med uporabo funkcij avtopilota bodite pripravljeni na nenadno ustavitev, pospešitev in zavijanje.

Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, pazite, da vas ne ukleščijo ali priščipnejo premikajoči se deli, kar lahko privede do telesnih poškodb.

Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, stojte v stabilnem položaju in pazite na spolzke površine okoli motorja. Če med premikanjem motorja v dvignjen ali spuščen položaj izgubite ravnotežje, se lahko poškodujete.

Ko pomožni motor premaknete v dvignjen položaj, morate vedno pritrditi varnostni trak, da se motor nepričakovano ne premakne v spuščeni položaj. Pri nepričakovanem premiku motorja v spuščeni položaj obstaja nevarnost telesnih poškodb ter poškodb plovila in pomožnega motorja.

Spuščanje motorja iz dvignjenega položaja

POZOR

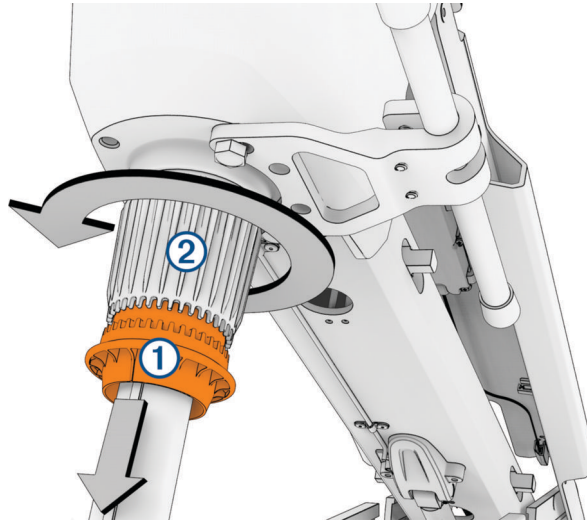
Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, stojte v stabilnem položaju in pazite na spolzke površine okoli motorja. Če med premikanjem motorja v dvignjen ali spuščen položaj izgubite ravnotežje, se lahko poškodujete.

Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, pazite, da vas ne ukleščijo ali priščipnejo premikajoči se deli, kar lahko privede do telesnih poškodb.

- 1 Sprostite varnostni trak.
- 2 Vlecite vlečno vrvico nazaj, dokler se ne ustavi, da sprostite zapiralo, in jo še naprej držite napeto.
- 3 Z vlečno vrvico motor privzdignite navzgor in naprej, nato pa ga počasi spustite v spuščeni položaj.
- 4 Po potrebi potisnite ročico nosilca navzdol, da se motor zaskoči v spuščeni položaju.

Nastavitev globine pomožnega motorja

- 1 Premaknite motor tako, da se ustavi na sredini med dvignjenim in spuščnim položajem.
- 2 Potisnite zaklepni obroček ① navzdol, da odklenete venec za nastavljanje globine.



- 3 Odvijte venec ②, da odklenete os.
OPOMBA: ko odvijete venec, morate biti pripravljeni, da motor zdrsne navzdol.
- 4 Povečajte ali zmanjšajte globino pomožnega motorja.
- 5 Privijte venec pod spodnjim delom ohišja krmilnega sistema.
- 6 Potisnite zaklepni obroček na vencu za nastavljanje globine nazaj navzgor.
- 7 Izberite dejanje:
 - Če želite premakniti motor v spuščeni položaj, ga premaknite v povsem spuščeni položaj in preverite globino.
 - Če želite premakniti motor v dvignjeni položaj, ga premaknite v dvignjeni položaj in se prepričajte, da je oprt na kovinski vodili blizu roba premca (*Dviganje motorja iz spuščnega položaja, stran 3*).
- 8 Po potrebi ponovite postopek, da nastavite ustrezno globino za spuščeni ali dvignjeni položaj.

Dviganje motorja iz spuščenega položaja

⚠ POZOR

Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, stojte v stabilnem položaju in pazite na spolzke površine okoli motorja. Če med premikanjem motorja v dvignjen ali spuščen položaj izgubite ravnotežje, se lahko poškodujete.

Ko motor premikate v dvignjen ali spuščen položaj, pazite, da vas ne ukleščijo ali priščipnejo premikajoči se deli, kar lahko privede do telesnih poškodb.

Ko pomožni motor premaknete v dvignjen položaj, morate vedno pritrditi varnostni trak, da se motor nepričakovano ne premakne v spuščeni položaj. Pri nepričakovanem premiku motorja v spuščen položaj obstaja nevarnost telesnih poškodb ter poškodb plovila in pomožnega motorja.

OBVESTILO

Preden pogonski motor premaknete v dvignjeni položaj, počakajte, da se povsem neha vrteti v eno smer. Če se motor še vedno vrti v eno smer, ko ga premikate v dvignjeni položaj, lahko poškoduje krmilni sistem.

- 1 Ročaj držite pravokotno glede na vlečno vrvico, povlecite vlečno vrvico, da sprostite zapah, in dvignite motor iz spuščenega položaja.

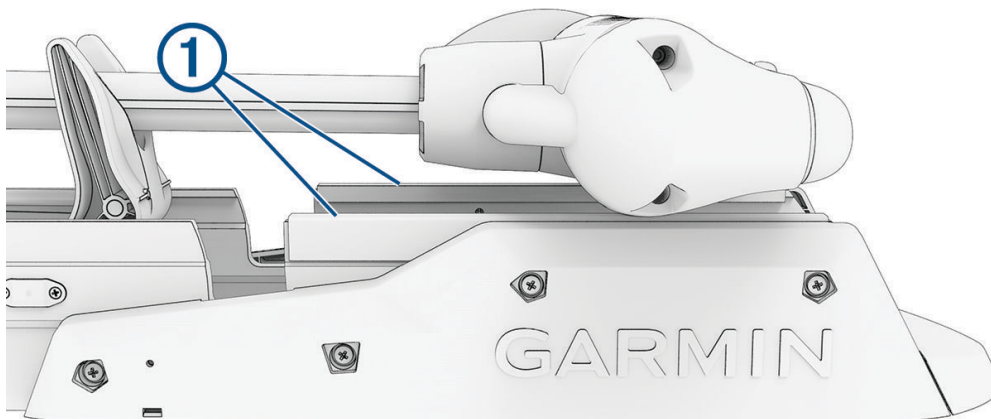
OBVESTILO

Med vlečenjem ročaj vedno držite pravokotno glede na vrvico, da preprečite prekomerno obrabo, zaradi katere se lahko vrvica poškoduje.

- 2 Po potrebi nastavite globino motorja, da bo motor oprt na vodili ① na podstavku nosilca (*Nastavitev globine pomožnega motorja, stran 2*).

OBVESTILO

Prepričati se morate, da je motor v dvignjenem položaju trdno oprt na vodili. Če je globina motorja preplitva, lahko motor pritisne ob plinsko vzmet. Če je globina motorja pregloboka, lahko motor visi čez konec podstavka nosilca. Če je motor v dvignjenem položaju, ne da bi bil oprt na vodili, se poškoduje.



- 3 Po potrebi potisnite ohišje krmilnega sistema navzdol, da se motor zaskoči v dvignjenem položaju.
- 4 Pritrdite varnostni trak (*Pritrditev varnostnega traku, stran 4*).

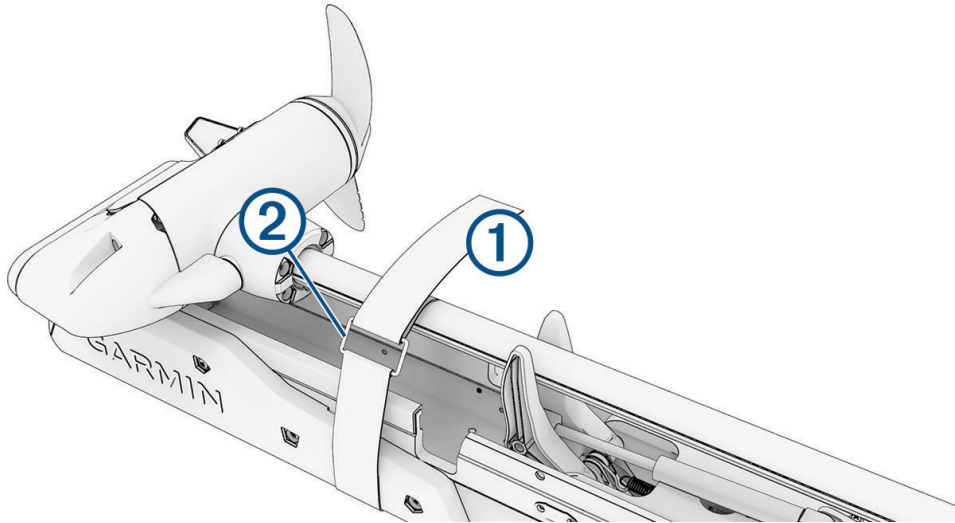
Pritrditev varnostnega traku

⚠ POZOR

Ko pomožni motor premaknete v dvignjen položaj, morate vedno pritrditi varnostni trak, da se motor nepričakovano ne premakne v spuščeni položaj. Pri nepričakovanem premiku motorja v spuščen položaj obstaja nevarnost telesnih poškodb ter poškodb plovila in pomožnega motorja.

Z varnostnim trakom je motor varno pritrjen na podstavek v dvignjenem položaju in se ne more nenamerno premakniti v spuščeni položaj.

1 Ko je motor v dvignjenem položaju, dvignite daljši konec traku **1** čez motor.



2 Konec traku vstavite skozi zaponko **2** na drugem koncu traku.

3 Povlecite trak skozi zaponko, da motor pritrdite na nosilec.

4 Povlecite trak stran od sponke in navzdol ter pritrdite na drugi strani.

Delovanje

Vse funkcije pomožnega motorja lahko upravljate s priloženim daljinskim upravljalnikom (*Daljinski upravljalnik, stran 9*).

Določene funkcije pomožnega motorja Force Pro lahko upravljate tudi z naslednjimi napravami, ne samo z daljinskim upravljalnikom:

- stopalka (*Stopalka, stran 26*),
- mobilna naprava s programom ActiveCaptain® (*Vzpostavljanje povezave z mobilno napravo prek programa ActiveCaptain, stran 23*),
- združljiv navtični ploter Garmin® (*Vzpostavljanje povezave z navtičnim ploterjem, stran 24*),
- združljiva ura Garmin (*Povezovanje z uro Garmin, stran 24*).

Podrobnejše informacije o upravljanju pomožnega motorja z uro ali navtičnim ploterjem so na voljo v *priročnikih za uporabo posameznih naprav*.

Zaslon pomožnega motorja

POZOR

Med delovanjem motorja v bližini zaslona ne sme biti velikih kovinskih predmetov, kot je škatla za orodje. Veliki kovinski predmeti lahko povzročijo motnje magnetnega kompasa, kar vpliva na delovanje vgrajenega avtopilota ter lahko privede do telesnih poškodb ali materialne škode.

Zaslon na nosilcu pomožnega motorja pregledno prikazuje pomembne informacije.

OPOMBA: osvetlitev zaslona se odziva na osvetljenost okolice in se ponoči samodejno zatemni.



 Hitrost	Zelena: hitrost potiska naprej. Rdeča: hitrost potiska nazaj. Število vrstic prikazuje število vrtljajev vijaka ali hitrost, nastavljeno z nadzorom hitrosti (Nastavitev hitrosti motorja, stran 12). OPOMBA: pri vzvratnem potisku motor deluje glasneje, ustvarja šibkejši potisk in je manj učinkovit kot pri potisku naprej.
 Stanje baterije pomožnega motorja	Zelena: raven napetosti baterije motorja je dobra. Rumena: raven napetosti baterije motorja je srednja. Rdeča: raven napetosti baterije motorja je nizka. Utripajoča rdeča: raven napetosti baterije motorja je kritično nizka. OPOMBA: indikatorji napolnjenosti akumulatorja so optimizirani za svinčevo-kislinske akumulatorje in pri drugih vrstah akumulatorjev, kot so litij-ionski, morda ne bodo natančni.
 Stanje signala GPS	Zelena: motor ima dober signal GPS. Rumena: motor ima šibek signal GPS. Rdeča: motor nima signala GPS.
 Stanje motorja	Zelena: motor deluje normalno. Rdeča (neprekinjeno sveti): zaganja se programska oprema motorja. Rdeča (utripa): prišlo je do sistemske napake. Modra: motor je v načinu združevanja. Rumena: motor je v načinu obnovitve (za posodabljanje programske opreme in postopke obnovitve).
 Vklp/izklop	Pritisnite za vklop ali izklop motorja. OPOMBA: privzeto se pomožni motor vklopi samodejno, ko se začne napajati. Za vklop motorja ni treba pritisniti tega gumba. To lahko spremenite v nastavitvah (Nastavitve pomožnega motorja, stran 22). Če je pomožni motor dve uri v dvignjenem položaju, se samodejno izklopi. Ko se vijak vrti, pritisnite, da se zaustavi. Trikrat pritisnite, da vklopite način združevanja.
 Stanje vijaka	Sveti, ko je vijak aktiven (Vklp in izklop vijaka, stran 12).
 Stanje ohranjanja smeri	Sveti, ko je ohranjanje smeri aktivno (Ohranjanje smeri, stran 17).
 Stanje sidrnega zaklepa	Sveti, ko je sidrni zaklep aktiven (Ohranjanje položaja, stran 17).

Indikator stanja

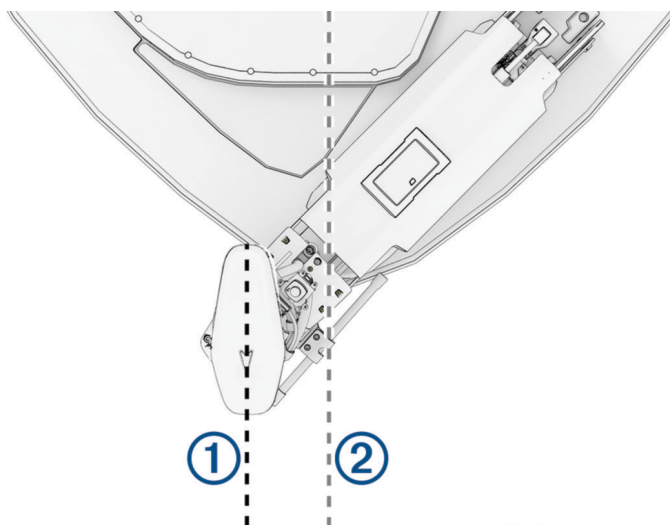
Indikator LED  prikazuje stanje motorja.

Zelena	Običajno delovanje
Rdeča	Sveti: zaganjanje sistema Utripa: napaka sistema
Modra	Način združevanja
Rumena	Način obnovitve (za posodabljanje programske opreme in postopke obnovitve)

Nastavitev odmika premca

Glede na kot namestitve pomožni motor morda ne bo poravnan s sredinsko črto vašega plovila. Za najboljše rezultate nastavite odklik premca.

- 1 Z daljinskim upravljalnikom prilagodite kot pomožnega motorja ① tako, da bo poravnan s sredinsko črto plovila ② in usmerjen naravnost naprej.



- 2 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Za prilagoditev odmika premca pritisnite  ali .
- 4 Za nastavitev odmika premca pritisnite .
- 5 Po potrebi ponovite postopek.

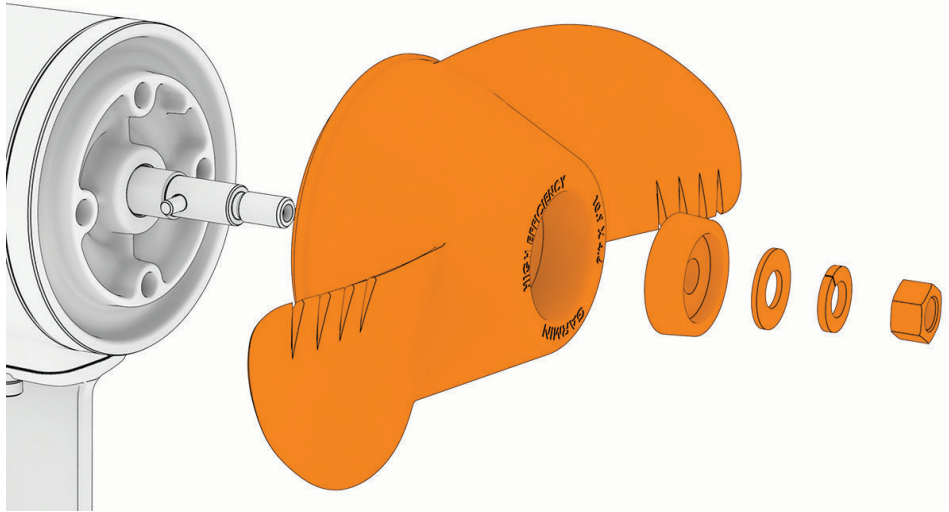
Zamenjava vijaka

OPOZORILO

Pred vsemi postopki in opravili na vijaku vedno odklopite motor z akumulatorja, da preprečite hude telesne poškodbe ali smrt.

Pomožnemu motorju Force Pro sta priložena zelo učinkoviti vijak in vijak proti zapletanju rastlinja. Pri zamenjavi vijakov upoštevajte naslednja navodila.

- 1 Z nasadnim ključem velikosti 15 mm ($\frac{9}{16}$ palca) odvijte matico, s katero je pritrjen vijak.



- 2 Odstranite vijak ter postavite vzmetno podložko, podložko in obrabno anodo na stran.
- 3 Prepričajte se, da je v osi motorja vijaka nameščen zatič in ga po potrebi zamenjajte.
- 4 Namestite nov vijak.
- 5 Anodo, podložko, vzmetno podložko in matico namestite nazaj na pogonsko os vijaka.
- 6 Z nasadnim ključem velikosti 15 mm ($\frac{9}{16}$ palca) zategnite matico z momentom 16,27 Nm (12 lbf-ft), da pritrdite vijak.

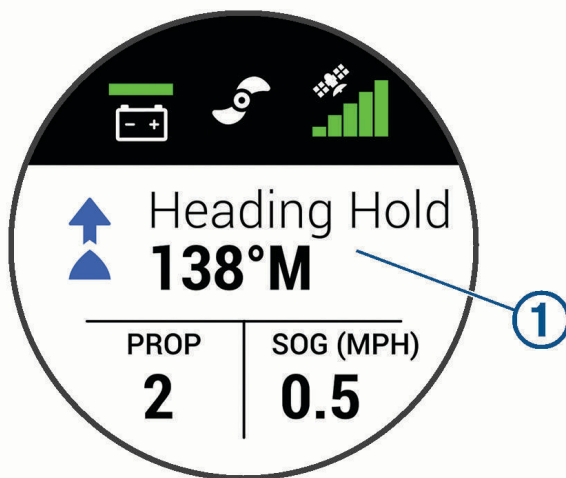
Daljinski upravljalnik



Gumb	Opis
	Držite za vklop in izklop daljinskega upravljalnika.
	Pritisnite za vklop in nastavev nadzora hitrosti pri trenutni hitrosti po tleh (SOG) (<i>Ohranjanje hitrosti, stran 16</i>). Znova pritisnite za izklop nadzora hitrosti in vrnitev na ročni nadzor hitrosti.
	Dvakrat pritisnite za vklop vijaka in nastavev vijaka na najvišje število vrtljajev. Pritisnite še enkrat, da se vrnete na prejšnjo hitrost in stanje vijaka.
	Pritisnite za ročno upravljanje (<i>Ročno krmarjenje s pomožnim motorjem, stran 13</i>). Držite za krmarjenje z gibi (<i>Krmarjenje z gibi, stran 13</i>).
	Enkrat pritisnite za vklop ali izklop vijaka (<i>Vklop in izklop vijaka, stran 12</i>). Dvakrat pritisnite za izklop katere koli funkcije avtopilota (če je omogočena), ustavitev vijaka ter preklop med potiskom naprej in nazaj (<i>Potisk nazaj, stran 18</i>).
	Pritisnite za premikanje po meniju (<i>Krmarjenje po meniju, stran 12</i>). V meniju pritisnite  za izbiro elementa menija in pritisnite  za vrnitev brez shranjevanja. Ob vklopljenem sidrnem zaklepu premaknite položaj sidrnega zaklepa naprej, nazaj, v levo ali desno v razmakih po 1,5 m (5 ft). Med ohranjanjem smeri ali ročnim upravljanjem pritisnite  in  za enostopinjsko obračanje ali držite za krmarjenje v petstopinjskih razmakih. Pritisnite  in  za stopenjsko spreminjanje hitrosti ali držite za zvezno spreminjanje hitrosti. Ko je hitrost nastavljena na nič, pritisnite  za preklop na potisk nazaj (<i>Potisk nazaj, stran 18</i>).
	Pritisnite za vklop ohranjanja smeri gibanja. Ohranjanje smeri gibanja uporablja pomožni motor za ohranjanje trenutne smeri gibanja (<i>Ohranjanje smeri, stran 17</i>). Znova pritisnite za izklop ohranjanja smeri gibanja, ustavitev vijaka in nadaljevanje ročnega upravljanja. Držite za nastavev ohranjanja smeri z usmeritvijo daljinskega upravljalnika (<i>Nastavitev ohranjanja smeri z gibi, stran 13</i>).
	Pritisnite za vklop sidrnega zaklepa. Sidrni zaklep uporablja pomožni motor za ohranjanje vašega položaja (<i>Ohranjanje položaja, stran 17</i>). Znova pritisnite za izklop sidrnega zaklepa in vrnitev v prejšnji način krmarjenja. Držite za premik položaja sidrnega zaklepa z usmeritvijo daljinskega upravljalnika (<i>Nastavitev ohranjanja položaja z gibi, stran 13</i>).
	Pritisnite za odpiranje menija. Pritisnite za izhod iz menija.
	Pritisnite za označitev točke poti.
Od 1 do 4	Pritisnite za odpiranje bližnjice do navtičnega ploterja Garmin, ki je dodeljen gumbu. ¹

¹ Potrebna je povezava z združljivim navtičnim ploterjem Garmin. Za navodila si oglejte priročnik za uporabo navtičnega ploterja.

Zaslon daljinskega upravljalnika



①	Prikazuje stanje delovanja pomožnega motorja. Ko je na primer vklopljeno ročno upravljanje, je prikazano sporočilo Manual, ko je vklopljeno ohranjanje smeri, pa sta prikazana sporočilo Heading Hold in nastavljena vrednost ohranjanja smeri v stopinjah.
	Prikazuje stanje baterije pomožnega motorja. Zelena: raven napetosti baterije motorja je dobra. Rumena: raven napetosti baterije motorja je srednja. Rdeča: raven napetosti baterije motorja je nizka. Utripajoča rdeča: raven napetosti baterije motorja je kritično nizka. OPOMBA: privzeto je indikator baterije optimiziran za svinčevo-kislinske baterije (Nastavitve upravljanja akumulatorja, stran 23). NAMIG: prikazovanje stanja baterije pomožnega motorja lahko spremenite tako, da je namesto ikone prikazana številčna vrednost napetosti (Nastavitve pomožnega motorja, stran 22). Za ogled napolnjenosti baterije daljinskega upravljalnika lahko pritisnete
	Prikazuje stanje vijaka. Bela in vrteča se ikona: vijak zagotavlja potisk naprej. Rdeča in vrteča se ikona: vijak zagotavlja potisk nazaj.² Ikona se ne vrti: vijak je vklopljen, hitrost pa je nastavljena na nič. Ikona ni prikazana: vijak je izklopljen.
	Prikazuje moč signala GPS pomožnega motorja.
PROP	Prikazuje raven števila vrtljajev vijaka (Nastavitve hitrosti motorja, stran 12). Ko vijak aktivno zagotavlja potisk nazaj, je raven hitrosti prikazana z rdečo barvo.² OPOMBA: ko motor uporablja nadzor hitrosti, hitrost vijaka ni prikazana.
SOG	Prikazuje izmerjeno hitrost po tleh (SOG).

² Pri vzratnem potisku motor deluje glasneje, ustvarja šibkejši potisk in je manj učinkovit kot pri potisku naprej.

Krmarjenje po meniju

Za krmarjenje po meniju na daljinskem upravljalniku lahko uporabite tipke za meni in puščične tipke.

- Za odpiranje menija pritisnite .
- Za pomikanje med različnimi elementi menija pritisnite  in .
- Za izbiro elementa v meniju pritisnite .
- Za vrnitev v prejšnji element menija pritisnite .
- Za izhod iz menija večkrat pritisnite  ali , dokler ne pridete na glavni zaslon.

Vklop in izklop vijaka

OPOZORILO

Motorja ne uporabljajte na območjih, kjer lahko vi ali druge osebe v vodi pridejo v stik z vrtečim se vijakom, kar lahko privede do hudih telesnih poškodb.

Ne zaženite motorja, če vijak ni v vodi. Pri stiku z vrtečim se vijakom lahko nastanejo hude telesne poškodbe.

- 1 Po potrebi premaknite pomožni motor v spuščeni položaj (*[Spuščanje motorja iz dvignjenega položaja](#), stran 1*).

OPOMBA: vijak se ne more vklopiti, če je pomožni motor v dvignjenem položaju.

- 2 Na daljinskem upravljalniku pritisnete  za vklop pogonskega vijaka.
- 3 Ponovno pritisnete  za izklop vijaka.

Nastavitev hitrosti motorja

Če želite povečati ali zmanjšati hitrost, na daljinskem upravljalniku pritisnite  ali .

V ročnem načinu se skladno s tem poveča ali zmanjša hitrost pogonskega vijaka, prikazana v polju PROP.

V načinu nadzora hitrosti je na zaslonu daljinskega upravljalnika pomožnega motorja prikazana trenutna ciljna hitrost, ki se skladno s tem poveča ali zmanjša.

OPOMBA: v ročnem načinu povečanje ali zmanjšanje hitrosti z daljinskim upravljalnikom ne vklopi samodejno pogonskega vijaka. Za vklop pogonskega vijaka morate pritisniti gumb  na daljinskem upravljalniku.

Vklop in izklop največjega števila vrtljajev vijaka

- 1 Na daljinskem upravljalniku dvakrat pritisnete .

Število vrtljajev vijaka pomožnega motorja se hitro poveča na največje število vrtljajev.

- 2 Če se želite vrniti na prejšnje število vrtljajev vijaka, pritisnete .

NAMIG: če želite pri največjem številu vrtljajev počasi zmanjšati število vrtljajev vijaka, lahko na daljinskem upravljalniku pritisnete .

Upravljanje vijaka v delno spuščnem položaju

Vijak pomožnega motorja lahko upravljate z motorjem, ki je v delno spuščnem položaju zaradi posebnih razmer, kot na primer pri prečkanju rastlinja ali podvodnih ovir.

- 1 S pomožnim motorjem v delno spuščnem položaju vlecite vlečno vrvico navzgor, dokler se ne ustavi, da sprostite zapiralo, in jo še naprej držite napeto.
- 2 Dvignite vlečno vrvico navzgor in nazaj, da motor počasi dvignete, dokler ni v primernem položaju za prečkanje rastlinja ali ovire.
Vijak se neha vrteti, motor pa se obrne na stran.
- 3 Z daljinskim upravljalnikom ali stopalko vklopite vijak in po potrebi krmarite motor.

OPOMBA: če motor dvignete čez polovico, se kot varnostni ukrep vijak samodejno zaustavi, vendar se motor ne obrne na stran.

- 4 Ko ste se ognili oviri, motor počasi spustite v spuščeni položaj ali ga dvignite v dvignjeni položaj.

Po upravljanju motorja v delno spuščnem položaju boste morda morali ročno obrniti motor na eno stran, preden ga dvignete v dvignjeni položaj, da se pravilno nasloni na vodila nosilca.

Ročno krmarjenje s pomožnim motorjem

V ročnem načinu lahko nastavljate zeleno smer in hitrost pomožnega motorja.

OPOMBA: ko vklopite pomožni motor, je motor privzeto v ročnem načinu.

- 1 Po potrebi pritisnite .
- 2 Za krmiljenje pritisnite  in .

NAMIG: za krmiljenje lahko uporabite tudi gibe (*Krmarjenje z gibi, stran 13*).

Upravljanje z gibi

Pomožni motor lahko upravljate tako, da usmerite ali premaknete daljinski upravljalnik. Pred upravljanjem z gibi morate umeriti kompas v pomožnem motorju (*Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16*) in kompas v daljinskem upravljalniku (*Umerjanje daljinskega upravljalnika, stran 14*).

Krmarjenje z gibi

Motor lahko krmarite z usmeritvijo daljinskega upravljalnika.

- 1 Po potrebi vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).
- 2 Pridržite .
- 3 Držite  in usmerite daljinski upravljalnik v levo ali desno za krmarjenje v levo ali desno.
- 4 Sprostite  za prekinitev krmarjenja.

Nastavitev ohranjanja smeri z gibi

Za nastavitev ohranjanja smeri lahko premaknete daljinski upravljalnik (*Ohranjanje smeri, stran 17*).

- 1 Po potrebi vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).
- 2 Pridržite .
- 3 Daljinski upravljalnik usmerite tja, kamor želite nastaviti smer.
- 4 Za nastavitev smeri gibanja spustite .

Nastavitev ohranjanja položaja z gibi

Če želite nastaviti svoj položaj med uporabo sidrnega zaklepa, lahko premaknete daljinski upravljalnik (*Ohranjanje položaja, stran 17*).

- 1 Pridržite .
- 2 Daljinski upravljalnik podržite v smeri, v katero želite premakniti svoj položaj.
Vaš položaj se premakne za 1,5 m (5 ft) v smeri, v katero pokažete.
- 3 Spustite .
- 4 Ponavljajte ta postopek, dokler ne dosežete zelenega položaja.

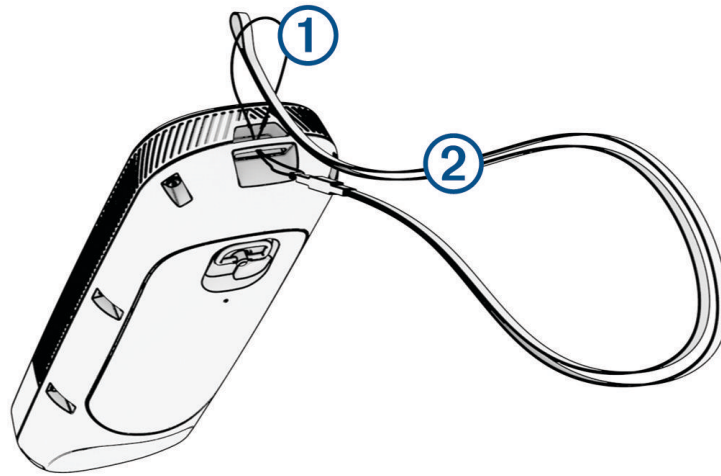
Vstavitev baterij v daljinski upravljalnik

Daljinski upravljalnik napajata dve bateriji AA (nista priloženi). Priporočamo uporabo litijevih baterij.

- 1 Obroček obrnite v levo in ga povlecite navzgor, da odstranite pokrov.
- 2 Vstavite dve bateriji AA, pri čemer upoštevajte usmerjenost polov.
- 3 Ponovno namestite pokrov baterije in obrnite D-obroč v desno.

Namestitev vrvice

- 1 Od zadnjega dela daljinskega upravljalnika zanko vrvice ① vstavite skozi režo.



- 2 Drug konec vrvice ② vstavite skozi zanko in ga trdno zategnite.
- 3 Po potrebi vrvico namestite okoli vratu ali zapestja, da je naprava med uporabo privezana.

Umerjanje daljinskega upravljalnika

OBVESTILO

Elektronski kompas umerite zunaj. Če želite izboljšati natančnost smeri neba, ne stojte blizu objektov, ki vplivajo na magnetno polje, na primer avtomobilov, zgradb ali nadzemnih električnih vodov.

Pred upravljanjem motorja z gibi morate umeriti kompas v daljinskem upravljalniku. Če po umerjanju upravljanje z gibi ne deluje pravilno, lahko postopek ponovite kolikokrat želite.

- 1 Izberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Izberite **Start** in sledite navodilom na zaslonu.

Združevanje z daljinskim upravljalnikom

Daljinski upravljalnik je s pomožnim motorjem združen že v tovarni. Če ga morate znova združiti, opravite naslednji postopek.

- 1 Vključite pomožni motor.
- 2 Na pomožnem motorju trikrat pritisnite gumb , da vklopite način združevanja.
Indikator stanja LED  na pomožnem motorju med iskanjem povezave sveti modro.
- 3 Daljinski upravljalnik postavite največ 1 m (3 čevlje) od pomožnega motorja.
- 4 Vključite daljinski upravljalnik.
- 5 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Po nekaj sekundah se na daljinskem upravljalniku prikaže Pairing Complete.

Združevanje z dodatnim daljinskim upravljalnikom

S pomožnim motorjem sta hkrati lahko povezana dva daljinska upravljalnika.

Drugi daljinski upravljalnik združite po naslednjem postopku s pomočjo prvega povezanega daljinskega upravljalnika.

- 1 Vklopite pomožni motor.
- 2 V daljinskem upravljalniku, ki je že združen z motorjem, izberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Dodatni daljinski upravljalnik postavite največ 1 m (3 ft) od zaslona pomožnega motorja.
- 4 Vklopite dodatni daljinski upravljalnik.
- 5 V dodatnem daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
V prvem daljinskem upravljalniku se prikaže sporočilo Device Found. Po nekaj sekundah se v drugem daljinskem upravljalniku prikaže sporočilo Pairing Complete.

Avtopilot

OPOZORILO

Odgovorni ste za varno in preudarno upravljanje plovila. Funkcije avtopilota v pomožnem motorju so orodja, ki izboljšajo vaše možnosti upravljanja plovila. Ne razbremenijo vas odgovornosti za varno upravljanje plovila. Izognite se nevarnostim za plovbo in nikoli ne pustite upravljalnih elementov motorja brez nadzora.

Z upravljanjem funkcij avtopilota se seznajte na mirnih in varnih odprtih vodah.

POZOR

Med uporabo funkcij avtopilota bodite pripravljeni na nenadno ustavitev, pospešitev in zavijanje.

Pomožni motor Force Pro podpira funkcije avtopilota, kot je sledenje vnaprej načrtovani poti, ohranjanje smeri gibanja in ohranjanje položaja.

Preden lahko uporabljate funkcije avtopilota, morate umeriti kompas pomožnega motorja ([Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16](#)). Za aktivacijo načina avtopilota morate biti v območju signala GPS ([Pridobitev signala GPS, stran 16](#)).

Vse načine avtopilota lahko vklopite in upravljate s priloženim daljinskim upravljalnikom ([Daljinski upravljalnik, stran 9](#)). Določene funkcije avtopilota lahko upravljate z drugimi združljivimi napravami ([Delovanje, stran 4](#)).

NAMIG: v nekaterih okoliščinah lahko načini avtopilota ustvarijo več vrtnčenja, kot je bilo pričakovano. Z nastavitvami ojačanja avtopilota lahko prilagodite njegovo občutljivost različnim razmeram ([Prilagajanje odziva avtopilota, stran 16](#)).

Pomožni motor Force Pro podpira naslednje funkcije avtopilota:

Nadzor hitrosti: motor samodejno uravnava hitrost pogonskega vijaka za ohranjanje ciljne hitrosti ([Ohranjanje hitrosti, stran 16](#)).

Sidrni zaklep: motor s samodejnim krmarjenjem in pogonom vijaka ohranja trenutni položaj ([Ohranjanje položaja, stran 17](#)).

Ohranjanje smeri gibanja: motor s samodejnim krmarjenjem ohranja smer gibanja plovila ([Ohranjanje smeri, stran 17](#)).

Sledenje načrtovani poti: motor lahko s samodejnim krmarjenjem in pogonom vijaka navigira do določene točke poti ali po izbrani progi ali sledi ([Navigacija, stran 17](#)).

Umerjanje kompasa pomožnega motorja

Pred umerjanjem kompasa pomožnega motorja morate iti na odprto območje v mirnih vodah, kjer je dovolj prostora za vožnjo s plovilom v krogu.

OBVESTILO

Umerjanje kompasa pomožnega motorja v nemirnih vodah in v vetru lahko negativno vpliva na delovanje avtopilota.

- 1 Prepričajte se, da je pomožni motor spuščen v vodo (*Spuščanje motorja iz dvignjenega položaja, stran 1*).
- 2 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Ob pozivu upoštevajte navodila na zaslonu za umerjanje kompasa.

Med umerjanjem kompasa lahko plovilo krmarite s stopalko, daljinskim upravljalnikom ali izvenkrmnim motorjem.

Če funkcije avtopilota ne delujejo po pričakovanjih, ponovite postopek umerjanja.

Pridobitev signala GPS

- 1 S plovilom pojdite na območje, kjer je neoviran pogled na nebo.
- 2 Počakajte od 30 do 60 sekund, da pomožni motor poišče satelite.
Ko motor pridobi podatke o položaju z uporabo sistema GPS, LED-indikatorska lučka  neprekinjeno sveti zeleno.

Prilagajanje odziva avtopilota

Nastavitev ojačanja avtopilota lahko spremenite in prilagodite njegovo občutljivost različnim razmeram.

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Izberite eno od možnosti:
 - Če želite prilagoditi ojačitev za način Sidrnega zaklepa, izberite **Anchor Gain**.
 - Če želite prilagoditi ojačitev avtopilota za načine navigacije, vključno z ohranjanjem smeri gibanja in nadzorom hitrosti, izberite **Navigation Gain**.
- 3 Izberite  ali  za povečanje ali zmanjšanje vrednost ojačanja:
 - Če želite večjo odzivnost avtopilota, nastavitev ojačanja povečajte. Motor bo natančneje krmilil plovilo, vendar povzročal večje vrtnčenje. Večje vrednosti ojačanja so običajno potrebne pri večjih ali težjih plovilih.
 - Če želite večjo odzivnost avtopilota, nastavitev ojačanja zmanjšajte. Motor bo povzročal manj vrtnčenja, vendar bo manj natančno krmilil plovilo.
- 4 Izberite , da potrdite izbiro.

Ohranjanje hitrosti

Preden lahko uporabljate funkcije avtopilota, morate pomožni motor umeriti (*Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16*).

Funkcija nadzora hitrosti je funkcija avtopilota, ki nastavi in ohranja določeno hitrosti po tleh ter se samodejno prilagaja spremembam toka in vetra.

NAMIG: nadzor hitrosti lahko uporabljate skupaj z drugimi načini avtopilota (*Avtopilot, stran 15*).

Na daljinskem upravljalniku pritisnite .

Nadzor hitrosti je omogočen pri trenutni hitrosti.

Če želite izklopiti nadzor hitrosti in pogonski vijak, morate pritisniti .

Ohranjanje položaja

Preden lahko uporabljate funkcije avtopilota, morate pomožni motor umeriti ([Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16](#)).

Funkcija sidrnega zaklepa na podlagi podatkov GPS ohranja trenutni položaj s pomožnim motorjem.

Pritisnite .

OPOMBA: položaj sidrnega zaklepa lahko prilagajate s pritiskanjem puščičnih tipk na daljinskem upravljalniku ali z upravljanjem z gibi ([Nastavitev ohranjanja položaja z gibi, stran 13](#)).

Če želite sidrni zaklep onemogočiti, znova pritisnite .

Ohranjanje smeri

Preden lahko uporabljate funkcije avtopilota, morate pomožni motor umeriti ([Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16](#)).

Funkcijo Heading Hold lahko vklopite, če želite, da se plovilo še naprej premika v isti smeri kompasa. Motor lahko samodejno prilagodi smer gibanja, da izravna zanašanje zaradi dejavnikov, kot so veter in tokovi.

1 Krmarite plovilo v smeri, v katero želite iti.

2 Pritisnite .

OPOMBA: smer lahko prilagodite s pritiskom  in  ali z uporabo upravljanja z gibi ([Nastavitev ohranjanja smeri z gibi, stran 13](#)).

NAMIG: ob uporabi tega načina avtopilota lahko hitrost ohranjate tudi z uporabo nadzora števila vrt./min. ([Ohranjanje hitrosti, stran 16](#)).

Če želite onemogočiti funkcijo Heading Hold in se vrniti v ročni način, morate izbrati  ali .

Spreminjanje delovanja funkcije Heading Hold

Privzeto je funkcija Heading Hold nastavljena na način Go To, ki lahko prilagodi smer gibanja, da izravna zanašanje in ohrani premikanje plovila v isti smeri. Če želite, lahko funkcijo Heading Hold konfigurirate tako, da uporablja način Vessel Align, ki prezre zanašanje in zgolj ohrani usmerjenost premca plovila v isti smeri.

1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Izberite **Vessel Align**.

Za vrnitev v privzeto delovanje funkcije Heading Hold lahko izberete Go To.

Navigacija

Preden lahko uporabljate funkcije avtopilota, morate pomožni motor umeriti ([Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16](#)).

Pomožni motor za krmarjenje plovila do lokacije točke poti, za sledenje načrtovani poti ali sledi uporablja GPS.

1 Na daljinskem upravljalniku izberite možnost:

- Začnite z navigacijo do shranjene točke poti ([Navigacija do točke poti, stran 19](#)).
- Začnite z navigacijo načrtovane poti ([Navigacija po načrtovani poti, stran 20](#)).
- Začnite s ponovnim sledenjem aktivni sledi ([Navigacija do začetka aktivne sledi, stran 21](#)).
- Začnite z navigacijo shranjene sledi ([Navigacija po shranjeni sledi, stran 21](#)).

OPOMBA: ko se navigacija začne s priključenega navtičnega ploterja, lahko za sledenje potem samodejnega usmerjanja uporabite tudi pomožni motor. Za dodatne informacije si oglejte priročnik za uporabo navtičnega ploterja.

Navigating se prikaže na zaslonu daljinskega upravljalnika, pomožni motor pa samodejno krmari plovilo do cilja.

2 Nastavite želeno hitrost.

NAMIG: ob uporabi tega načina avtopilota lahko hitrost ohranjate tudi z uporabo nadzora hitrosti ([Ohranjanje hitrosti, stran 16](#)).

Začasna ustavitev in nadaljevanje navigacije

1 Med uporabo navigacije na daljinskem upravljalniku izberite možnost:

- Če želite začasno ustaviti navigacijo, hkrati pa nadaljevati v isti smeri z isto hitrostjo, izberite  > **Standby**.
- Če želite začasno ustaviti navigacijo in nastaviti sidrni zaklep izberite .

Navigacija se ustavi, pomožni motor pa preklopi nazaj v ročni način ali začne ohranjati položaj v sidrnem zaklepu.

2 Za nadaljevanje navigacije izberite  > **Follow Route** ali pritisnite .

3 Po potrebi zaženite vijak.

Ustavitev navigacije

Izberite  > **Stop Nav**.

Navigacija se ustavi, pomožni motor pa se vrne v ročni način.

Potisk nazaj

V ročnem načinu lahko vijak deluje v vzratni smeri. Krajše delovanje vijaka v vzratni smeri je lahko priročno v nekaterih okoliščinah, na primer pri vzratni plovbi iz ožin z manj obračanja motorja.

Vijak pomožnega motorja je zasnovan predvsem za potisk naprej, zato je manj učinkovit pri ustvarjanju potiska nazaj, zaradi česar je pomožni motor glasnejši, zlasti pri višjih hitrostih vijaka, pod vodo pa povzroči več vrtninjenja.

OBVESTILO

Potisk nazaj uporabljajte le poredko, da zmanjšate kavitacijo ter čezmerno obrabo vijaka in pogonskega motorja vijaka.

Preklapljanje med načinom potiska naprej in nazaj

1 Dvakrat pritisnite .

Ikona  na zaslonu daljinskega upravljalnika sveti rdeče, ko je pogonski vijak nastavljen na vzratni potisk. Če motor deluje v načinu avtopilota, samodejno preklopi v ročni način. Če pogonski vijak deluje, se samodejno ustavi.

2 Za vklop pogonskega vijaka ponovno pritisnite .

OPOMBA: pri preklapljanju med načinom potiska naprej in nazaj se hitrost vijaka samodejno nastavi na zadnjo hitrost, ki ste jo uporabili v posameznem načinu potiska.

Točke poti

Točke poti se uporabljajo za označevanje lokacij, da se lahko pozneje vrnete nanje. Pomožni motor lahko shrani do 5000 točk poti.

Ko je pomožni motor povezan z navtičnim ploterjem, se točke poti, ki so shranjene v pomožnem motorju in navtičnem ploterju, samodejno sinhronizirajo.

OPOMBA: sistema se sinhronizirata, zato se pri brisanju točk poti, obnavljanju privzetih nastavitev ali brisanju uporabniških podatkov z daljinskim upravljalnikom pomožnega motorja točke poti izbrišejo tudi v navtičnem ploterju. Velja tudi obratno. Če točko poti izbrišete iz navtičnega ploterja, se samodejno izbriše tudi iz pomožnega motorja.

Ustvarjanje točke poti

Trenutno lokacijo lahko shranite kot točko poti.

1 Po potrebi se zapeljite do lokacije, ki jo želite shraniti kot točko poti.

2 Na daljinskem upravljalniku pritisnite .

Navigacija do točke poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Waypoints**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih točk poti.
- 2 Izberite točko poti.
- 3 Izberite **Navigate To**.
- 4 Vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).
Pomožni motor odpelje do lokacije točke poti (*Navigacija, stran 17*).

Ogled podrobnosti točke poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Waypoints**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih točk poti.
- 2 Izberite točko poti.
- 3 Izberite **Review**.

Urejanje imena točke poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Waypoints**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih točk poti.
- 2 Izberite točko poti.
- 3 Izberite **Edit**.
- 4 Vnesite novo ime za točko poti.

Brisanje točke poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Waypoints**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih točk poti.
- 2 Izberite točko poti.
- 3 Izberite **Delete**.

Načrtovane poti

Načrtovana pot je zaporedje lokacij, ki vas vodi do končnega cilja.

Ko pomožni motor povežete z navtičnim ploterjem, se načrtovane poti, shranjene v navtičnem ploterju, sinhronizirajo z načrtovanimi potmi, shranjenimi v pomožnem motorju. Če izbrišete ali uredite načrtovane poti v eni napravi, se načrtovane poti, shranjene v drugi napravi, samodejno spremenijo. Načrtovane poti lahko ustvarite samo v navtičnem ploterju.

Shranite lahko do 100 načrtovanih poti.

Navigacija po načrtovani poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Routes**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih načrtovanih poti.
- 2 Izberite načrtovano pot.
- 3 Izberite **Navigate To**.
- 4 Izberite možnost:
 - Za navigacijo po načrtovani poti z začetne točke, ki je bila uporabljena ob ustvarjanju načrtovane poti, izberite **Forward**.
 - Za navigacijo po načrtovani poti s končne točke, ki je bila uporabljena ob ustvarjanju načrtovane poti, izberite **Backward**.
 - Za navigacijo od vaše trenutne lokacije do začetka načrtovane poti in zatem za navigacijo po načrtovani poti izberite **From Start**.
- 5 Vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).
Pomožni motor vozi po načrtovani poti v izbrani smeri (*Navigacija, stran 17*).

Ko se približate koncu načrtovane poti, pomožni motor privzeto preklopi na funkcijo sidrnega zaklepa in ohranja položaj na koncu načrtovane poti. To delovanje lahko spremenite v nastavitvah (*Nastavitve pomožnega motorja, stran 22*).

Ogled podrobnosti načrtovane poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Routes**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih načrtovanih poti.
- 2 Izberite načrtovano pot.
- 3 Izberite **Review**.

Urejanje imena načrtovane poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Routes**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih načrtovanih poti.
- 2 Izberite načrtovano pot.
- 3 Izberite **Edit**.
- 4 Vnesite novo ime za načrtovano pot.

Brisanje načrtovane poti

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Routes**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih načrtovanih poti.
- 2 Izberite načrtovano pot.
- 3 Izberite **Delete**.

Sledi

Sled je zapis poti vašega plovila. Sled, ki se trenutno beleži, se imenuje aktivna sled in jo je mogoče shraniti. Shranite lahko do 50 sledi.

Ko pomožni motor povežete z navtičnim ploterjem, se aktivna sled in v navtičnem ploterju shranjene sledi sinhronizirajo z aktivnimi sledmi in v pomožnem motorju shranjenimi sledmi. Če dodate, izbrišete ali uredite aktivne in shranjene sledi v eni napravi, se aktivne in shranjene sledi, shranjene v drugi napravi, samodejno spremenijo.

Shranjevanje aktivne sledi

Sled, ki se trenutno beleži, se imenuje aktivna sled. Aktivno sled lahko shranite in kasneje uporabite navigacijo zanjo.

Na pomožnem motorju lahko shranite do 50 sledi.

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktivna sled se shrani s trenutnim datumom kot imenom sledi.

- 2 Spremenite ime shranjene sledi (izbirno).

Čiščenje aktivne sledi

Izberite  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Pomnilnik sledi je počiščen in aktivna sled se še naprej beleži.

Navigacija do začetka aktivne sledi

Sled, ki se trenutno beleži, se imenuje aktivna sled. Uporabite lahko navigacijo od trenutnega položaja nazaj do začetne točke aktivne sledi po poti, ki ste jo opravili.

- 1 Izberite  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).

Pomožni motor uporabi navigacijo nazaj do začetne točke aktivne sledi po poti, ki ste jo opravili (*Navigacija, stran 17*).

Navigacija po shranjeni sledi

- 1 Izberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikaže se seznam desetih najbližjih shranjenih sledi.

- 2 Izberite shranjeno sled.

- 3 Izberite **Navigate To**.

- 4 Izberite možnost:

- Če želite uporabiti navigacijo po shranjeni sledi od začetka do konca sledi, izberite **Forward**.
- Če želite uporabiti navigacijo po shranjeni sledi od konca do začetka sledi, izberite **Backward**.

- 5 Vklopite vijak (*Vklop in izklop vijaka, stran 12*).

Pomožni motor vozi po shranjeni sledi v izbrani smeri (*Navigacija, stran 17*).

Ogled podrobnosti shranjenih sledi

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikaže se seznam desetih najbližjih shranjenih sledi.

- 2 Izberite shranjeno sled.

- 3 Izberite **Review**.

Urejanje imena shranjene sledi

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikaže se seznam desetih najbližjih shranjenih sledi.

- 2 Izberite shranjeno sled.

- 3 Izberite **Edit**.

- 4 Vnesite novo ime za shranjeno sled.

Brisanje shranjene sledi

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikaže se seznam desetih najbližjih shranjenih sledi.
- 2 Izberite shranjeno sled.
- 3 Izberite **Delete**.

Nastavitve

Nastavitve pomožnega motorja

Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: določi nastavitve brezžičnega omrežja za pomožni motor (*Nastavitve brezžičnega omrežja, stran 22*).

Calibrate: umeri kompas pomožnega motorja (*Umerjanje kompasa pomožnega motorja, stran 16*) in nastavi odmik premca za pomožni motor (*Nastavitev odmika premca, stran 7*).

Units: nastavi merske enote.

Battery Management: določi nastavitve, povezane z akumulatorjem pomožnega motorja (*Nastavitve upravljanja akumulatorja, stran 23*).

Beeper: onemogoči ali omogoči obvestila avtopilota s piskanjem.

Prop Stow Side: nastavi, v katero stran pomožnega motorja se obrne vijak med dviganjem pomožnega motorja. To je koristno med shranjevanjem drugih predmetov v bližini dvignjenega vijaka.

Auto Power On: vklopi pomožni motor, ko je vklopljeno napajanje sistema.

Heading Hold: nastavi delovanje funkcije ohranjanja smeri (*Spreminjanje delovanja funkcije Heading Hold, stran 17*).

Nav. Arrival: nastavi obnašanje pomožnega motorja, ko se približate koncu poti. Z nastavitvijo Anchor Lock pomožni motor drži svoj položaj z uporabo funkcije sidrnega zaklepa, ko se čoln približa koncu poti. Z nastavitvijo Manual se izključi vijak, ko se čoln približa koncu poti.

POZOR

Če nastavitev Manual uporabljate za možnost Nav. Arrival, morate biti pripravljeni za prevzem nadzora nad plovilom.

Anchor Gain: nastavi raven odziva avtopilota v načinu sidrnega zaklepa (*Prilagajanje odziva avtopilota, stran 16*).

Navigation Gain: nastavi raven odziva avtopilota v drugih načinih (*Prilagajanje odziva avtopilota, stran 16*).

Clear User Data: izbriše vse shranjene točke poti, načrtovane poti, sledi in aktivno sled.

OPOMBA: če je vzpostavljena povezava z navtičnim ploterjem, z izbiro te možnosti počistite uporabniške podatke tako v pomožnem motorju kot v povezanem navtičnem ploterju.

Restore Defaults: ponastavi nastavitve pomožnega motorja na tovarniško privzete vrednosti.

OPOMBA: z obnovitvijo privzetih nastavitev ne počistite uporabniških podatkov v pomožnem motorju ali povezanem navtičnem ploterju.

Clear Diagnostics: izbriše podatke, ki jih ustvari sistem in se hranijo v pomožnem motorju za namene odpravljanja težav.

Nastavitve brezžičnega omrežja

Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

OPOMBA: aktivni Wi-Fi® način je prikazan na vrhu zaslona.

Mode: nastavi Wi-Fi način. S programom ActiveCaptain (*Vzpostavlanje povezave z mobilno napravo prek programa ActiveCaptain, stran 23*) lahko izklopite tehnologijo Wi-Fi, se pridružite omrežju navtičnega ploterja ali ustvarite brezžično dostopno točko.

Setup > Name: nastavi ime brezžične dostopne točke na pomožnem motorju (samo v načinu ActiveCaptain).

Setup > Password: nastavi geslo za brezžično dostopno točko na pomožnem motorju (samo v načinu ActiveCaptain).

Nastavitve upravljanja akumulatorja

Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: nastavi videz indikatorja za akumulator pomožnega motorja na ikono ali številsko vrednost napetosti.

Battery Setup: nastavi vrsto akumulatorja, priključenega na pomožni motor, kar pomaga izračunati sporočeno stanje akumulatorja.

Nastavitve daljinskega upravljalnika

Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: prilagodi nastavitve osvetlitve zaslona. ([Nastavitve osvetlitve zaslona, stran 23](#))

Beeper: nastavi zvočni opozorilnik tako, da se oglasi ob pritisku tipk in alarmih.

Auto Power Off: nastavi čas, preden se daljinski upravljalnik samodejno izklopi.

Calibrate: umeri daljinski upravljalnik za funkcijo upravljanja s potezami ([Umerjanje daljinskega upravljalnika, stran 14](#)).

Pairing: daljinski upravljalnik združi s pomožnim motorjem ([Združevanje z daljinskim upravljalnikom, stran 14](#)).

Language: nastavi jezik besedila na zaslonu.

Restore Defaults: daljinski upravljalnik ponastavi na privzete tovarniške nastavitve. Pri tem se obnovijo privzete nastavitve konfiguracije na daljinskem upravljalniku, shranjeni uporabniški podatki pa se ne izbrišejo.

Nastavitve osvetlitve zaslona

Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: nastavi, da se osvetlitev zaslona vklopi ob pritisku tipke.

Alarms: nastavi, da se osvetlitev zaslona vklopi, ko se v daljinskem upravljalniku vklopi alarm.

Timeout: nastavi čas, preden se izklopi osvetlitev zaslona.

Brightness: nastavi raven osvetlitve zaslona.

Vzpostavljanje povezave z mobilno napravo prek programa ActiveCaptain

S programom ActiveCaptain lahko vzpostavite povezavo med mobilno napravo in pomožnim motorjem. Program omogoča hitro in enostavno uporabo pomožnega motorja ter posodobitev programske opreme naprave.

- 1 Na daljinskem upravljalniku izberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Vnesite ime in geslo za to omrežje.
- 3 V mobilni napravi namestite program ActiveCaptain iz trgovine s programi in ga zaženite.
- 4 Mobilno napravo postavite v bližino pomožnega motorja.
- 5 V nastavitvah mobilne naprave odprite stran s povezavami Wi-Fi in vzpostavite povezavo s pomožnim motorjem, pri čemer uporabite ime in geslo, ki ste ju vnesli v prejšnjem koraku.

Vzpostavljanje povezave z navtičnim ploterjem

Preden lahko vzpostavite povezavo s pomožnim motorjem, mora biti v združljivem navtičnem ploterju Garmin nameščena najnovejša različica programske opreme.

OPOMBA: ogledate si lahko seznam združljivih naprav Garmin na spletnem naslovu garmin.com/force_pro/compatible in se prepričate, da vaš navtični ploter podpira pomožni motor.

Pomožni motor lahko brezžično povežete z združljivim navtičnim ploterjem Garmin. Ko se povežete z združljivim navtičnim ploterjem, lahko pomožni motor upravljate z njim.

- 1 Vklopite navtični ploter in pomožni motor.
- 2 Prepričajte se, da navtični ploter gosti brezžično omrežje.
OPOMBA: če je nameščenih več navtičnih ploterjev, je samo eden gostitelj brezžičnega omrežja. Za dodatne informacije si oglejte priročnik za uporabo navtičnega ploterja.
- 3 V navtičnem ploterju izberite **Nastavitve > Komunikacije > Brezžične naprave > Pomožni motor Garmin > Začni**.
- 4 Na zaslonu pomožnega motorja trikrat pritisnite , da vklopite način združevanja.
LED-indikatorska lučka  na pomožnem motorju sveti modro, ko motor išče povezavo z navtičnim ploterjem, in zasveti zeleno, ko se povezava uspešno vzpostavi.
V navtičnem ploterju se prikaže potrditveno sporočilo, ko se povezava uspešno vzpostavi.
- 5 Ko sta navtični ploter in pomožni motor povezana, omogočite vrstico pomožnega motorja v navtičnem ploterju za upravljanje motorja.
Celotna navodila za uporabo si oglejte v najnovejši različici priročnika za uporabo navtičnega ploterja.

Povezovanje z uro Garmin

Pomožni motor lahko brezžično povežete z združljivo uro Garmin in ga upravljate s programom Trolling Motor v uri.

OPOMBA: ogledate si lahko seznam združljivih naprav Garmin na spletnem naslovu garmin.com/force_pro/compatible in se prepričate, da vaša ura podpira pomožni motor.

Ko prvič povežete pomožni motor z uro, morate uro in pomožni motor združiti. Po združitvi se ura samodejno poveže z motorjem, ko je motor vklopljen in v dosegu.

- 1 Prepričajte se, da je pomožni motor vklopljen in povezan z daljinskim upravljalnikom.
- 2 Združljivo uro Garmin postavite največ 3 m (10 čevljev) od pomožnega motorja.
- 3 Na uri pridržite gumb **MENU**.
- 4 Izberite **Senzorji in dodat. oprema > Dodaj novo > Trolling Motor**.
- 5 Na zaslonu pomožnega motorja trikrat pritisnite , da vklopite način združevanja.
 na zaslonu pomožnega motorja sveti modro, medtem ko motor išče povezavo, in zasveti zeleno, ko je povezava vzpostavljena.
- 6 Potrdite kodo za združitev, ki je prikazana v uri in povezanem daljinskem upravljalniku.
Za odpiranje upravljalnih elementov pomožnega motorja lahko pritisnete START in na seznamu dejavnosti in programov izberete Trolling Motor.

Posodobitve programske opreme

Za informacije o najnovejših posodobitvah programske opreme za navtične naprave Garmin obiščite spletni naslov garmin.com/support/software/marine/.

Posodabljanje programske opreme s programom ActiveCaptain

Za pomoč pri posodabljanju programske opreme si lahko ogledate videoposnetek na spletnem naslovu garmin.com/videos/trolling_motor_update/.

OBVESTILO

Za posodobitev programske opreme boste morda morali s programom prenesti velike datoteke. Veljajo omejitve prenosa podatkov in stroški ponudnika internetnih storitev. Za več informacij o omejitvah prenosa podatkov ali stroških se obrnite na ponudnika internetnih storitev.

Postopek namestitve traja nekaj minut.

OPOMBA: za posodobitev pomožnega motorja morate mobilno napravo povezati neposredno z namenskim omrežjem Wi-Fi pomožnega motorja prek programa ActiveCaptain.

1 Po potrebi pomožni motor nastavite na uporabo s programom ActiveCaptain (*Vzpostavljajte povezavo z mobilno napravo prek programa ActiveCaptain, stran 23*).

2 Povežite mobilno napravo z namenskim omrežjem Wi-Fi pomožnega motorja.

Pri povezavi z omrežjem Wi-Fi pomožnega motorja ima program dostop do informacij, ki so potrebne za prenos ustreznih datotek za posodobitev.

3 Odprite program ActiveCaptain.

4 Prekinite povezavo med mobilno napravo in namenskim omrežjem Wi-Fi pomožnega motorja.

5 V mobilni napravi vzpostavite internetno povezavo.

6 V programu ActiveCaptain izberite **Moje navigacijske naprave > Prenesi**.

OPOMBA: možnost za prenos posodobitve je prikazana samo, če je za napravo na voljo posodobitev programske opreme.

Program ActiveCaptain prenese posodobitev v mobilno napravo.

7 Znova povežite mobilno napravo z namenskim omrežjem Wi-Fi pomožnega motorja.

Posodobitev se prenese v pomožni motor. Postopek lahko traja do 30 minut. Na zaslonu pomožnega motorja začnejo utripati indikatorske lučke za hitrost motorja, kar pomeni, da se posodablja programska oprema.

OPOMBA: če je prenos končan, vendar lučke na zaslonu pomožnega motorja ne začnejo utripati, izklopite pomožni motor in ga znova vklopite, da zaženete posodobitev.

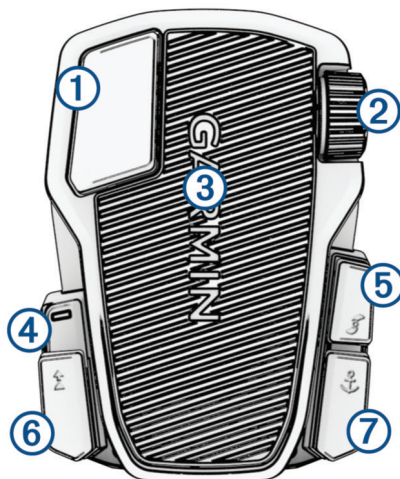
8 Prepričajte se, da je daljinski upravljalnik vklopljen in povezan.

Ko je posodabljanje programske opreme pomožnega motorja končano in če je na voljo posodobitev za daljinski upravljalnik, na daljinskem upravljalniku začnejo utripati indikatorske lučke za hitrost in začne se odštevanje. Po koncu odštevanja se v daljinskem upravljalniku prikaže , upravljalnik pa dokonča posodobitev. Postopek lahko traja do 5 minut.

9 Prepričajte se, da je stopalka vklopljena in povezana.

Ko je posodabljanje programske opreme pomožnega motorja končano in če je na voljo posodobitev za stopalko, indikatorska lučka na stopalki zasveti vijolično, stopalka pa dokonča posodobitev. Ko indikatorska lučka ugasne, je posodobitev dokončana.

Stopalka

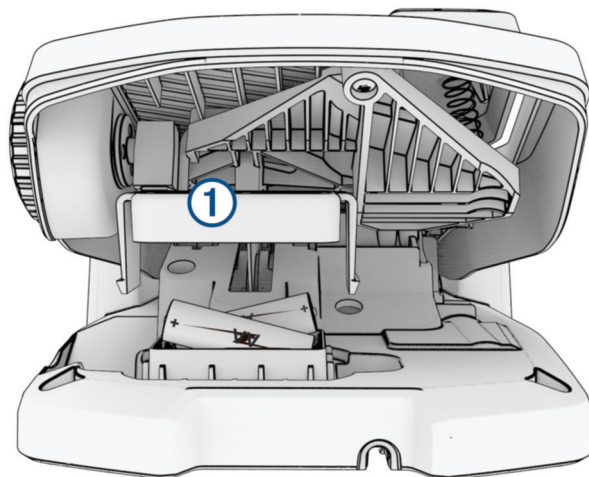


①	Trenutno upravljanje vijaka	Pridržite za vklop vijaka pri nastavljenem številu vrtljajev. Spustite za izklop vijaka.
②	Kolesce za hitrost	Zavrtite kolesce stran od sebe za povečanje števila vrtljajev vijaka ali hitrosti, nastavljene z nadzorom hitrosti. Zavrtite kolesce proti sebi za zmanjšanje števila vrtljajev vijaka ali hitrosti, nastavljene z nadzorom hitrosti. OPOMBA: kolesce za hitrost ni aktivno, ko je vklopljen sidrni zaklep.
③	Krmilna stopalka	Pritisnite stopalko s prsti za zasuk motorja v smeri urinega kazalca. Pritisnite stopalko s peto za zasuk motorja v nasprotni smeri urinega kazalca. OPOMBA: ko je vklopljen sidrni zaklep ali ohranjanje smeri ali ko sledite načrtovani poti, premaknite stopalko ali pritisnite gumb za nadaljevanje ročnega upravljanja pri prejšnjem številu vrtljajev vijaka.
④	Lučka LED stanja	Prikazuje stanje stopalke (<i>Indikator stanja, stran 28</i>).
⑤	Stalno upravljanje vijaka	Enkrat pritisnite za vklop ali izklop vijaka (<i>Vklop in izklop vijaka, stran 12</i>). Dvakrat pritisnite za izklop katere koli funkcije avtopilota (če je omogočena), ustavitev vijaka ter preklop med potiskom naprej in nazaj (<i>Potisk nazaj, stran 18</i>).
⑥	Ohranjanje smeri gibanja	Enkrat pritisnite za nastavitev in ohranjanje trenutne smeri gibanja (<i>Ohranjanje smeri, stran 17</i>). Znova pritisnite za izklop ohranjanja smeri gibanja, ustavitev vijaka in nadaljevanje ročnega upravljanja. Dvakrat pritisnite za izklop katere koli funkcije avtopilota (če je omogočena), ustavitev vijaka ter preklop med potiskom naprej in nazaj (<i>Potisk nazaj, stran 18</i>). NAMIG: ta gumb lahko onemogočite tako, da ga šestkrat pritisnete. Če ga želite spet omogočiti, ga lahko znova šestkrat pritisnete.
⑦	Sidrni zaklep	Pritisnite za vklop sidrnega zaklepa. Sidrni zaklep uporablja pomožni motor za ohranjanje vašega položaja (<i>Ohranjanje položaja, stran 17</i>). Znova pritisnite za izklop sidrnega zaklepa in vrnitev v prejšnji način krmarjenja. NAMIG: ta gumb lahko onemogočite tako, da ga šestkrat pritisnete. Če ga želite spet omogočiti, ga lahko znova šestkrat pritisnete.

Nameščanje baterij

Za napajanje stopalke lahko uporabite dve alkalni, NiMH ali litijevi bateriji AA (nista priloženi). Priporočamo uporabo litijevih baterij.

- 1 Privzdignite sprednji del stopalke, kolikor lahko.
- 2 Stisnite stranici pokrovčka prostora za bateriji ① in pokrovček povlecite navzgor, da ga odstranite.



- 3 Vstavite dve bateriji AA, pri čemer upoštevajte usmerjenost polov.
- 4 Pokrovček prostora za bateriji postavite na bateriji in ga potisnite navzdol, da se stranici zaskočita.

Združevanje s stopalko

Združitev stopalke s pomožnim motorjem se opravi v tovarni, vendar boste morda morali napravi znova združiti, če se bo povezava prekinila.

- 1 Vklopite pomožni motor.
- 2 Na zaslonu pomožnega motorja trikrat pritisnite , da vklopite način združevanja. Ikona  na zaslonu pomožnega motorja sveti modro, ko motor išče povezavo.
- 3 Stopalko postavite največ 1 m (3 ft) od zaslona pomožnega motorja.
- 4 Za vklop stopalko priklopite na napajanje z napajalnim kablom ali pa vstavite baterije.
- 5 V 30 sekundah od vklopa stopalke pridržite , da indikator LED stanja na stopalki zasveti modro.
- 6 Spustite .

Indikator LED stanja na stopalki sveti modro, ko stopalka išče povezavo, nato pa se izklopi, ko se stopalka uspešno združi s pomožnim motorjem.

Ikona  na zaslonu pomožnega motorja zasveti zeleno, ko se povezava uspešno vzpostavi.

Indikator stanja

Indikator LED na stopalki označuje stanje stopalke.

Sveti zeleno	Stopalka se prižiga.
Sveti in utripa modro	Stopalka se združuje. Indikator LED se izklopi, ko se vzpostavi povezava s pomožnim motorjem ali ko poteče časovna omejitev postopka združevanja, ne da bi se vzpostavila povezava.
Ob pritisku gumba utripa zeleno	Stopalka je povezana s pomožnim motorjem in pošilja ukaz za pritisnjeni gumb.
Ob pritisku gumba utripa rdeče	Stopalka ni povezana s pomožnim motorjem.
Ne sveti	Indikator LED se izklopi, ko se stopalka poveže s pomožnim motorjem in ne pošilja ukazov. Tako se zagotovi daljše napajanje z baterijo.

Onemogočenje gumbov avtopilota na stopalki

Preden lahko onemogočite in znova omogočite gumbe avtopilota na stopalki, se morate prepričati, da je vzpostavljeno napajanje stopalke.

Na stopalki lahko ločeno onemogočite gumb za ohranjanje smeri gibanja (↶) in gumb za sidrni zaklep (⚓) in tako preprečite, da bi ju nenamerno vklopili.

Če želite onemogočiti gumb, ga šestkrat hitro zapored pritisnite.

Indikator LED stanja za 1 sekundo zasveti rdeče, s čimer prikaže, da je gumb onemogočen.

NAMIG: če želite gumb znova omogočiti, ga šestkrat hitro zapored pritisnite. Indikator LED stanja za eno sekundo zasveti zeleno, s čimer prikaže, da je gumb omogočen.

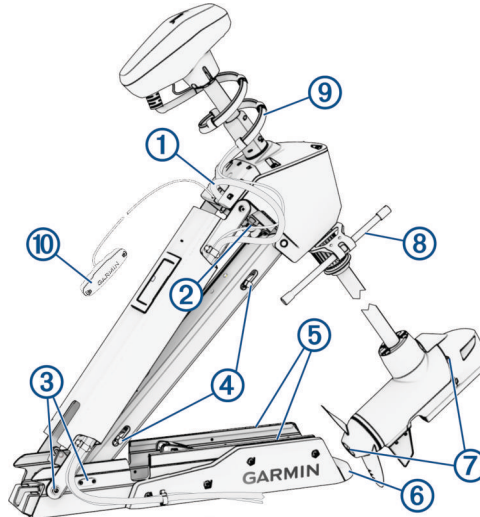
Potrebna vzdrževalna dela in njihov razpored

OBVESTILO

Po uporabi v slani vodi ali somornici morate celoten motor sprati s sladko vodo in z mehko krpo nanesti silikonsko razpršilo na vodni osnovi. Vodnega curka ne smete usmeriti v pokrov osi, sicer lahko pod pokrov prodre voda, ki lahko poškoduje izdelek.

Za ohranitev jamstva morate pripraviti motor na sezono z rednimi vzdrževalnimi opravili. Če motor prevažate v suhem in prašnem okolju, na primer po makadamskih cestah ali kolovozih, po potrebi ta opravila med sezono večkrat ponovite.

Za navodila za servisiranje in informacije o nadomestnih delih glejte *priročnik za servisiranje na terenu* na spletnem naslovu garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Preverite, ali je napajalni kabel ① obrabljen, in ga po potrebi zamenjajte.³
- Preverite in očistite napajalne priključke in po potrebi zategnite ② (*Preverjanje in čiščenje napajalnih priključkov, stran 30*).
- Namažite tečaje in puše ③ (*Mazanje tečajev in puš, stran 31*).
- Očistite in namažite zaklepni mehanizem za dvignjeni in spuščeni položaj ④ (*Čiščenje in mazanje mehanizma za zaklep, stran 31*).
- Preverite vodili nosilca ⑤ in ju po potrebi zamenjajte (*Preverjanje in zamenjava vodil nosilca, stran 33*).
- Preverite ščitnik nosilca ⑥ in ga po potrebi zamenjajte (*Preverjanje in zamenjava ščitnika nosilca, stran 34*).
- Očistite ali zamenjajte anodi v pogonskem motorju vijaka ⑦ (*Servisiranje anod, stran 34*).
- Če sta na koncih stabilizatorja ⑧ nameščena gumijasta pokrovčka, preverite, ali sta obrabljena, in ju po potrebi zamenjajte.
- Preverite, ali je spiralni kabel ⑨ obrabljen, in ga po potrebi zamenjajte.³
- Preverite, ali sta vlečna vrstica in ročaj ⑩ obrabljena, in ju po potrebi zamenjajte (*Zamenjava vlečne vrvice, stran 36*).

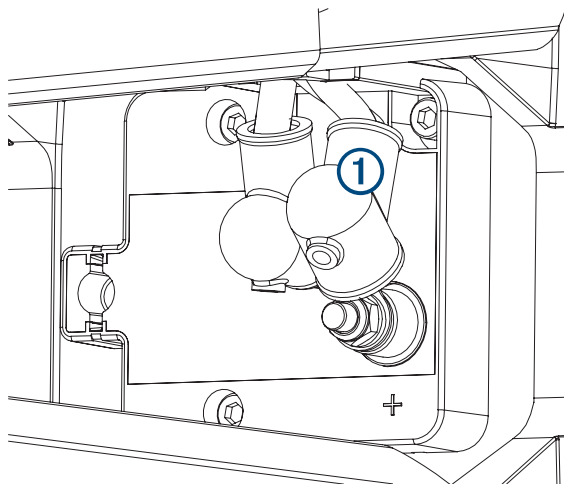
³ Za informacije o zamenjavi glejte *priročnik za servisiranje na terenu* na spletnem naslovu garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Preverjanje in čiščenje napajalnih priključkov

⚠ OPOZORILO

Pred vsemi postopki in opravili na vijaku, pogonskem motorju vijaka, električnih priključkih ali ohišjih elektronskih naprav vedno odklopite motor od akumulatorja, da preprečite hude telesne poškodbe ali smrt.

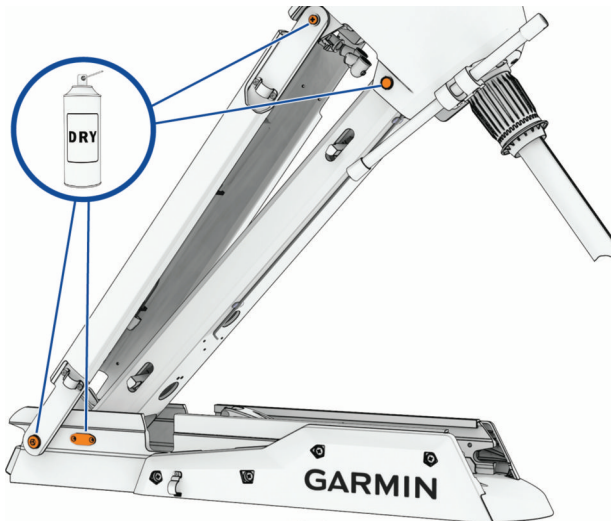
- 1 Ko je motor v spuščnem položaju, s pozitivnega in negativnega napajalnega priključka ① povlecite gumijasta ščitnika.



- 2 Preprijajte se, da sta matici priključkov tesni priviti in da se obročasta kabelska čevlja ne moreta premikati.
- 3 Po potrebi z momentnim ključem in nastavkom velikosti 10 mm zategnite matici z momentom 4 Nm (36 lbf-in).
- 4 Po potrebi z žično krtačo odstranite korozijo s priključkov.
OPOMBA: v primeru močne korozije boste za ustrezno čiščenje morda morali odstraniti napajalna kablja. Za podrobna navodila za odklop in odstranitev napajalnih kablov z motorja glejte *priročnik za servisiranje pomožnega motorja Force Pro na terenu* na spletnem naslovu garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.
- 5 Na priključke nanesite neprevodno mazivo.
- 6 Na napajalna priključka spet trdno namestite gumijasta ščitnika.

Mazanje tečajev in puš

- 1 Na vsak tečaj, vključno s prostorom med premikajočimi se deli, nanesite nelepljivo suho mazivo.



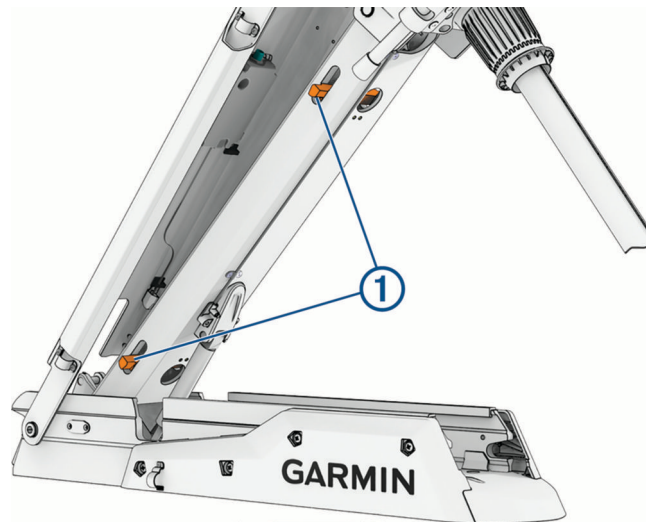
- 2 Motor nekajkrat premaknite iz dvignjenega v spuščeni položaj in spet nazaj, da razporedite mazivo.
- 3 Po potrebi nanesite dodatno mazivo in ponovite prejšnji korak.
- 4 Počakajte, da se mazivo posuši v skladu z navodili proizvajalca.

Čiščenje in mazanje mehanizma za zaklep

⚠ POZOR

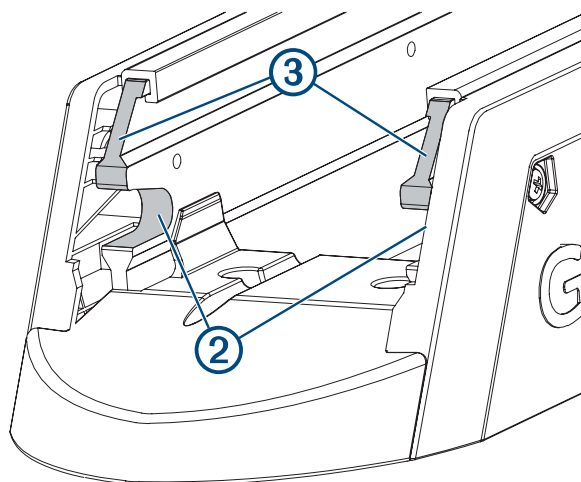
Ta postopek je najlažje opraviti, ko je motor na sredini med dvignjenim in spuščnim položajem. Motor v tem položaju ni zaskočen, zato ga podprite in ravnajte izjemno previdno, da vam ne uklešči ali stisne rok ali prstov.

- 1 Motor prestavite v položaj med dvignjenim in spuščnim položajem, tako da je podstavek postavljen navpično in imate dostop do obeh mehanizmov za zaklep ①.

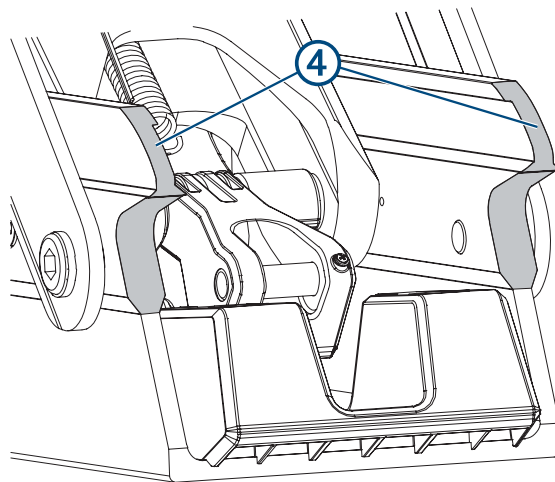


- 2 Podprite težo motorja, tako da motor ne more pasti in vam stisniti rok ali prstov.
- 3 Iz vseh kanalov mehanizma za zaklep odstranite morebitne ostanke, umazanijo in obloge.
- 4 Na mehanizma za zaklep in kanale nanesite sintetično ali navtično večnamensko mazivo.
- 5 Nekajkrat povlecite in spustite vlečno vrstico, da premaknete mehanizma v kanalih in razporedite mazivo.
- 6 Po potrebi nanesite dodatno mazivo in ponovite prejšnji korak.

- 7 Iz vdolbin zapaha ② na sprednjem delu podstavka nosilca odstranite morebitne ostanke, umazanijo in obloge.



- 8 Na zgornjo površino ③ vdolbin zapaha na sprednjem delu podstavka nosilca nanesite sintetično ali navtično večnamensko mazivo, tako da mehanizma za zaklep zlahka zdrsne v vdolbini.
- 9 Ponovite prejšnja koraka pri vdolbinah zapaha na zadnjem delu postavka nosilca ④.

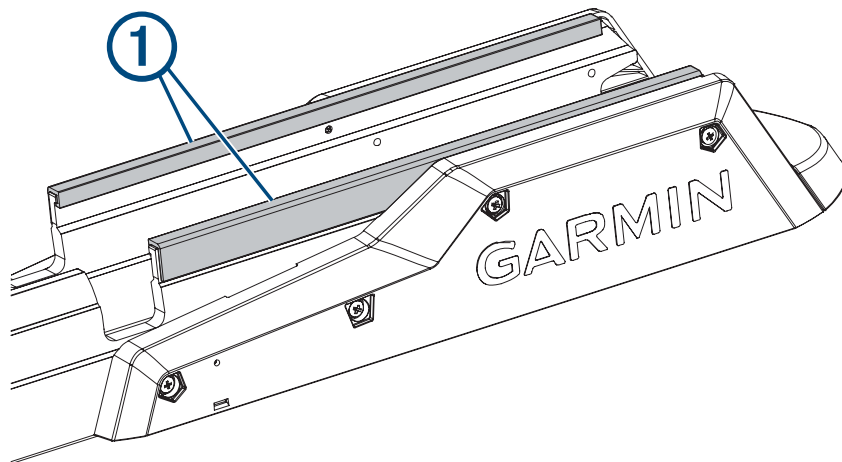


- 10 Motor premaknite nazaj v dvignjeni ali spuščeni položaj.

Preverjanje in zamenjava vodil nosilca

Vodili ščitita pogonski motor vijaka in nosilec pred udarci pri premikanju motorja v dvignjeni položaj in se lahko sčasoma obrabita. Če sta vodili poškodovani ali obrabljeni, skozi njih pa vidite podstavek nosilca, ju morate zamenjati.

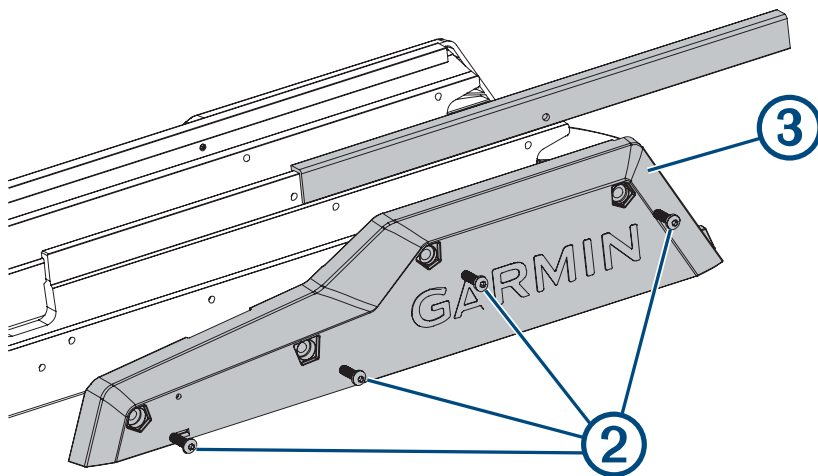
1 Ko je motor v dvignjenem položaju, preverite, ali sta vodili **1** obrabljeni in poškodovani.



2 Izberite dejanje:

- Če sta vodili v dobrem stanju in skozi morebitna obrabljena mesta ne vidite kovinskega podstavka nosilca, vam ni treba narediti ničesar.
- Če sta vodili poškodovani ali če skozi obrabljena mesta vodil vidite kovinski podstavek nosilca, nadaljujte na naslednji korak za zamenjavo vodil.

3 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 4 mm odstranite vijake **2**, s katerimi sta pokrova **3** pritrjena na podstavek nosilca.



4 Poškodovani vodili potisnite s podstavka nosilca.

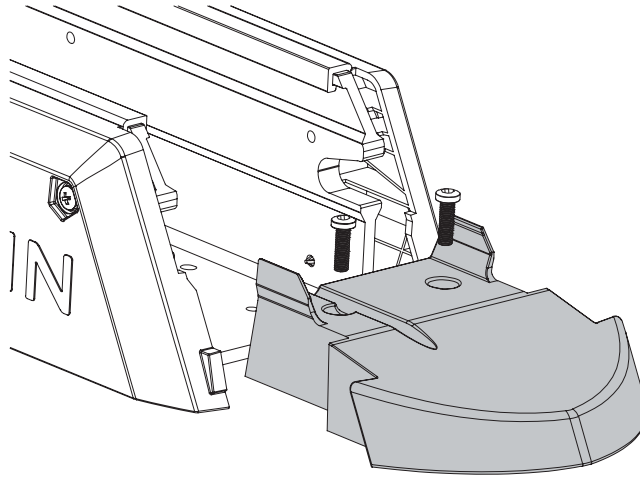
5 Na podstavek nosilca potisnite nadomestni vodili.

6 Pritrdite pokrova na podstavek nosilca z vijaki, ki ste jih odstranili prej.

Preverjanje in zamenjava ščitnika nosilca

Ščitnik nosilca je del podstavka nosilca, ki sega čez premec plovila.

- 1 Motor prestavite v položaj med dvignjenim in spuščnim položajem in preverite, ali je ščitnik nosilca poškodovan.
- 2 Izberite dejanje:
 - Če ščitnik nosilca ni poškodovan, vam ni treba narediti ničesar.
 - Če je ščitnik nosilca poškodovan, nadaljujte na naslednji korak za zamenjavo ščitnika.
- 3 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 4 mm odstranite vijaka, s katerima je ščitnik nosilca pritrjen na podstavek nosilca.



- 4 Namestite nadomestni ščitnik nosilca in ga pritrdite na podstavek nosilca z vijakoma, ki sta priložena nadomestnemu delu.

Servisiranje anod

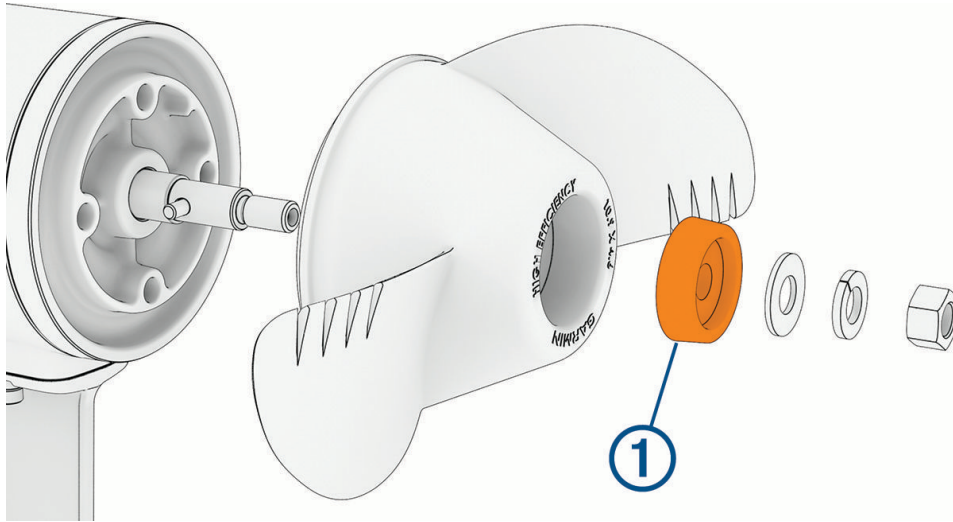
OPOZORILO

Pred vsemi postopki in opravili na vijaku, pogonskem motorju vijaka, električnih priključkih ali ohišjih elektronskih naprav vedno odklopite motor od akumulatorja, da preprečite hude telesne poškodbe ali smrt.

Obrabni anodi ščitita sestavne dele motorja pred korozijo. Vsako sezono ju je treba pregledati in očistiti ali po potrebi zamenjati. Nadomestne anode lahko kupite pri prodajalcu izdelkov Garmin ali na spletnem mestu garmin.com.

Servisiranje anode vijaka

- 1 Z nasadnim ključem velikosti 15 mm ($\frac{9}{16}$ palca) odvijte matico na koncu vijaka.
- 2 Odstranite vijak ter postavite matico, vzmetno podložko in podložko na stran.
- 3 Odstranite anodo ① in jo preglejte.



- 4 Izberite eno od možnosti:
 - Če ima anoda najmanj polovico prvotne velikosti, jo očistite z žično krtačo ali brusnim papirjem.

OBVESTILO

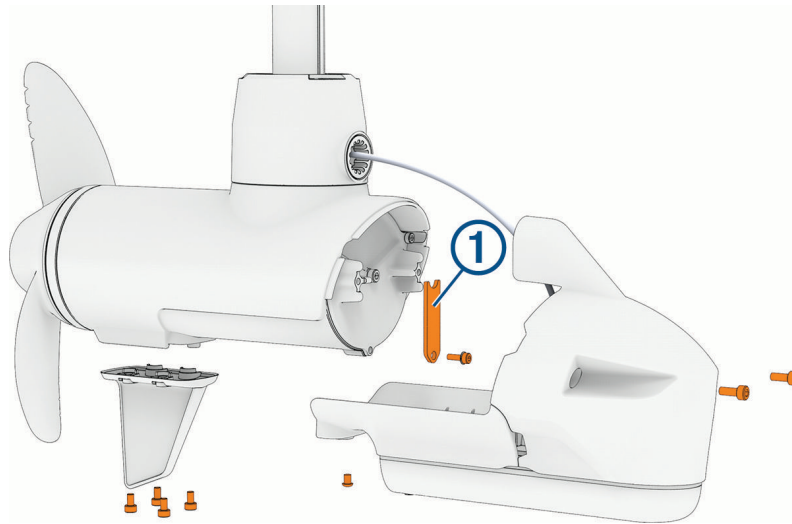
Anodo odstranite z motorja, preden jo začnete čistiti z žično krtačo ali brusnim papirjem. Če anodo čistite, ko je nameščena na motorju, lahko poškodujete motor, pospešite korozijo in skrajšate življenjsko dobo motorja.

- Če ima anoda manj kot polovico prvotne velikosti, jo zavržite in kupite nadomestno.
- 5 Očiščeno ali novo anodo namestite nazaj na pogonsko os vijaka, nato pa namestite še podložko, vzmetno podložko in matico.
 - 6 Z nasadnim ključem velikosti 15 mm ($\frac{9}{16}$ palca) zategnite matico z momentom 16,27 Nm (12 lbf-ft), da pritrdite vijak.

Servisiranje anode sprednjega stožca

OPOMBA: pri pomožnih motorjih, izdelanih po letu 2024, je anoda pritrjena na ohišje pogonskega motorja vijaka z dvema vijakoma. Če ima nadomestna anoda dve odprtini, pogonski motor vijaka pa samo eno, lahko novo anodo namestite samo z enim vijakom, drugi vijak pa zavržete.

- 1 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 4 mm odvijte štiri vijake, s katerimi je kobilica pritrjena na spodnji del motorja.
- 2 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 3 mm odvijte vijak, s katerim sta pretvornik in sprednji stožec pritrjena na spodnji del motorja.
- 3 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 4 mm odvijte vijake, da lahko snamete sprednji stožec s sprednjega dela motorja.
- 4 Z nastavkom ali ključem inbus velikosti 3 mm odstranite anodo ① na sprednjem delu motorja.



- 5 Preglejte anodo in naredite nekaj od naslednjega:
 - Če ima anoda najmanj polovico prvotne velikosti, jo očistite z žično krtačo ali brusnim papirjem.
 - Če ima anoda manj kot polovico prvotne velikosti, jo zavržite in kupite nadomestno.
- 6 Novo ali očiščeno anodo pritrdite na pogonski motor vijaka z enim ali dvema vijakoma.

OPOMBA: če ima pogonski motor vijaka dve točki za namestitev anode, anodo vedno pritrditev z dvema vijakoma.
- 7 Znova namestite sprednji stožec z dvema vijakoma, da ga pritrdite na sprednji del pogonskega motorja vijaka.
- 8 Znova privijte vijak, s katerim sta pretvornik in sprednji stožec pritrjena na spodnji del pogonskega motorja vijaka.
- 9 Znova namestitev kobilico na spodnji del pogonskega motorja vijaka.

Zamenjava vlečne vrvice

Upoštevajte navodila, ki so priložena kompletu vlečne vrvice in ročaja (številka dela 010-13915-00) ali glejte navodila za vlečno vrstico in ročaj na spletnem naslovu garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Popravljanje odrgnjenega premaza

Sčasoma se lahko deli motorja odrgnejo ali obledijo. Takšna mesta lahko iz kozmetičnih razlogov popravite s premazom.

- 1 Z izopropilnim alkoholom temeljito očistite mesta, kjer je premaz odrgnjen ali poškodovan.
- 2 Na odrgnjena ali poškodovana mesta nanosite tekoč poliuretanski premaz za popravljanje odrgnin.
- 3 Upoštevajte navodila za uporabo premaza in pred uporabo motorja počakajte, da se premaz temeljito posuši.

Specifikacije

Pomožni motor

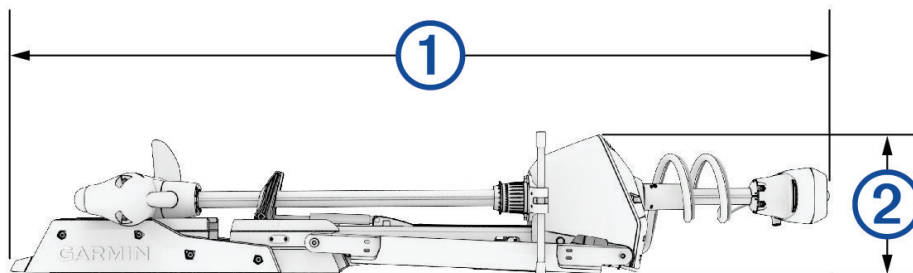
Teža (motor, nosilec in kabli)	50-palčni model: 30,25 kg (66,7 lb) 57-palčni model: 32,06 kg (70,7 lb)
Teža (stabilizator)	0,54 kg (1,2 lb)
Temperatura delovanja	Od -5 do 40 °C (od 23 do 104 °F)
Temperatura shranjevanja	Od -40 do 85 °C (od -40 do 185 °F)
Material	Ohišje nosilca in motorja: aluminij Pokrov osi, zaslon in stranice: plastika Os motorja: steklena vlakna
Nazivna vodotesnost	Pokrov osi: IEC 60529 IPX5 ⁴ Ohišje krmilnega motorja: IEC 60529 IPX7 ⁵ Ohišje zaslona: IEC 60529 IPX7 Ohišje pogonskega motorja vijaka: IEC 60529 IPX8 ⁶
Razdalja, ki zagotavlja pravilno delovanje kompasa	91 cm (3 ft)
Dolžina napajalnega kabla	50-palčni model: 1,2 m (4 ft) 57-palčni model: 1,1 m (3,5 ft)
Vhodna napetost	Od 20 do 45 V DC
Vhodna jakost toka	Stalni tok 60 A
Stikalo (ni priloženo)	42 V DC ali več, primerno za stalni tok 60 A OPOMBA: če napravo uporabljate pri visokih temperaturah ali se tokokrog uporablja tudi za druge naprave, lahko sistem zaščitite z odklopnim stikalom z višjo tokovno obremenitvijo, ki prepreči preseganje toka 90 A. Pred zamenjavo odklopnega stikala se prepričajte, da je električna napeljava na plovilu v skladu s standardi za navtično električno napeljavo tudi ob uporabi odklopnega stikala z višjo tokovno obremenitvijo.
Običajna poraba energije pri napetosti 36 V DC in toku 60 A	Izklop: 72 mW Polna moč: 2160 W
Frekvenca in oddajna moč brezžičnih omrežij	2,4 GHz pri največji moči 19,9 dBm

⁴ Del je odporen proti pršenju vode iz katere koli smeri (na primer dež).

⁵ Del je odporen proti največ 30-minutni nenamerni potopitvi v vodo do globine 1 metra.

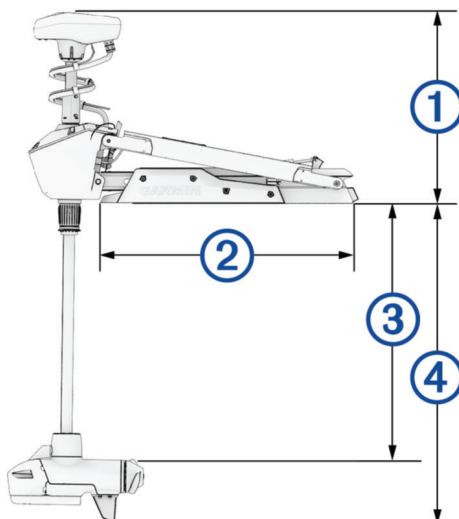
⁶ Del je odporen proti stalni potopitvi v vodo do globine 3 metrov.

Mere v dvignjenem položaju

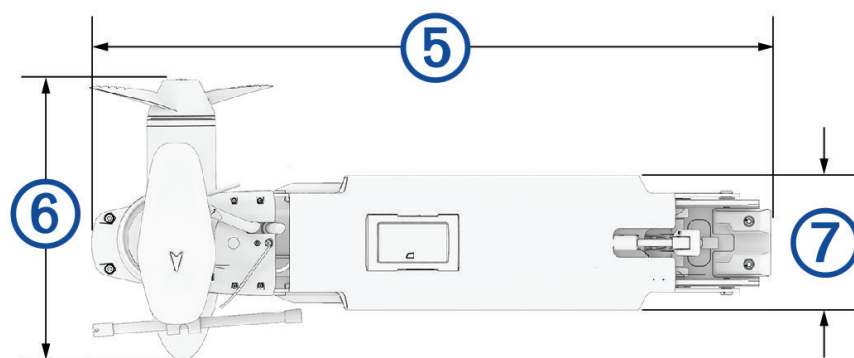


Element	50-palčni model	57-palčni model
①	Najmanj 1575 mm (62,00 palca) Največ 1825 mm (71,85 palca)	Najmanj 1750 mm (68,90 palca) Največ 2090 mm (82,28 palca)
②	330 mm (12,99 palca)	345 mm (13,58 palca)

Mere v spuščnem položaju



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



Element	50-palčni model	57-palčni model
⑤	931 mm (36,65 palca)	1021 mm (40,20 palca)
⑥	421 mm (16,57 palca)	421 mm (16,57 palca)
⑦	203 mm (7,99 palca)	203 mm (7,99 palca)

Informacije o potisku in porabi toka motorja

V naslednjih tabelah si lahko ogledate, kakšno je razmerje med ravno ročico za plin, izhodno močjo in porabo toka motorja. Te vrednosti so izmerjene na podlagi priprave preskusa v skladu s standardom ISO 13342 ob uporabi zelo učinkovitega vijaka Garmin v razmeroma mirnih vodah z motorjem, ki je spuščen dovolj globoko, da ne zajema zraka, in z odstopanji ± 22 N (5 lbf) in ± 5 A. Ravni napetosti so bile izmerjene na priključkih napajalnih kablov pomožnega motorja.

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

Nastavitev hitrosti vijaka	Vir napajanja z napetostjo 25,6 V DC			Vir napajanja z napetostjo 38,4 V DC		
	Potisk (lb)	Potisk (N)	Tok (A)	Potisk (lb)	Potisk (N)	Tok (A)
-12	21,7	96,4	16,3	29,0	129,0	17,4
-13	23,7	105,3	18,8	32,0	142,3	20,0
-14	26,0	115,7	21,8	35,3	157,2	23,6
-15	28,0	124,6	25,2	39,0	173,5	27,4
-16	31,0	137,9	29,3	44,0	195,7	32,1
-17	34,3	152,7	34,1	48,0	213,5	37,3
-18	37,3	166,1	39,4	52,3	232,8	42,9
-19	41,0	182,4	45,7	51,7	229,8	50,1
-20	48,0	213,5	57,4	62,3	277,3	55,1

OPOMBA: negativne vrednosti hitrosti vijaka pomenijo delovanje vijaka v vzratni smeri (*Potisk nazaj*, stran 18).

Daljinski upravljalnik

Mere (Š × V × G)	152 × 52 × 32 mm (6 × 2 × 1 ¹ / ₄ palca)
Teža	109 g (3,8 oz) brez baterij
Material	Najlon s steklenimi vlakni
Vrsta zaslona	Na sončni svetlobi berljiv, neodbojen s tehnologijo "memory-in-pixel" (MIP)
Ločljivost zaslona	R240 × 240 slikovnih pik
Velikost zaslona (premer)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ palca)
Temperatura delovanja	Od -15 do 55 °C (od 5 do 131 °F)
Temperatura shranjevanja	Od -40 do 85 °C (od -40 do 185 °F)
Vrsta baterije	2 bateriji AA (nista priloženi)
Trajanje napajanja z baterijo	240 ur pri običajni uporabi
Radijska frekvenca	2,4 GHz pri nazivni moči 10,0 dBm
Nazivna vodotesnost	IEC 60529 IPX7 ⁷
Razdalja, ki zagotavlja pravilno delovanje kompasa	15 cm (6 palcev)

⁷ Zdrži nenamerno največ 30-minutno potopitev v vodi do globine 1 metra.

Stopalka

Mere (D × Š × V)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ palca)
Teža	1,8 kg (4 lb)
Temperatura delovanja	Od -15 do 55 °C (od 5 do 131 °F)
Temperatura shranjevanja	Od -40 do 85 °C (od -40 do 185 °F)
Nazivna vodotesnost	IEC 60529 IPX7
Material	Plastična masa
Vhodna napetost	Od 10 do 45 Vdc
Nazivna vhodna napetost	12/24/36 Vdc
Običajni vhodni tok	< 1 mA pri 12 Vdc
Največji vhodni tok	10 mA pri 12 Vdc
Varovalka (na napajalnem kablu)	2 A mini, ploščata
Dolžina napajalnega kabla	2 m (6,6 ft)
Vrsta baterije	Dve bateriji AA (Alkalni, NiMH ali litijevi. Nista priloženi.)
Trajanje napajanja z baterijo	Najmanj 1 leto
Radijska frekvenca	2,4 GHz pri nazivni moči 0,72 dBm
Razdalja, ki zagotavlja pravilno delovanje kompasa	60 cm (2 ft)

Vmesniki in storitve omrežja

Oprema pri vzpostavljeni povezavi prek Wi-Fi lahko uporablja naslednje vmesnike in storitve omrežja. Ti vmesniki in storitve so privzeto omogočeni in jih ni mogoče onemogočiti ter so potrebni za pravilno delovanje opreme.

- Lastniške storitve Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

OPOMBA: ko opremo priklopite v omrežje, se zasebni podatki sinhronizirajo z na novo dodano opremo.

