

FORCE® KRAKEN

Kasutusjuhend

© 2023 Garmin Ltd. või selle filiaalid

Kõik õigused kaitstud. Vastavalt autoriõigusseadustele ei tohi käesolevat juhendit kopeerida ei osaliselt ega täielikult ilma Garmini-poolse kirjaliku nõusolekuta. Garmin jätab endale õiguse muuta või parendada oma tooteid ning teha käesolevasse juhendisse muudatusi ilma kohustuseta sellest isikuid või organisatsioone selliste muudatuste või parenduste tegemisest teavitada. Toote kasutamise kohta lisateabe ning värskemate uuenduste saamiseks külastage veebilehte www.garmin.com.

Garmin®, ettevõtte Garmin logo ActiveCaptain® ja Force® on ettevõttele Garmin Ltd. või selle haruettevõtetele kuuluvad kaubamärgid, mis on registreeritud USA-s ja teistes riikides. Neid kaubamärke ei tohi ilma ettevõtte Garmin selgesõnalise loata kasutada.

Wi-Fi® on ettevõtte Wi-Fi Alliance Corporation registreeritud märk.

Sisukord

Sisukord

Alustamine..... 1

Mootori paigalseisuasendist
töösseadistusse viimine..... 1

Veomootori sügavuse seadistamine..... 2

Mootori töösseadistust hoiuasendisse
viimine..... 3

Kasutamine..... 3

Veomootori ekraanipaneel..... 4

Olekunäidik..... 5

Paadinina nihe..... 6

Kaugjuhtimispuht..... 7

Kaugjuhtimispuhtdi ekraan..... 9

Menüüs liikumine..... 10

Propelleri sisse- ja väljalülitamine..... 10

Veomootori kiiruse seadistamine.... 10

Veomootori käsitsi tüürimine..... 10

Žestjuhtimine..... 10

Žestide kasutamine juhtimiseks..... 11

Žestide kasutamine kursi hoidmise
reguleerimiseks..... 11

Viibete kasutamine hoitud asendi
seadistamiseks..... 11

Kaugjuhtimispuhtdi patareide
paigaldamine..... 11

Trossi ühendamine..... 12

Kaugjuhtimispuhtdi kalibreerimine..... 12

Kaugjuhtimispuhtdi sidumine..... 12

Täiendava kaugjuhtimispuhtdi
sidumine..... 13

Autopiloot..... 13

Veomootori kompassi
kalibreerimine..... 14

GPS-signaali vastuvõtt..... 14

Autopiloodi reaktsiooni
seadistamine..... 14

Kiiruse säilitamine..... 14

Asukoha hoidmine..... 15

Kursi hoidmine..... 15

Funktsiooni Heading Hold
muutmine..... 15

Navigeerimine..... 15

Navigeerimise peatamine ja
jätkamine..... 16

Tagasikäik..... 16

Edasi- ja tagasikäigu
ümberlülitamine..... 16

Vahepunktid..... 16

Vahepunkti loomine..... 16

Vahepunkti navigeerimine..... 17

Vahepunkti üksikasjade vaatamine..... 17

Vahepunkti nime muutmine..... 17

Vahepunkti kustutamine..... 17

Teekonnad..... 17

Teekonna navigeerimine..... 18

Teekonna andmete vaatamine..... 18

Teekonna nime muutmine..... 18

Teekonna kustutamine..... 18

Rajad..... 18

Aktiivse raja salvestamine..... 19

Aktiivse raja kustutamine..... 19

Aktiivse raja algusesse
navigeerimine..... 19

Salvestatud rajal navigeerimine..... 19

Salvestatud raja andmete vaatamine.. 19

Salvestatud raja nime muutmine..... 19

Salvestatud raja kustutamine..... 19

Seaded..... 20

Veomootori seaded..... 20

Juhtmeta võrgu seaded..... 20

Akuhalduse seaded..... 20

Kaugjuhtimispuhtdi seaded..... 21

Taustvalgustuse seaded..... 21

Mobiilseadme ühendamine
rakendusega ActiveCaptain..... 21

Kaardiplotteri ühendamine..... 21

Garmin kellaga ühenduse loomine.. 22

Tarkvarauuendused..... 22

Tarkvara uuendamine rakendusega
ActiveCaptain..... 22

Navigatsiooni lõpetamine..... 16

Pedaal.....	23
Patareide paigaldamine.....	25
Pedaali sidumine.....	25
Olekunäidik.....	25
Pedaali autopiloodi nuppude blokeerimine.....	26
Hooldustööd ja -kavad.....	26
Hinge määrimine.....	27
Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine.....	28
Anoodide hooldamine.....	29
Propelleri anoodi hooldamine.....	29
Ninakoonuse anoodi hooldamine....	30
Tehnilised andmed.....	31
Veomootor.....	31
Hoiuasendi mõõtmised.....	32
Kasutusele võetud mõõtmised.....	33
Mootori tõukejõud ja voolu tarbimise teave.....	34
Kaugjuhtimine.....	36
Pedaal.....	37
Võrguliidesed ja -teenused.....	37

Alustamine

⚠ HOIATUS

Toote hoiatused ja muu olulise teabe leiad toote karbis olevast juhendist *Tähtis ohutus- ja tootealane teave*.

Ära käita mootorit, kui propeller asub veest väljas. Kokkupuude pöörleva propelleriga võib põhjustada raske kehavigastuse.

Ära kasuta mootorit kohas, kus sul või mõnel teisel isikul võib olla kokkupuude pöörleva propelleriga, mis võib põhjustada raskeid vigastusi.

Sõiduki ohutu ja mõistliku kasutamise eest vastutab juht. Veomootori autopiloodi funktsioonid on töövahendid, mis aitavad paati juhtida. Need ei vabasta kohustusest paati ohutult juhtida. Väldi navigeerimisohu ja ära jäta mootori juhtnuppe järelvalveta.

Õpi autopiloodi funktsioone kasutama rahulikult ja ohutult veel.

Ole ettevaatlik, kui töötava veomootori läheduses on muid ohtlikke objekte, nagu puud, madalikukivid, sadamasillad, kuhjad ja muud paadid.

Tõsiste kehavigastuste või surma ärahoidmiseks lahuta alati mootor ja aku enne, kui alustad propelleri, propellerajamiga mootori, elektriühenduste või elektroonikaseadmete ümbriste käsitlemist või nendega töötamist.

⚠ ETTEVAATUST

Veomootori töötades hoia kaugjuhtimispult alati endaga kaasas. Kui veomootor tuleb mingil põhjusel vahetada või selle kasutamine peatada, vajuta propelleri peatamiseks puldil , vajuta jalgpedaali või vajuta hoidikult .

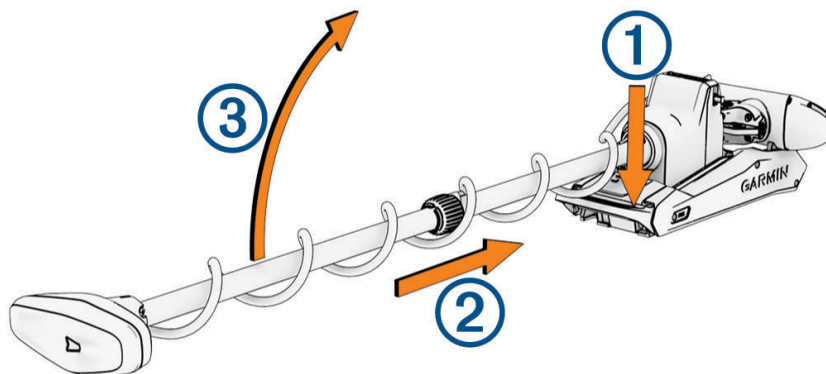
Autopiloodi funktsioonide kasutamisel ole valmis ootamatuks peatumiseks, kiirendamiseks ja pööramiseks.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel on kinnijäämis- või muljumisoht, millega võib kaasneda kehavigastus.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel hoia kindlalt tasakaalu ja pööra tähelepanu mootori ümber olevatele libedatele pindadele. Tasakaalu kaotamine hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel võib vigastusi põhjustada.

Mootori paigalseisuasendist tööasendisse viimine

- 1 Libista sügavuse reguleerimise krae mootori korpusest eemale.
- 2 Riivi ① vabastamiseks hoia pedaali all.



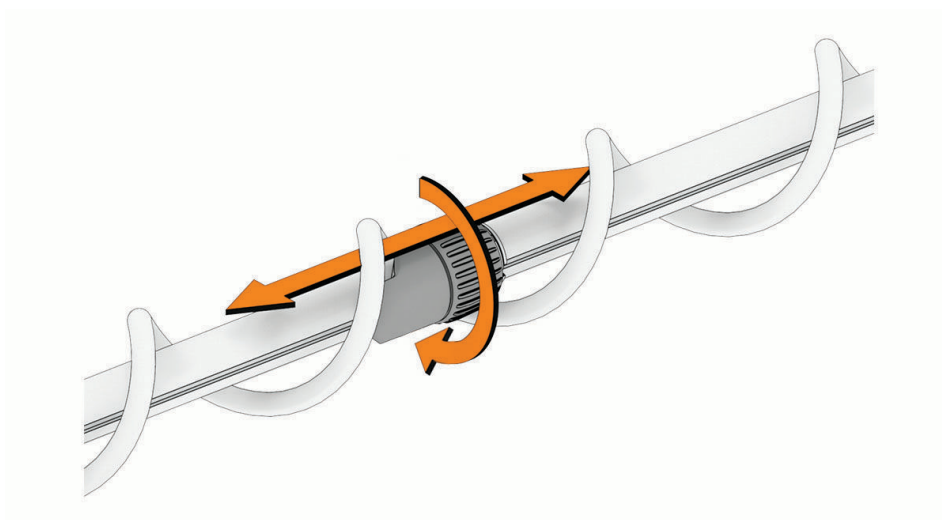
- 3 Libista mootor välja ②, vabasta pedaali ning seejärel tõsta mootorit aeglaselt ③ tööasendisse.
- 4 Mootori tööasendisse lukustamiseks lükka vajaduse korral toend eest.

TEATIS

Sügavuse kohandamise mehhanism on lukustatud roolimasinaga joonduma ja peaks sellega mootori tööasendisse seadmisel automaatselt joonduma. Juhusliku juhtimismanöövri vältimiseks kontrolli enne mootori kasutamist takistusi, mis võivad takistada osade õiget joondumist.

Veomootori sügavuse seadistamine

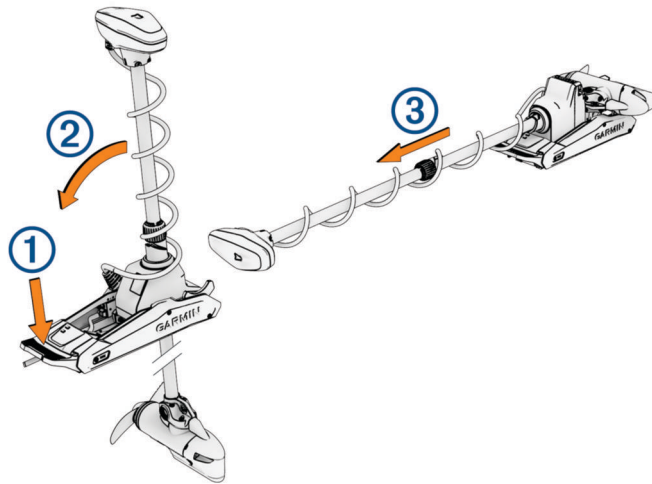
- 1 Tõsta mootor üles.
- 2 Vabasta mootori toendi krae.



- 3 Veomootori sügavuse vähendamiseks või suurendamiseks libista kraed.
- 4 Pinguta krae kinni.
- 5 Sügavuse kontrollimiseks sea mootor tööasendisse.
- 6 Õige sügavuse määramiseks korda vajaduse korral seda protseduuri.

Mootori tööasendist hoiuasendisse viimine

- 1 Riivi ① vabastamiseks hoia pedaali all.



MÄRKUS. mootor peaks pöörlema ülestõstmiseks automaatselt näitajale 90°. Propelleri ülestõstukülje saab konfigureerida sätete menüüs.

- 2 Kalluta toendit tahapoole ② ja seejärel tõsta mootor aeglaselt üles, kallutades samal ajal toendi horisontaalasendisse.
- 3 Libista mootor mootorihoidikusse, kuni see lukustub ülestõstetud asendisse ③.

⚠ HOIATUS

Mootori kindlalt kohale lukustamiseks lükka piki võlli edasi ja seejärel tõmba võlli täies pikkuses tagasi. Kui mootor ei ole hoiuasendisse kindlalt lukustatud, võib rasketes veeoludes või haagisel vedamise ajal mootor ootamatult tööasendisse minna, mis võib põhjustada vara kahjustumist või tõsiseid kehavigastusi.

Sügavuse reguleerimise krae tuleb asetada mootori alusele võimalikult lähedale. Vastasel juhul võib veomootor ootamatult tööasendisse minna, mis võib põhjustada vara kahjustumist või tõsiseid kehavigastusi.

- 4 Kui see on paigaldatud, kinnita mootori toend stabilisaatorisse.

Kasutamine

Veomootori iga funktsioon on juhitud kaasasoleva kaugjuhtimispuldi abil (*Kaugjuhtimispult, lehekülg 7*).

Lisaks kaugjuhtimispuldile saab veomootori Force Kraken teatud funktsioone juhtida järgmiste abil:

- pedaal (*Pedaal, lehekülg 23*) (ei kuulu tootekomplekti).
- mobiilseade rakendusega ActiveCaptain® (*Mobiilseadme ühendamise rakendusega ActiveCaptain, lehekülg 21*).
- ühilduv Garmin® kaardiplotter (*Kaardiplotteri ühendamise, lehekülg 21*).
- ühilduv Garmin kell (*Garmin kella ühendamise loomine, lehekülg 22*).

Üksikasjaliku teabe saamiseks veomootori juhtimise kohta kella või kaardiplotteri abil tutvu vastava seadme kasutusjuhendiga.

Veomootori ekraanipaneel

⚠ ETTEVAATUST

Hoia suured metallesemad (nagu tööriistakast) mootori kasutamise ajal ekraanipaneelist eemal. Suured metallesemad võivad häirida magnetkompassi, mõjutada sisseehitatud autopiloodi talitlust ja põhjustada kehavigastuste või varalise kahju ohtu.

Veomootori kinnituse ekraanipaneelil esitatakse olulist teavet.

MÄRKUS. ekraanipaneeli taustavalgus reageerib ümbritseva valgustusoludele ning muutub pimedas automaatselt tuhmimaks.



 Kiirus	Roheline: edasikäigu kiirus. Punane: tagasikäigu kiirus. Tulpade arv näitab propelleri või kiirushoidiku kiirust (<i>Veomootori kiiruse seadistamine, lehekülg 10</i>). MÄRKUS. tagasikäigu funktsiooni võimaldamiseks võib vajalik olla veomootori tarkvara uuendamine (<i>Tarkvarauuendused, lehekülg 22</i>). MÄRKUS. tagasikäiguga sõites tekitab mootor rohkem müra, veab nõrgemini ja pole sama tõhus kui edasikäiguga sõites.
 Veomootori aku olek	Roheline: mootori akupinge tase on hea. Kollane: mootori akupinge tase on keskmine. Punane: mootori akupinge tase on madal. Vilkuv punane: mootori akupinge tase on kriitiliselt madal. MÄRKUS. aku taseme näidikud vastavad pliikudele ning teist tüüpi akude, nt liitiumioonakude puhul ei pruugi nende näidud õiged olla.
 GPS-signaali olek	Roheline: mootoril on hea GPS-signaal. Kollane: mootoril on kehv GPS-signaal. Punane: mootori GPS-signaal puudub.
 Mootori olek	Roheline: mootor töötab tavapäraselt. Punane (põleb): mootori tarkvara käivitub. Punane (vilgub): süsteemiviga. Sinine: mootor on sidumisrežiimis. Kollane: mootor on taastumisrežiimis (tarkvarauuendusteks ja taastamistoiminguteks).
 Toide	Vajuta mootori sisse- või väljalülitamiseks. MÄRKUS. kui veomootor saab voolu, lülitub see vaikimisi automaatselt sisse. Mootori sisselülitamiseks pole vaja seda nuppu vajutada. Seda saab seadetes muuta (<i>Veomootori seaded, lehekülg 20</i>). Veomootor lülitub automaatselt välja, kui see on kaks tundi olnud hoiuasendis. Kui propeller töötab, vajutage propelleri peatamiseks. Sidumisrežiimi sisenemiseks vajutage kolm korda.
 Propelleri olek	Süttib, kui propeller on aktiivne (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10</i>).
 Kursihoiu olek	Süttib, kui kursihoid on aktiivne (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 15</i>).
 Ankruluku olek	Süttib, kui ankrulukk on aktiivne (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 15</i>). Vajuta ankruluku sisselülitamiseks. Ankruluku väljalülitamiseks hoia.

Olekunäidik

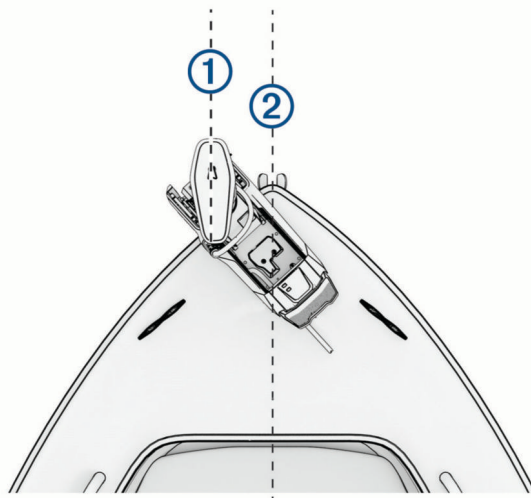
 LED märgib mootori olekut.

Roheline	Tavatöö
Punane	Põlev: süsteem alglaadib Vilkuv: süsteemi viga
Sinine	Sidumisrežiim
Kollane	Taasterežiim (tarkvara uuendamiseks ja taastamiseks)

Paadinina nihe

Paigaldusnurgast sõltuvalt ei pruugi veomootor joonduda paadi keskjoonega. Parimate tulemuste saavutamiseks tuleks seadistada paadinina nihe.

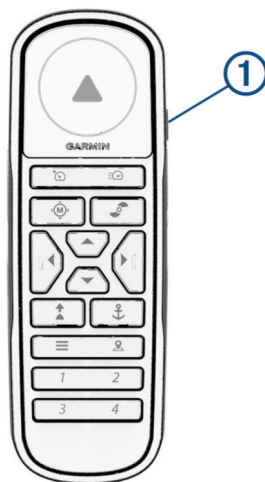
- 1 Kasuta kaugjuhtimispulti, reguleeri veomootori nurka ① nii, et see joondub paadi keskjoonega ②, osutades ettepoole.



- 2 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Vajuta vöörinihke kohandamiseks ◀ või ▶.
- 4 Vööri nihke määramiseks vajuta ▼.
- 5 Vajadusel korda toimingut.

Kaugjuhtimispuht

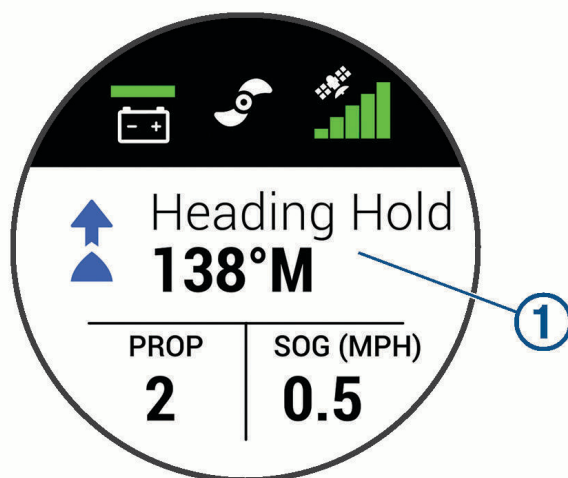
MÄRKUS. tagasikäigu funktsiooni võimaldamiseks võib vajalik olla veomootori tarkvara uuendamine (*Tarkvarauuendused, lehekülg 22*).



Nupp	Kirjeldus
	Hoia, et kaugjuhtimist sisse ja välja lülitada.
	Vajuta kiirushoidiku sisselülitamiseks ja praegusel liikumiskiirusel seadistamiseks (SOG) (<i>Kiiruse säilitamine, lehekülg 14</i>). Vajuta uuesti, et kiirushoidik välja lülitada ja naasta käsitsi kiiruse juhtimise juurde.
	Vajuta kaks korda propelleri sisselülitamiseks ja täiskiirusele viimiseks. Eelmise propelleri kiiruse ja oleku juurde naasmiseks vajuta uuesti.
	Vajuta käsijuhtimiseks (<i>Veomootori käsitsi tüürimine, lehekülg 10</i>). Žestide abil tüürimiseks hoia all (<i>Žestide kasutamine juhtimiseks, lehekülg 11</i>).
	Vajuta propelleri sisse- või väljalülitamiseks (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10</i>). Vajuta kaks korda, et autopiloot (kui see on aktiivne) välja lülitada, propeller seisata ja edasi- ning tagasikäigu vahel ümberlülitada (<i>Tagasikäik, lehekülg 16</i>).
	Vajuta menüüs liikumiseks (<i>Menüüs liikumine, lehekülg 10</i>). Menüüs olles menüüelemendi valimiseks vajuta  ja ilma salvestamata tagasi minemiseks vajuta  . Ankrulukus vajuta ankruluku asendi edasi, tagasi, vasakule või paremale viimiseks sammuga 1,5 m (5 jalga). Kursihoidmisel või käsitsi juhtimisel, vajuta  ja  ühekraadise sammuga pöörete jaoks või järkjärguliseks viiekraadise sammuga juhtimiseks. Vajuta  ja  kiiruse järkjärguliseks muutmiseks või hoia all pidevaks kiiruse muutmiseks. Kui kiirus on null, vajuta  , et lülitada tagasikäigule (<i>Tagasikäik, lehekülg 16</i>).
	Vajuta kursihoiu sisselülitamiseks. Kasutab veomootorit kehtiva kursi säilitamiseks (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 15</i>). Vajuta uuesti kursihoiu väljalülitamiseks, propelleri seiskamiseks ja käsitsi juhtimise taastamiseks. Hoia all kursi hoidmise seadistamiseks kaugjuhtimispuldiga osutades (<i>Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks, lehekülg 11</i>).
	Vajuta ankruluku sisselülitamiseks. Ankrulukk kasutab asukoha hoidmiseks veomootorit (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 15</i>). Vajuta uuesti ankruluku väljalülitamiseks ja eelmise tüürimisrežiimi taastamiseks. Hoia all ankruluku koha nihutamiseks kaugjuhtimispuldiga osutades (<i>Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks, lehekülg 11</i>).
	Vajuta menüü avamiseks. Vajuta menüüst väljumiseks.
	Vajuta vahepunkti märkimiseks.
1 kuni 4	Vajuta, et avada nupule määratud ettevõtte Garmin kaardiplotteri otsetee. ¹

¹ Vajab ühendust ühilduva Garmin kaardiplotteriga. Juhiste saamiseks tutvu kaardiplotteri kasutusjuhendiga.

Kaugjuhtimispuldi ekraan



①	Kuvab veomootori tööoleku. Näiteks, kui käsitsijuhtimine on sees, kuvatakse Manual ja kui kursihoidmine on sees, kuvatakse Heading Hold koos kursihoiu seadepunktiga kraadides.
	Kuvab veomootori aku oleku. Roheline: mootori akupinge tase on hea. Kollane: mootori akupinge tase on keskmine. Punane: mootori akupinge tase on madal. Vilkuv punane: mootori akupinge tase on kriitiliselt madal. MÄRKUS. vaikumisi on aku taseme indikaator optimeeritud pliikude jaoks (<i>Akuhalduse seaded, lehekülg 20</i>). VIHJE: veomootori aku oleku välimust saad muuta nii, et see näitaks ikooni asemel pinget numbrilist väärtust (<i>Veomootori seaded, lehekülg 20</i>). Kaugjuhtimispuldi aku taset saad vaadata, kui vajutad nuppu
	Kuvab propelleri oleku. Valge ja pöörlev: propeller töötab edasikäigul. Punane ja pöörlev: propeller töötab tagasikäigul.² MÄRKUS. tagasikäigu funktsiooni võimaldamiseks võib vajalik olla veomootori tarkvara uuendamine (<i>Tarkvarauuendused, lehekülg 22</i>). Ei pöörle: propeller toimib, kiirus on nulli viidud. Ei kuvata: propeller ei toimi.
	Kuvab veomootori GPS-signaali tugevuse.
PROP	Näitab propelleri kiiruse taset (<i>Veomootori kiiruse seadistamine, lehekülg 10</i>). Kui propeller töötab aktiivselt tagasikäigul, näidatakse kiiruse taset punasena.² MÄRKUS. kui mootor kasutab kiirushoidikut, propelleri kiirust ei näidata.
SOG	Näitab mõõdetud kiirust põhja suhtes (SOG).

² Tagasikäiguga sõites tekitab mootor rohkem müra, veab nõrgemini ja pole sama tõhus kui edasikäiguga sõites.

Menüüs liikumine

Kaugjuhtimispuldi menüüs liikumiseks võite kasutada menüü- ja nooleklahve.

- Menüü .
- Erinevate menüüelementide vahel liikumiseks vajutage  ja .
- Menüüelemendi valimiseks vajutage .
- Eelmisele menüüelemendile naasmiseks vajutage .
- Menüüst väljumiseks vajutage  või vajutage korduvalt , kuni jõuate põhikuvale.

Propelleri sisse- ja väljalülitamine

HOIATUS

Ära kasuta mootorit kohas, kus sul või mõnel teisel isikul võib olla kokkupuude pöörleva propelleriga, mis võib põhjustada raskeid vigastusi.

Ära käita mootorit, kui propeller asub veest väljas. Kokkupuude pöörleva propelleriga võib põhjustada raske kehavigastuse.

- 1 Vajadusel liiguta veomootor tööasendisse (*Mootori paigalseisuasendist tööasendisse viimine, lehekülg 1*).

MÄRKUS. propeller ei saa sisse lülitada, kui veomootor on paigalseisuasendis.

- 2 Vajuta kaugjuhtimispuldil , et propeller sisse lülitada.
- 3 Vajuta uuesti , et propeller välja lülitada.

Veomootori kiiruse seadistamine

Vajuta kaugjuhtimispuldil  või  kiiruse suurendamiseks või vähendamiseks.

Käsitsirežiimis suureneb või väheneb vastaval määral kaugjuhtimispuldi ekraani väljal PROP näidatud kiirus.

Kiirushoidja režiimis on veomootori kaugjuhtimispuldi ekraanile kuvatud kehtiv sihtkiirus, mis vastavalt suureneb või väheneb.

MÄRKUS. käsitsirežiimis ei käivita kiiruse suurendamine või vähendamine automaatselt propellerit. Propelleri käivitamiseks pead vajutama kaugjuhtimispuldi nupule .

Täiskiirusele edasi-tagasilülitamine

- 1 Topeltvajuta kaugjuhtimispuldil .
Veomootori propelleri kiirus tõuseb kähku täiskiirusele.
- 2 Vajuta , et naasta propelleri eelmisele kiirusele.

VIHJE: täiskiirusel võid propelleri kiiruse aeglaseks vähendamiseks vajutada kaugjuhtimispuldil .

Veomootori käsitsi tüürimine

Käsitsirežiimis saad veomootori liikumissuunda ja kiirust vastavalt vajadusele muuta.

MÄRKUS. kui veomootori sisse lülitada, on see vaikimisi käsitsirežiimis.

- 1 Vajaduse korral vajuta valikul .
- 2 Vajuta vöörinihke kohandamiseks valikut  ja .

VIHJE: võid kasutada tüürimiseks ka viipeid (*Žestide kasutamine juhtimiseks, lehekülg 11*).

Žestjuhtimine

Veomootoriga suhtlemiseks võid kaugjuhtimispuldi suunata või liigutada. Enne, kui saad žestjuhtimist kasutada, pead kalibreerima veomootori kompassi (*Veomootori kompassi kalibreerimine, lehekülg 14*) ja kaugjuhtimispuldi kompassi (*Kaugjuhtimispuldi kalibreerimine, lehekülg 12*).

Žestide kasutamine juhtimiseks

Mootorit saab juhtida kaugjuhtimispuldiga osutades.

- 1 Vajadusel lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10*).
- 2 Hoia all nuppu .
- 3 Vajutades , osuta puldiga vasakule või paremale, et juhtida pak- või tüürpoordi.
- 4 Juhtimise lõpetamiseks lase  lahti.

Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks

Kaugjuhtimispulti liigutades saad reguleerida kursi hoidmist (*Kursi hoidmine, lehekülg 15*).

- 1 Vajadusel lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10*).
- 2 Hoia all nuppu .
- 3 Osuta kaugjuhtimispuldiga sinna poole, kuhu tahad kurssi reguleerida.
- 4 Kursi määramiseks lase  lahti.

Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks

Ankruluku funktsiooni kasutades saad kaugjuhtimispulti liigutades oma asendit muuta (*Asukoha hoidmine, lehekülg 15*).

- 1 Vajuta .
- 2 Suuna kaugjuhtimispulti selles suunas, kuhu soovid oma asukohta liigutada.
Sinu asukoht nihkub 1,5 m (5 ft) näidatud suunas.
- 3 Vabasta .
- 4 Korda toimingut, kuni oled saavutanud soovitud asukoha.

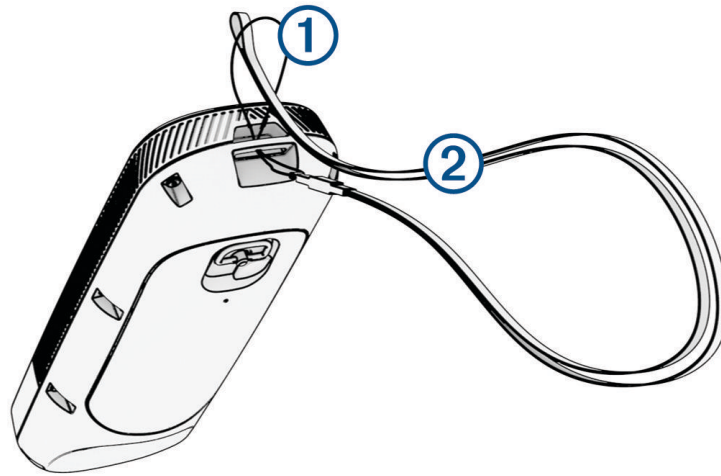
Kaugjuhtimispuldi patareide paigaldamine

Kaugjuhtimispult töötab kahe AA patareiga (ei kuulu komplekti). Parimad tulemused saavutad liitiumpatareidega.

- 1 Keera D-rõngast vastupäeva ja tõmba kaane eemaldamiseks ülespoole.
- 2 Pane sisse kaks AA patareid, jälgides polaarsust.
- 3 Pane patarei kaas tagasi ja keera D-rõngast päripäeva.

Trossi ühendamine

- 1 Alustades kaugjuhtimise tagaküljelt sisesta trosi silmus ① läbi pilu.



- 2 Suuna trosi teine ots ② läbi silmuse ja tõmba pingule.
- 3 Vajadusel aseta tross kasutamisel kinnitamiseks ümber randme.

Kaugjuhtimispuldi kalibreerimine

TEATIS

Kalibreeri elektrooniline kompass õues. Täpsema suunanäidu tagamiseks ära seisa magnetvälja mõjutavate objektide, näiteks sõidukite, hoonete ja õhuelektreiliinide lähedal.

Enne, kui saad mootorit viibetega juhtida, pead kalibreerima kaugjuhtimispuldi kompassi. Kui viiped pärast kalibreerimist korralikult ei toimi, korda toimingut nii tihti, kui vaja.

- 1 Vali  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Vali **Start** ja järgi ekraanil esitatavaid juhiseid.

Kaugjuhtimispuldi sidumine

Kaugjuhtimispult on veomootoriga tehases seotud. Kui pead selle uuesti siduma, järgi alltoodud juhiseid.

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootoril kolm korda .
Oleku LED-signaallamp  veomootoril põleb ühenduse otsimise ajal siniselt.
- 3 Kaugjuhtimispult peab asuma veomootorist kuni 1 m kaugusel.
- 4 Lülita kaugjuhtimispult sisse.
- 5 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Mõne sekundi pärast kuvatakse kaugjuhtimispuldil Pairing Complete.

Täiendava kaugjuhtimispuldi sidumine

Veomootoriga võib samaaegselt ühendatud olla kuni kaks kaugjuhtimispulti.

Teise kaugjuhtimispuldi sidumiseks pead sooritama järgmised toimingud esimest ühendatud kaugjuhtimispulti kasutades.

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Vali mootoriga juba ühendatud kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Aseta täiendav kaugjuhtimispult veomootori ekraanipaneelist kuni 1 m kaugusele.
- 4 Lülita täiendav kaugjuhtimispult sisse.
- 5 Vali täiendaval kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Esimesel kaugjuhtimispuldil kuvatakse Device Found. Mõne sekundi pärast kuvatakse teisel kaugjuhtimispuldil Pairing Complete.

Autopiloot

HOIATUS

Sõiduki ohutu ja mõistliku kasutamise eest vastutab juht. Veomootori autopiloodi funktsioonid on töövahendid, mis aitavad paati juhtida. Need ei vabasta kohustusest paati ohutult juhtida. Välti navigeerimisohte ja ära jäta mootori juhtnuppe järelvalveta.

Õpi autopiloodi funktsioone kasutama rahulikul ja ohutul veel.

ETTEVAATUST

Autopiloodi funktsioonide kasutamisel ole valmis ootamatuks peatumiseks, kiirendamiseks ja pööramiseks.

Veomootor Force Kraken toetab autopiloodi funktsioone, nagu eelnevalt planeeritud marsruudi järgimine, kursi hoidmine ja positsiooni hoidmine.

Enne autopiloodi funktsioonide kasutamist tuleb kalibreerida veomootori kompass ([Veomootori kompassi kalibreerimine](#), lehekülg 14). Autopiloodi režiimi aktiveerimiseks peab olema GPS-signaal ([GPS-signaali vastuvõtt](#), lehekülg 14).

Iga autopiloodi režiimi aktiveerimiseks ja juhtimiseks saab kasutada tootekomplekti kuuluvat kaugjuhtimispulti ([Kaugjuhtimispult](#), lehekülg 7). Mõningaid autopiloodi funktsioone saab kasutada ka muude ühilduvate seadmetega ([Kasutamine](#), lehekülg 3).

VIHJE: mõnes olukorras võivad autopiloodi režiimid põhjustada oodatust suuremat turbulentsi. Autopiloodi võimenduse seadeid saab reguleerida selle tundlikkuse kohandamiseks erinevatele tingimustele ([Autopiloodi reaktsiooni seadistamine](#), lehekülg 14).

Force Kraken toetab järgimisi autopiloodi funktsioone:

Kiirushoidja: mootor juhib automaatselt propelleri kiirust sihtkiiruse säilitamiseks ([Kiiruse säilitamine](#), lehekülg 14).

Ankrulukk: mootor roolib ja käitab propellerit automaatselt asukoha hoidmiseks ([Asukoha hoidmine](#), lehekülg 15).

Suunahoid: mootor roolib automaatselt paadi kursil hoidmiseks ([Kursi hoidmine](#), lehekülg 15).

Marsruudi järgimine: mootor saab roolida ja käitada propellerit automaatselt, et navigeerida teatud vahepunkti või mööda kurssi või rada ([Navigeerimine](#), lehekülg 15).

Veomootori kompassi kalibreerimine

Enne veomootori kompassi kalibreerimist tuleb liikuda vaikselt veega avatud alale, kus on piisavalt ruumi paadiga ringiratast manööverdada.

TEATIS

Veomootori kompassi kalibreerimine tormistes vee- ja tuuleoludes võib autopiloodi jõudlust negatiivselt mõjutada.

- 1 Veendu, et veomootor on rakendatud asendis (*Mootori paigalseisuasendist töösse viimine, lehekülg 1*).
- 2 Vali kaugjuhtimispuldilt  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kui palutakse, järgi ekraanil kuvatavaid juhiseid kompassi kalibreerimiseks.
Kompassi kalibreerimise ajal saad paati juhtida pedaali, kaugjuhtimispuldi või pāramootori abil.
Kui autopiloodi funktsioonid ei tööta ootuspäraselt, peaksid kalibreerimisprotsessi kordama.

GPS-signaali vastuvõtt

- 1 Liigu paadiga kohta, kust on takistusteta vaade taevalle.
- 2 Oota 30 kuni 60 sekundit, seni kui veomootor satelliite otsib.
Kui mootor on GPS-i abil asukoha kindlaks teinud, põleb valiku  LED-märgutuli püsivalt roheliselt.

Autopiloodi reaktsiooni seadistamine

Autopiloodi võimenduse seadet saab reguleerida selle tundlikkuse kohandamiseks erinevatele tingimustele.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Tee valik:
 - Võimenduse reguleerimiseks ankruluku režiimis vali **Anchor Gain**.
 - Autopiloodi võimenduse reguleerimiseks navigatsiooni, sh kursihoiu ja püsikiirushoidja režiimides vali **Navigation Gain**.
- 3 Vali  või , et võimendust suurendada või vähendada.
 - Suurenda võimenduse seadistust, et autopiloot reageeriks paremini. Mootor juhib paati täpsemalt, kuid võib põhjustada suuremat turbulentsi. Suuremad võimenduse väärtused on tüüpiliselt vajalikud suuremate või raskemate paatide korral.
 - Autopiloodi tundlikkuse vähendamiseks vähenda võimenduse seadistust. Mootor põhjustab vähem turbulentsi, kuid võib paadi juhtimisel olla vähem täpne.
- 4 Valiku kinnitamiseks vali .

Kiiruse säilitamine

Enne, kui saad autopiloodi funktsioone kasutada, pead veomootori kalibreerima (*Veomootori kompassi kalibreerimine, lehekülg 14*).

Püsikiiruse hoidja on autopiloodi funktsioon, mis seab ja hoiab kindla kiiruse, arvestades automaatselt voolu ja tuule muutusi.

VIHJE: kiirusehoidjat saab kasutada muude autopiloodi režiimide kõrval (*Autopiloot, lehekülg 13*).

Vajuta kaugjuhtimispuldil .

Püsikiiruse hoidja on praegusel kiirusel sisse lülitatud.

Kiirusehoidja ja propelleri väljalülitamiseks pead vajutama .

Asukoha hoidmine

Enne, kui saad autopiloodi funktsioone kasutada, pead veomootori kalibreerima ([Veomootori kompassi kalibreerimine, lehekülg 14](#)).

Ankruluku funktsioon kasutab GPS-i asukoha alalhoidmiseks veomootori abil.

Vajuta .

MÄRKUS. ankruluku hoitava positsiooni kohandamiseks vajuta noolenupule kaugjuhtimispuldil või kasuta viipeid ([Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks, lehekülg 11](#)).

Ankruluku keelamiseks vajuta uuesti .

Kursi hoidmine

Enne, kui saad autopiloodi funktsioone kasutada, pead veomootori kalibreerima ([Veomootori kompassi kalibreerimine, lehekülg 14](#)).

Saad funktsiooni Heading Hold aktiveerida, et hoida paati kompassiga valitud kursil. Mootor võib kurssi automaatselt kohandada, et kompenseerida tuule ja hoovuste põhjustatud kõrvaletriivi.

1 Tüüri paati soovitud suunas.

2 Vajuta .

MÄRKUS. kursi kohandamiseks vajuta  ja  või kasuta viipeid ([Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks, lehekülg 11](#)).

VIHJE: selle autopiloodi režiimi kasutamisel saad samuti alal hoida soovitud kiirust kiirushoidja abil ([Kiiruse säilitamine, lehekülg 14](#)).

Heading Hold keelamiseks ja käsitsijuhtimise režiimi naasmiseks pead valima  või .

Funktsiooni Heading Hold muutmine

Vaikimisi on funktsioon Heading Hold seadistatud režiimile Go To, mis võib kurssi vaikimisi kohandada, et kompenseerida triivimist ja hoida paati õigel kursil. Kui soovid, võid konfigurida funktsiooni Heading Hold kasutama režiimi Vessel Align, mis eirab triivimist ja hoida lihtsalt paadi vööri õigel kursil.

1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Vali **Vessel Align**.

Võid valida Go To, et naasta funktsiooni Heading Hold vaiketalitlusele.

Navigeerimine

Enne, kui saad autopiloodi funktsioone kasutada, pead veomootori kalibreerima ([Veomootori kompassi kalibreerimine, lehekülg 14](#)).

Veomootor kasutab GPS-i, et tüürida alus vahepunkti asukohta või jälgida teekonda või rada.

1 Tee kaugjuhtimispuldil valik.

- Alusta navigeerimist salvestatud vahepunkti ([Vahepunkti navigeerimine, lehekülg 17](#)).
- Alusta navigeerimist mööda salvestatud teekonda ([Teekonna navigeerimine, lehekülg 18](#)).
- Alusta aktiivse raja taasläbimist ([Aktiivse raja algusesse navigeerimine, lehekülg 19](#)).
- Alusta navigeerimist mööda salvestatud rada ([Salvestatud rajal navigeerimine, lehekülg 19](#)).

MÄRKUS. kui navigeerimist alustatakse ühendatud kaardiplosterist, saad veomootorit kasutada ka autojuhiste radade jälgimiseks. Lisateabe saamiseks tutvu kaardiplosteri kasutusjuhendiga.

Kaugjuhtimispuldi ekraanil on kuvatud Navigating ja veomootor tüürib alust automaatselt sihtkohta.

2 Muutke vajadusel kiirust.

VIHJE: selle autopiloodi režiimi kasutamisel saad samuti alal hoida soovitud kiirust kiirushoidja abil ([Kiiruse säilitamine, lehekülg 14](#)).

Navigeerimise peatamine ja jätkamine

1 Vali navigeerimise ajal kaugjuhtimispuldil valik:

- Samas suunas ja samal kiirusel sõidu jätkamisel navigeerimise peatamiseks vali  > **Standby**.
- Navigeerimise peatamiseks ja ankruluku määramiseks vali .

Navigeerimine peatatakse ja veomootor naaseb käsitsirežiimi või säilitab ankrulukuga sinu asukohta.

2 Navigeerimise jätkamiseks vali  > **Follow Route** või vajuta .

3 Vajadusel käivita propeller.

Navigatsiooni lõpetamine

Vali  > **Stop Nav**.

Navigeerimine peatub ja veomootor naaseb käsirežiimile.

Tagasikäik

MÄRKUS. tagasikäigu funktsiooni võimaldamiseks võib vajalik olla veomootori tarkvara uuendamine ([Tarkvarauuendused, lehekülg 22](#)).

Manuaalrežiimis saab propellerit käitada ka tagasikäigu režiimis. Propelleri käitamine lühiajaliselt tagasikäigurežiimis võib teatud oludes abiks olla, näiteks kitsastes kohtades tagurdamisel, kui paadi liikumist on vaja aeglustada.

Kuna propeller ja veomootor on mõeldud peamiselt edasikäigurežiimis kasutamiseks, ei ole need tagasikäigu kasutamisel nii tõhusad, mootor teeb propelleri kõrgematel pööretel rohkem müra ja põhjustab veealust turbulentsi.

TEATIS

Kasuta tagasikäiku vähe, et minimeerida kavitatsiooniefekti ja propelleri ning propellerajamiga mootori liigset kulumist.

Edasi- ja tagasikäigu ümberlülitamine

1 Vajuta kaks korda .

Ikoon  kaugjuhtimispuldi ekraanil muutub punaseks, kui propeller tagasikäigule lülitatakse. Kui mootor oli autopiloodi režiimil, järgneb automaatne ümberlülitus käsitsirežiimile. Kui propeller töötab, seiskub see automaatselt.

2 Vajuta uuesti  propelleri käivitamiseks.

MÄRKUS. edasi- ja tagasikäigu ümberlülitamisel lülitub propelleri kiirus automaatselt kiirusele, mida viimati selles käigurežiimis kasutasid.

Vahepunktid

Vahepunkte kasutatakse asukohtade märkimiseks, et saaksid sinna hiljem naasta. Veomootoris saab talletada kuni 5000 vahepunkti.

Kui veomootor on kaardiplotteriga ühendatud, sünkroonitakse veomootoris ja kaardiplotterisse talletatud vahepunktid automaatselt.

MÄRKUS. süsteemid on sünkroonitud, mistõttu toimub veomootori kaugjuhtimispuldi abil vahepunktide kustutamise, vaikesätete taastamise või kasutajaandmete kustutamise korral vahepunktide kustutamine ka kaardiplotteris. Sarnaselt sellele toimub kaardiplotterist vahepunkti kustutamisega selle automaatne kustutamine ka veomootoris.

Vahepunkti loomine

Saad oma praeguse asukoha vahepunktina salvestada.

1 Vajaduse sõida kohta, mida tahad vahepunktina salvestada.

2 Vajuta kaugjuhtimispuldil nuppu .

Vahepunkti navigeerimine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Navigate To**.
- 4 Lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine*, lehekülg 10).
Veomootor sõidab vahepunkti asukohta (*Navigeerimine*, lehekülg 15).

Vahepunkti üksikasjade vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Review**.

Vahepunkti nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Edit**.
- 4 Sisesta vahepunktile uus nimi.

Vahepunkti kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Delete**.

Teekonnad

Teekond on asukohtade jada, mis viib su lõpliku sihtkohani.

Kui ühendad veomootori kaardiplotteriga, sünkroonitakse kaardiplotterisse salvestatud teekonnad veomootoris salvestatud teekondadega. Ühes seadmes teekondade lisamine, kustutamine või muutmine muudab automaatselt ka teise seadme teekondi. Teekondi saad luua ainult kaardiplotteris.

Saad salvestada kuni 100 teekonda.

Teekonna navigeerimine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Navigate To**.

- 4 Tee valik:

- Et hakata navigeerima teekonna loomisel kasutatud alguspunktist, vali **Forward**.
- Et hakata navigeerima teekonna loomisel kasutatud lõpp-punktist, vali **Backward**.
- Et hakata navigeerima oma praegusest asukohast teekonna algusesse, seejärel navigeerida mööda teekonda, vali **From Start**.

- 5 Lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10*).

Veomootor sõidab mööda teekonda valitud suunas (*Navigeerimine, lehekülg 15*).

Teekonna lõpule lähenedes lülitub veomootor ankruluku režiimile ja hoiab asukohta teekonna lõpus. Seda saad sätetes muuta (*Veomootori seaded, lehekülg 20*).

Teekonna andmete vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Review**.

Teekonna nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Edit**.

- 4 Sisesta teekonna uus nimi.

Teekonna kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Delete**.

Rajad

Rada on paadi liikumistee salvestus. Jäädvustatavad rada nimetatakse aktiivseks rajaks ning selle saab salvestada. Saad salvestada kuni 50 rada.

Kui ühendad veomootori kaardiplotteriga, sünkroonitakse kaardiplotterisse salvestatud aktiivne rada ja salvestatud rajad veomootoris salvestatud aktiivse ja salvestatud radadega. Ühes seadmes aktiivse ja salvestatud radade lisamine, kustutamine või muutmine muudab automaatselt ka teise seadme aktiivset ja salvestatud radasid.

Aktiivse raja salvestamine

Salvestatavat rada nimetatakse aktiivseks rajaks. Võid aktiivse raja salvestada ja hiljem sellel navigeerida. Veomootorile saad salvestada kuni 50 rada.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktiivne rada salvestatakse, selle nimeks on kehtiv kuupäev.
- 2 Muuda salvestatud raja nimi (valikuline).

Aktiivse raja kustutamine

Vali  > **Tracks** > **Clear Active Track**.
Radade mälu kustutatakse ja aktiivse raja salvestamine jätkub.

Aktiivse raja algusesse navigeerimine

Salvestatavat rada nimetatakse aktiivseks rajaks. Saad praegusest asukohast navigeerida tagasi liigutud aktiivse raja algusesse.

- 1 Vali  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Lülita propeller sisse (*[Propelleri sisse- ja väljalülitamine](#), lehekülg 10*).
Veomootor navigeerib tagasi liigutud aktiivse raja algusesse (*[Navigeerimine](#), lehekülg 15*).

Salvestatud rajal navigeerimine

- 1 Vali  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Navigate To**.
- 4 Tee valik:
 - Salvestatud rajal algusest lõppu navigeerimiseks vali **Forward**.
 - Salvestatud rajal lõpust algusesse navigeerimiseks vali **Backward**.
- 5 Lülita propeller sisse (*[Propelleri sisse- ja väljalülitamine](#), lehekülg 10*).
Veomootor juhib paati salvestatud rajal ja valitud suunas (*[Navigeerimine](#), lehekülg 15*).

Salvestatud raja andmete vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Review**.

Salvestatud raja nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Edit**.
- 4 Sisesta salvestatud rajale uus nimi.

Salvestatud raja kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Delete**.

Seaded

Veomootori seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrab juhtmeta võrgu eelistused veomootorile (*Juhtmeta võrgu seaded*, lehekülg 20).

Calibrate: kalibreerib veomootori kompassi (*Veomootori kompassi kalibreerimine*, lehekülg 14) ja määrab veomootori vöörinihke (*Paadinina nihe*, lehekülg 6).

Units: määrab mõõtühikud.

Battery Management: määratleb veomootori akuga seotud seaded (*Akuhalduse seaded*, lehekülg 20).

Beeper: keelab või lubab autopiloodi helisignaale.

Prop Stow Side: seadistab veomootori propelleri liikumissuuna veomootori hoiuasendi valimisel. See on kasulik, kui hoiuasendis propelleri lähedal on teisi esemeid. See võib olla vajalik ka veomootorile LiveScope™ anduri paigaldamisel.

Auto Power On: lülitab veomootori sisse, kui süsteem pingestatakse.

Heading Hold: määrab suunahoju funktsiooni käitumise (*Funktsiooni Heading Hold muutmine*, lehekülg 15).

Nav. Arrival: määrab veomootori käitumise teekonna lõppu jõudmisel. Säte Anchor Lock võimaldab veomootoril asukohta hoida, kasutades selleks teekonna lõppu jõudes ankruluku funktsiooni. Sättega Manual lülitub propeller välja, kui paat jõuab teekonna lõppu.

ETTEVAATUST

Kui kasutad sätet Manual valikuga Nav. Arrival, pead olema valmis paadi juhtimise üle võtma.

Anchor Gain: määrab autopiloodi reaktsiooni taseme ankruluku režiimis (*Autopiloodi reaktsiooni seadistamine*, lehekülg 14).

Navigation Gain: määrab autopiloodi reaktsiooni taseme teistes autopiloodi režiimides (*Autopiloodi reaktsiooni seadistamine*, lehekülg 14).

Clear User Data: kustutab kõik salvestatud vahepunktid, teekonnad, rajad ja aktiivse raja.

MÄRKUS. kui oled ühendanud kaardiplotteri, kustutab see valik kasutajaandmed nii veomootorist kui ühendatud kaardiplotterist.

Restore Defaults: taastab veomootori seadete tehaseväärtused.

MÄRKUS. vaikesätete kustutamisega ei kaasne kasutajaandmete kustutamist veomootoris või ühendatud kaardiplotteris.

Clear Diagnostics: kustutab süsteemi loodud andmed, mis on salvestatud veomootorisse tõrkeotsingu eesmärgil.

Juhtmeta võrgu seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

MÄRKUS. ekraani ülaseras kuvatakse aktiivne Wi-Fi® režiim.

Mode: seab Wi-Fi režiimi. Saad Wi-Fi tehnoloogia välja lülitada, ühineda kaardiplotteri võrguga või luua traadita pääsupunkti, et kasutada ActiveCaptain rakendust (*Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain*, lehekülg 21).

Setup > Name: määrab traadita pääsupunkti nime veomootoril (ainult ActiveCaptain režiimis).

Setup > Password: määrab traadita pääsupunkti parooli veomootoril (ainult ActiveCaptain režiimis).

Akuhalduse seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: lülitab veomootori aku indikaatori kujunduse ümber ikooni ja numbrilise pingenäidu vahel.

Battery Setup: määrab veomootoriga ühendatud aku tüübi, mis on abiks osutatava aku laetusastme arvutamisel.

Kaugjuhtimispuldi seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: reguleerib taustvalgustuse seadeid. (*Taustvalgustuse seaded*, lehekülg 21)

Beeper: seadistab helisignaali klahvivajutuste ja häirete jaoks.

Auto Power Off: seadistab aja, mille jooksul kaugjuhtimispult automaatselt välja lülitub.

Calibrate: kalibreerib puldi žestjuhtimise funktsioonide jaoks (*Kaugjuhtimispuldi kalibreerimine*, lehekülg 12).

Pairing: seob puldi veomootoriga (*Kaugjuhtimispuldi sidumine*, lehekülg 12).

Language: võimaldab määrata ekraanikeele.

Restore Defaults: taastab puldi tehaseseaded. See taastab kaugjuhtimispuldi vaikeseaded, kuid ei eemalda salvestatud kasutajaandmeid.

Taustvalgustuse seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: lülitab taustvalguse nupu vajutamisel sisse.

Alarms: lülitab taustvalguse sisse, kui kostab kaugjuhtimispuldi alarm.

Timeout: seadistab taustvalgustuse väljalülitumise aja.

Brightness: seadistab taustvalgustuse heledustaseme.

Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain

Mobiilseadme saab veomootoriga ühendada rakenduse ActiveCaptain abil. Rakendus pakub kiire ja lihtsa viisi, kuidas veomootoriga suhelda ja seadme tarkvara uuendada.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Sisesta võrgu nimi ja parool.
- 3 Installeeri rakendust ActiveCaptain mobiilseadme rakenduste poest ja ava see.
- 4 Vii mobiilseade veomootori lähedale.
- 5 Ava mobiilseadmes Wi-Fi ühenduste lehekülg ja loo ühendus veomootoriga, kasutades eelmises etapis sisestatud nime ja parooli.

Kaardiplotteri ühendamine

Enne veomootori ühendamist peab sinu ühilduvas Garmin kaardiplotteris olema uusim tarkvaraversioon.

MÄRKUS. ettevõtte Garmin ühilduvate seadmete loend on esitatud veebisaidil garmin.com/force_kraken/compatible, mis aitab veenduda, et kaardiplotter toetab veomootorit.

Saad veomootori juhtmevabalt paadist ühilduva Garmin kaardiplotteriga ühendada. Pärast ühilduva kaardiplotteri ühendamist saad veomootorit kaardiplotteri kaudu juhtida.

- 1 Lülita sisse kaardiplotter ja veomootor.
- 2 Veendu, et kaardiplotter kasutab juhtmevaba võrku.
MÄRKUS. kui oled paigaldanud mitu kaardiplotterit, on neist juhtmevaba võrgu host ainult üks. Lisateavet leiad kaardiplotteri kasutusjuhendist.
- 3 Vali kaardiplotteris **Seaded** > **Side** > **Juhtmeta seadmed** > **Garmin-veomootor** > **Algas**.
- 4 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda ikooni .
Veomootori LED-märgutuli  põleb kaardiplotteriga ühenduse otsimise ajal siniselt ja muutub eduka ühendamise järel roheliseks.
Kui ühenduse loomine õnnestub, kuvatakse kaardiplotteris kinnitusteade.
- 5 Kui kaardiplotter ja veomootor on edukalt ühendatud, aktiveeri kaardiplotteris veomootori riba.
Täielikud kasutusjuhised leiad oma kaardiplotteri kasutusjuhendi uusimast versioonist.

Garmin kellaga ühenduse loomine

Saad ühendada veomootori juhtmevabalt ühilduva Garmin kellaga ja juhtida veomootorit kellas oleva rakendusega Trolling Motor.

MÄRKUS. ettevõtte Garmin ühilduvate seadmete loend on esitatud veebisaidil garmin.com/force_kraken/compatible, mis aitab veenduda, et sinu käekell toetab veomootori kasutamist.

Kui ühendad veomootori oma kellaga esimest korda, tuleb kell ja mootor omavahel siduda. Kui need on seotud, loob kell mootoriga automaatselt ühenduse, kui mootor käivitatakse ja see on levialas.

- 1 Veendu, et veomootor oleks sisse lülitatud ja kaugjuhtimispult oleks sellega ühendatud.
 - 2 Too ühilduv Garmin kell veomootorist kuni 3 m kaugusele.
 - 3 Hoia kellal all nuppu **MENU**.
 - 4 Vali **Andurid ja tarvikud > Lisa uus > Trolling Motor**.
 - 5 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda ikooni .
Ikoon  veomootori kuvapaneelil on ühenduse otsimise ajal püsivalt sinine ja eduka ühendamise järel püsivalt roheline.
 - 6 Kinnita kellal ja ühendatud kaugjuhtimispuldil kuvatav sidumiskood.
- Veomootori juhtseadmete avamiseks vajuta START ja vali tegevuste loendis ja rakendustes Trolling Motor.

Tarkvarauuendused

Võid minna aadressile garmin.com/support/software/marine.html, et leida teavet viimaste tarkvarauuenduste kohta sinu Garmin mereseadmetele.

Tarkvara uuendamine rakendusega ActiveCaptain

Võid minna aadressile garmin.com/videos/trolling_motor_update/ ja vaadata videot, et saada abi seoses tarkvara uuendustoiminguga.

TEATIS

Tarkvarauuendused võivad vajada mahukate failide allalaadimiseks rakendust. Rakenduvad tavalised Interneti-teenusepakkuja andmesidelepinguga määratud tasud. Andmekasutuspiirangute ja tasude teadasaamiseks pöördu oma Interneti-teenusepakkuja poole.

Installimisele kulub mitu minutit.

MÄRKUS. veomootori värskendamiseks pead ühendama oma mobiilse seadme veomootoril olemasse vastavasse Wi-Fi võrku, milleks kasuta rakendust ActiveCaptain.

- 1 Vajadusel seadista veomootor rakendusega ActiveCaptain kasutamiseks (*Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain, lehekülg 21*).
- 2 Ühendage mobiilne seade veomootoril määratud Wi-Fi võrku.
Veomootori Wi-Fi võrku ühendamine annab rakendusele vajaliku teabe vastavate uuendusfailide allalaadimiseks.
- 3 Ava rakendus ActiveCaptain.
- 4 Ühendage mobiilne seade veomootoril määratud Wi-Fi võrgust lahti.
- 5 Loo mobiilseadmes internetiühendus.
- 6 Tee rakenduses ActiveCaptain valik **Minu merendusseadmed > Laadi alla**.

MÄRKUS. värskenduse allalaadimise võimalus kuvatakse ainult siis, kui sinu seadmele on saadaval tarkvaravärskendus.

Rakendus ActiveCaptain laadib uuenduse mobiilseadmesse.

- 7 Ühendage mobiilne seade tagasi veomootoril määratud Wi-Fi võrku.

Uuendus edastatakse veomootoris. Sellele võib kuluda kuni 30 minutit. Veomootori ekraanil hakkavad pöörete näidud vilkuma, mis märgib, et tarkvara uuendatakse.

MÄRKUS. kui andmete edastamine on lõpetatud, aga veomootori ekraanipaneeli tuled ei hakka vilkuma, lülita veomootor välja ja uuesti sisse, et uuendus rakendata.

- 8 Veendu, et kaugjuhtimisseade on sisse lülitatud ja ühendatud.

Kui veomootori tarkvara uuendamine on lõpetatud ja kaugjuhtimisseadme uuendus on saadaval, hakkavad pöörete näidud vilkuma ja kaugjuhtimisseadmes käivitub ajaloendus. Ajaloenduse lõpus kuvab kaugjuhtimisseade  ja lõpetab uuendamise. Sellele võib kuluda kuni 5 minutit.

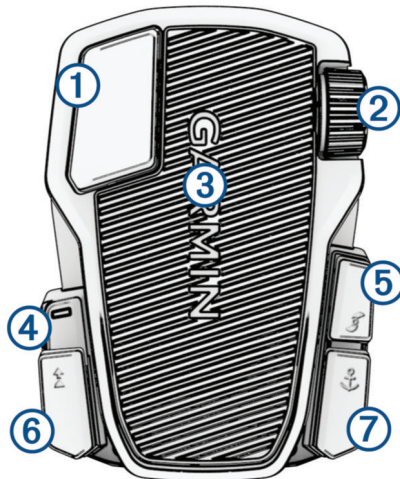
- 9 Veendu, et pedaal on sisse lülitatud ja ühendatud.

Kui veomootori tarkvara uuendamine on lõpetatud ja saadaval on pedaali uuendus, süttib pedaali näidik lillalt ja põleb, kuni uuendamine lõpetatakse. Kui näidik kustub, on uuendamine lõpetatud.

Pedaal

Veomootorit saab juhtida pedaaliga (müügil eraldi).

MÄRKUS. tagasikäigu funktsiooni võimaldamiseks võib vajalik olla veomootori tarkvara uuendamine ([Tarkvarauuendused](#), lehekülg 22).

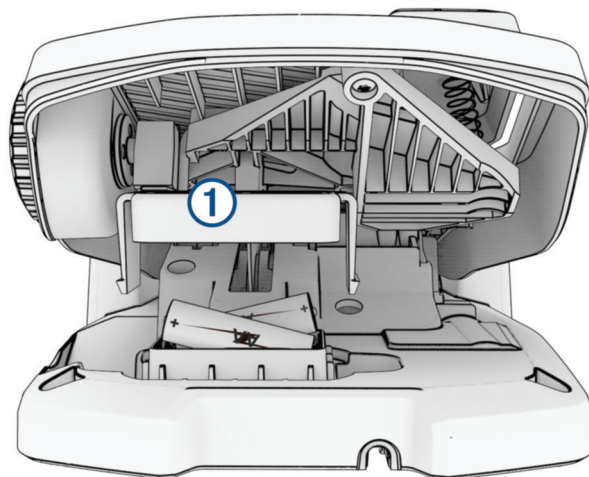


	Hetkeline propelleri juhtimine	Hoia all, et propellerit ettenähtud kiirusel kasutada. Vabasta propelleri välja lülitamiseks.
	Kiiruse ratas	Propelleri kiiruse või kiirushoidiku väärtuse suurendamiseks keera ratast endast eemale. Propelleri kiiruse või kiirushoidiku väärtuse vähendamiseks keera ratast enda poole. MÄRKUS. kui ankrulukk on kasutusel, kiiruse ratast kasutada ei saa.
	Tüürimispedaal	Mootori päripäeva suunamiseks vajuta pedaali varvastega. Mootori vastupäeva suunamiseks vajuta pedaali kannaga. MÄRKUS. kui ankrulukk või kursihoidja on sisse lülitatud või järgid marsruuti, kalluta pedaali või vajuta nuppu, et jätkata käsitsi juhtimisega eelnevalt määratud propelleri kiirusega.
	Oleku LED-signaallamp	Kuvab pedaali oleku (<i>Olekunäidik, lehekülg 25</i>).
	Pidev propelleri juhtimine	Vajuta propelleri sisse- või väljalülitamiseks (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 10</i>). Vajuta kaks korda, et autopiloot (kui see on aktiivne) välja lülitada, propeller seisata ja edasi- ning tagasikäigu vahel ümberlülituda (<i>Tagasikäik, lehekülg 16</i>).
	Kursihoid	Vajuta üks kord valitud kursi määramiseks ja hoidmiseks (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 15</i>). Vajuta uuesti kursihoiu väljalülitamiseks, propelleri seiskamiseks ja käsitsi juhtimise taastamiseks. Vajuta kaks korda, et autopiloot (kui see on aktiivne) välja lülitada, propeller seisata ja edasi- ning tagasikäigu vahel ümberlülituda (<i>Tagasikäik, lehekülg 16</i>). VIHJE: seda nuppu saab deaktiveerida, vajutades sellele kuus korda. Nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta sellele kuus korda.
	Ankrulukk	Vajuta ankruluku sisselülitamiseks. Ankrulukk kasutab asukoha hoidmiseks veomootorit (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 15</i>). Vajuta uuesti ankruluku väljalülitamiseks ja eelmise tüürimisrežiimi taastamiseks. VIHJE: seda nuppu saab deaktiveerida, vajutades sellele kuus korda. Nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta sellele kuus korda.

Patareide paigaldamine

Pedaal töötab kahe AA leelis-, NiMH või liitiumpatarei abil (pole komplektis). Parimad tulemused saavutad liitiumpatareidega.

- 1 Tõsta pedaali esiosa nii üles kui võimalik.
- 2 Pikista patareikaane ① mõlemat külge ja tõmba see eemaldamiseks üles.



- 3 Pane sisse kaks AA patareid, jälgides polaarsust.
- 4 Pane patareikaas patareide peale ja lükka seda alla, kuni mõlemad küljed kohale klõpsatavad.

Pedaali sidumine

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda  .
Ühenduse otsimisel süttib  veomootori ekraanipaneelil siniselt.
- 3 Aseta pedaal veomootori ekraanipaneelist kuni 1 m (3 ft.) kaugusele.
- 4 Ühenda pedaal toitekaabli abil vooluvõrguga või sisesta akud.
- 5 30 sekundi jooksul pärast pedaali aktiveerimist hoia  all, kuni pedaali LED süttib siniselt.
- 6 Vabasta .

Pedaali LED põleb siniselt ühenduse otsimise ajal, kui sidumine veomootoriga õnnestus, lülitub see välja.
Kui ühenduse loomine õnnestus, süttib  veomootori ekraanipaneelil roheliselt.

Olekunäidik

Pedaalil olev LED näitab pedaali olekut.

Põleb roheliselt	Pedaal annab jõudu.
Süttib ja vilgub siniselt	Pedaal ühendub. LED kustub, kui ühendub veomootoriga või kui ühendumisprotsess aegub ilma ühendamata.
Vilgub nupu vajutamisel roheliselt	Pedaal on ühendatud veomootoriga ja saadab käsu nupule vajutamiseks.
Vilgub nupu vajutamisel punaselt	Pedaal pole veomootoriga ühendatud.
Väljas	LED kustub, kui pedaal on ühendatud veomootoriga ega saada käske. See pikendab aku tööiga.

Pedaali autopiloodi nuppude blokeerimine

Enne pedaali autopiloodi nuppude blokeerimist või taasaktiveerimist pead veenduma, et pedaal saab voolu. Nende tahtmatu rakendamise vältimiseks saad pedaali kursi hoidmise nupu (⬆️) ja ankruluku nupu (⚓) eraldi blokeerida.

Nupu blokeerimiseks vajuta seda kiirelt kuus korda.

Oleku LED-signaallamp süttib üheks sekundiks punaselt, mis märgib, et nupu kasutamine on blokeeritud.

VIHJE: nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta seda kiiresti kuus korda. Oleku LED-signaallamp süttib üheks sekundiks roheliselt, mis märgib, et nupu saab kasutada.

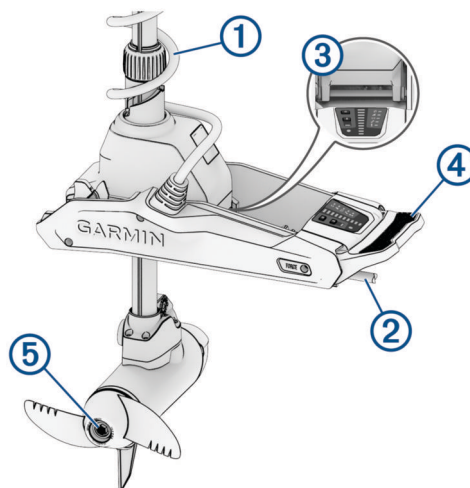
Hooldustööd ja -kavad

TEATIS

Kui oled mootorit kasutanud soolases vees, siis loputa kogu mootorit puhta veega ja kanna pehme lapi abil sellele veepõhist silikoonõli. Välti völikorgile suunatud veejugasid, et vesi sisse ei pääseks ja toodet ei kahjustaks.

Garantii säilitamiseks tee mootorit hooajaks ettevalmistamisel kõik vajalikud hooldustoimingud. Kui transpordid mootorit kuivades ja tolmustes oludes, nt kruusateel või lahtise pinnasega teel, korda neid toiminguid hooaja vältel vastavalt vajadusele.

Teenindusjuhised ja teavet varuosade kohta leiad *teenuste juhendist* aadressil garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor.

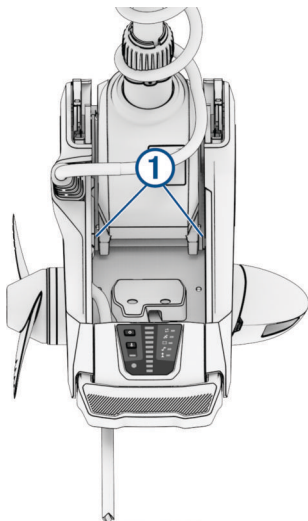


- Kontrolli spiraalkaablilt ① kulumise suhtes ja vaheta see vajaduse korral välja.
- Kontrolli üle ja puhasta toitekaablid ②.
- Määri liigendit ③ meresõidukimäärdeg (*Hinge määrimine, lehekülg 27*).
- Puhasta ja määri hoiu- ja tööasendi riivi pedaal ④ (*Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine, lehekülg 28*) ja latt.
- Puhasta või vaheta välja propellerajamiga mootori anoodid ⑤ (*Anoodide hooldamine, lehekülg 29*).
- Eemalda propellerilt takerdunud õngenöör ja muud takistused.

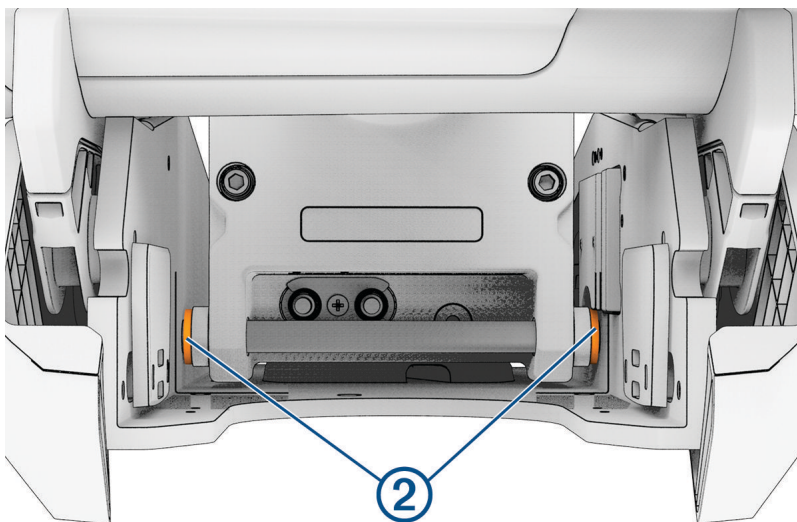
Hinge määrimine

Hinge abil saab mootor liikuda sujuvalt hoiustatud asendist tööasendisse ja uuesti tagasi. Määri hinge vastavalt vajadusele.

- 1 Veendu, et mootor on tööasendis.
- 2 Määra kindlaks kahe hingepunkti ① asukoht.



- 3 Pane neis kohtades hingede liikuvate osade vahele mittekleepuvat kuivmääret ② ja lase sel vastavalt toote kasutusjuhistele kuivada.

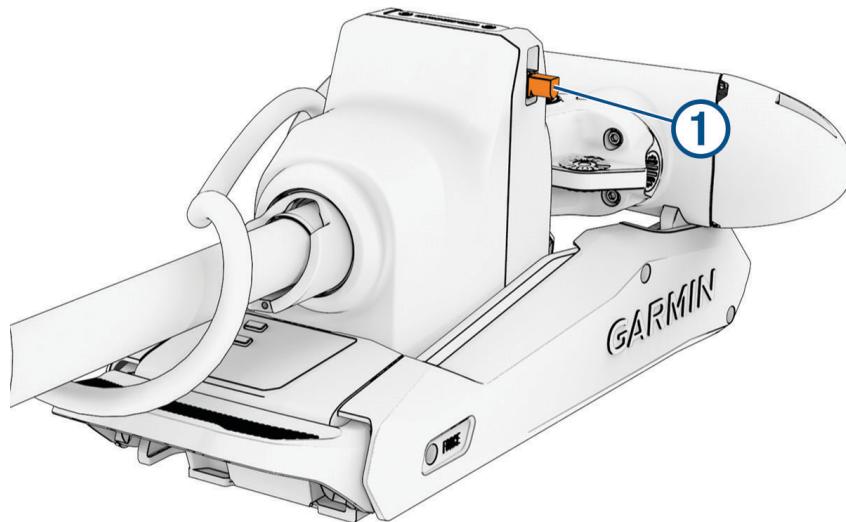


- 4 Määrdeaine laialikandmiseks liiguta mootorit mitu korda seisu- ja kasutusasendisse.
- 5 Vajadusel lisa määret ja korda eelmist sammu.

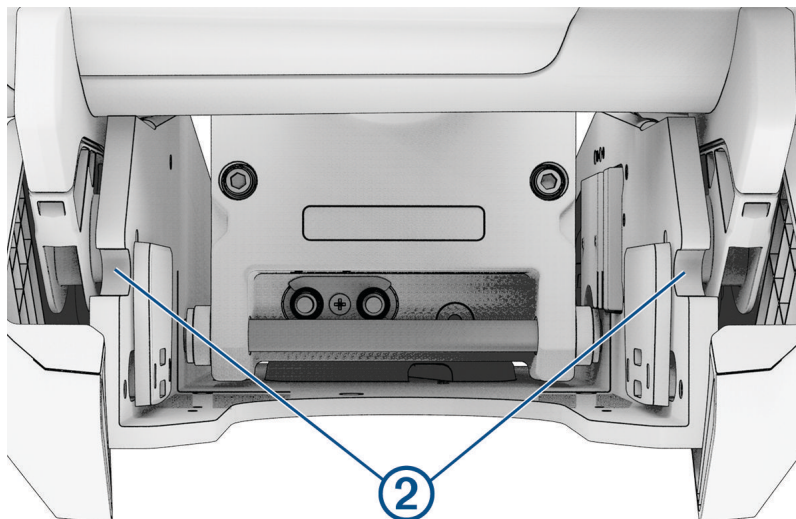
Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine

MÄRKUS. seda on parim teha siis, kui mootor on hoiuasendis.

- 1 Pane mootor hoiuasendisse, et pääseksid juurde lukustusmehhanismidele ①.



- 2 Puhasta lukustusmehhanismi kanalid mustusest.
- 3 Kanna lukustusmehhanismile ja kanalitele sünteetilist või merendusklassi üldmääret.
- 4 Liiguta riivi mitu korda käsitsi, et mehhanism kanalitesse ja sealt välja liigutada ning määrdeaine laiali määrida.
- 5 Vajadusel lisa määret ja korda eelmist sammu.
- 6 Puhasta riivmehhanismilt ② prügi, mustus ja saaste.



- 7 Kanna riivmehhanismile ning aluse ees olevatele kaldpindadele ning avadele sünteetilist või merendusklassi üldmääret, et lukustusmehhanism libiseks sujuvalt mehhanismi sisse.

Anoodide hooldamine

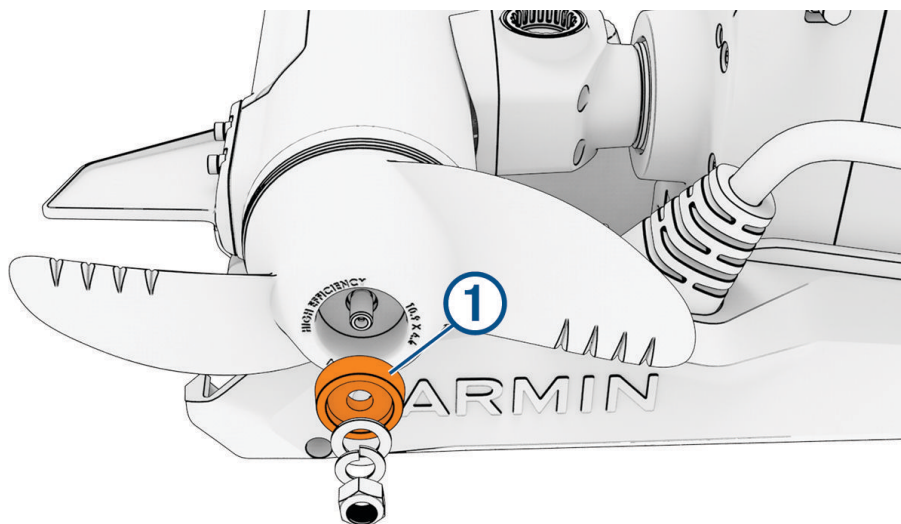
⚠ HOIATUS

Tõsiste kehavigastuste või surma ärahoidmiseks lahuta alati mootor ja aku enne, kui alustad propelleri, propellerajamiga mootori, elektriühenduste või elektroonikaseadmete ümbriste käsitlemist või nendega töötamist.

Ühekordselt kasutatavad anoodid kaitsevad mootori komponente korrosiooni eest. Need tuleb iga hooaja alguses üle vaadata ja puhastada ning vajadusel välja vahetada. Varuanoodi saad osta Garmin edasimüüjalt või aadressilt garmin.com.

Propelleri anoodi hooldamine

- 1 Kasuta 15 mm padrunvõtit ja keera propelleri otsas olev mutter lahti.
- 2 Eemalda propeller ja aseta mutter, lukustusseib ja lameseib kõrvale.
- 3 Eemalda anood ① ja kontrolli seda.



- 4 Tee valik:
 - Kui anood on algsuurusest poole suurune või suurem, puhasta anood traatharja või liivapaberiga.

TEATIS

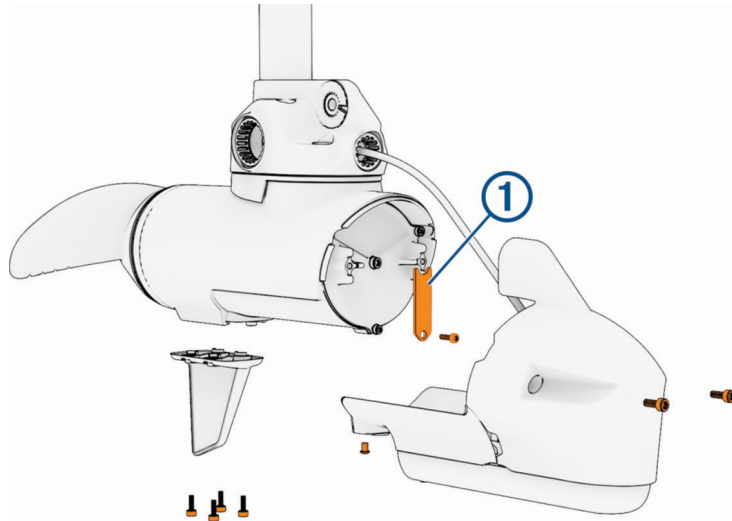
Enne anoodi traatharja või liivapaberiga puhastamist eemalda see mootori küljest. Kui puhastad anoodi siis, kui see on mootori küljes, võid mootorit kahjustada, kiirendada korrodeerumist ja lühendada mootori kasutusaega.

- Kui anoodi on alles vähem kui pool algsest suurusest, viska see minema ja osta uus anood.
- 5 Aseta puhastatud või uus anood tagasi propelleri ajamivõllile, seejärel aseta paika lameseib, lukustusseib ja mutter.
 - 6 Propelleri kinnitamiseks pinguta mutrit 15 mm padrunvõtme abil momendiga 16,27 Nm.

Ninakoonuse anoodi hooldamine

MÄRKUS. pärast 2024. aastat ehitatud veomootorite puhul kasutatakse kahte kruvi anoodi kinnitamiseks propelleriajamiga mootori korpuse külge. Juhul kui sinu asenduseks mõeldud anoodil on kaks ava, kuid sinu propelleriajamiga mootoril on ainult üks ava, saad paigaldada uue anoodi vaid ühe kruvi abil ja jätta teise kruvi kasutamata.

- 1 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda need neli kruvi, mis hoiavad kiilukanti mootori küljes.
- 2 Kasutades 3 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kruvi, mis hoiab andurit ja ninakoonust mootori küljes.
- 3 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kruvid, mis kinnitavad ninakoonuse mootori esiosa külge.
- 4 Kasutades 3 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda anood ① mootori esiosa küljest.



- 5 Kontrolli anoodi ja lõpeta tegevus.
 - Kui anood on algsuurusest poole suurune või suurem, puhasta anood traatharja või liivapaberiga.
 - Kui anoodi on alles vähem kui pool algsest suurusest, viska see minema ja osta uus anood.
- 6 Kinnita uus või puhastatud anood propelleriajamiga mootori külge, kasutades ühte või kahte kruvi.

MÄRKUS. juhul kui sinu propelleriajamiga mootoril on anoodi jaoks kaks kinnituspunkti, siis peaksid kasutama anoodi kinnitamiseks alati kahte kruvi.
- 7 Paigalda uuesti ninakoonus. Selleks kasuta kahte kruvi, et kinnitada see propelleriajamiga mootori esiosa külge.
- 8 Paigalda uuesti kruvi, mis kinnitab anduri ja ninakoonuse propelleriajamiga mootori põhja külge.
- 9 Paigalda kiilukant uuesti propelleriajamiga mootori põhja külge.

Tehnilised andmed

Veomootor

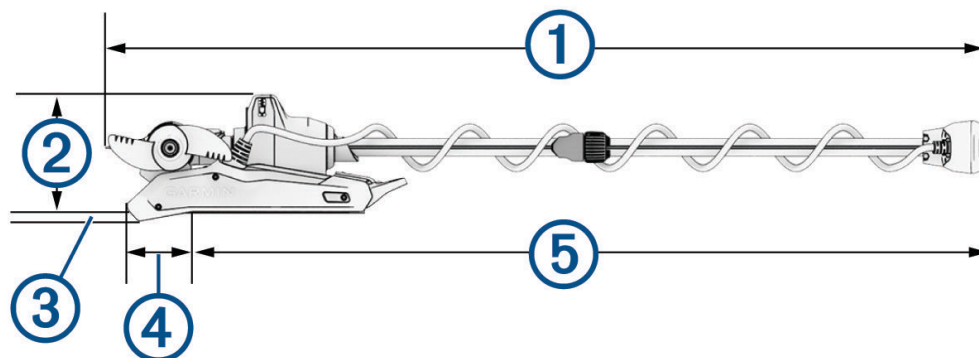
Kaal (mootor, kinnitus ja kaablid)	48-tolline valge mudel: 22,6 kg (50 naela) 48-tolline must mudel: 23,2 kg (51 naela) 63-tolline valge mudel: 24 kg (53 naela) 63-tolline must mudel: 24,5 kg (54 naela) 75-tolline valge mudel: 24,5 kg (54 naela) 75-tolline must mudel: 25,4 kg (56 naela) 90-tolline valge mudel: 25 kg (55 naela) 90-tolline must mudel: 25 kg (55 naela) 110-tolline valge mudel: 26,2 kg (58 naela) 110-tolline must mudel: 26,2 kg (58 naela)
Kaal (stabilisaator)	0,66 kg (1,45 naela)
Töötemperatuur	-5° kuni 40°C (23° kuni 104°F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Materjal	Hoidik ja mootori korpus: alumiinium Võlli kork, ekraanipaneel ja külgs paneelid: plastist Mootori võll: klaaskiud
Veekindluse tase	Võlli kork: IEC 60529 IPX5 ³ Tüüri mootori korpus: IEC 60529 IPX7 ⁴ Ekraanipaneeli korpus: IEC 60529 IPX7 ⁴ Propelleri ajami korpus: IEC 60529 IPX8 ⁵
Kompassile ohutu vahemaa	61 cm (2 jalga)
Toitekaabli pikkus	1,2 m (4 jalga)
Sisendpinge	20 kuni 45 Vdc
Sisendvoolutugevus	60 A pidev
Kaitselüliti (ei kuulu komplekti)	42 VDC või rohkem, sobib koormusvoolule 60 A MÄRKUS. kui töötad kõrge temperatuuriga keskkonnas või jagad vooluringi teiste seadmetega, siis võid süsteemi kaitsmiseks kasutada suuremat kaitset (ei ületa 90 A). Enne asendamist veendu, et su paadi juhtmestik vastab tugevama kaitsme kasutamiseks vastavatele juhtmestandarditele.
Energiatarve 36 Vdc 60 A juures	Väljas: 72 mW Täisvõimsus: 2160 W
Raadiosagedus	2,4 GHz max 17,4 dBm juures

³ Peab vastu kavandatavale kokkupuutele veega mis tahes suunast (näiteks vihmale).

⁴ Talub kuni 30 min kuni ühe meetri sügavust vett.

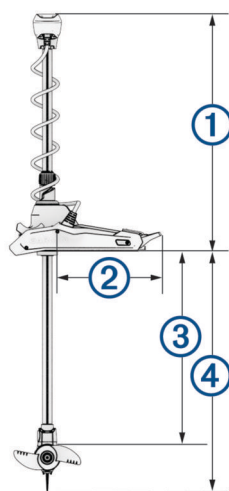
⁵ Talub pidevat vee alla uputamist kuni 3 m sügavusse.

Hoiuasendi mõõtmed

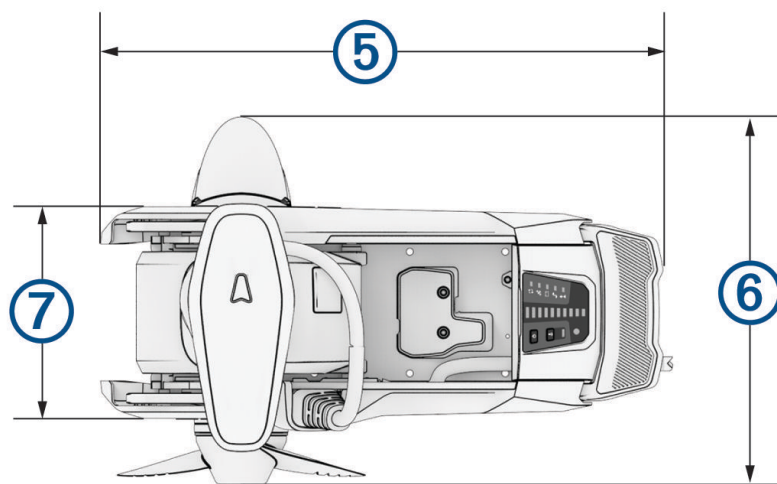


Üksus	48-tolline mudel	63-tolline mudel	75-tolline mudel	90-tolline mudel	110-tolline mudel
①	156 cm (61 ⁷ / ₁₆ tolli)	194,1 cm (76 ⁷ / ₁₆ tolli)	224,8 cm (88 ¹ / ₂ tolli)	262,68 cm (103 ³ / ₈ tolli)	313,48 cm (123 ³ / ₈ tolli)
②	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tolli)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tolli)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tolli)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tolli)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tolli)
③	1,7 cm (1 ¹¹ / ₁₆ tolli)	1,7 cm (1 ¹¹ / ₁₆ tolli)	1,7 cm (1 ¹¹ / ₁₆ tolli)	1,7 cm (1 ¹¹ / ₁₆ tolli)	1,7 cm (1 ¹¹ / ₁₆ tolli)
④	20,7 cm (8 ¹ / ₈ tolli)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ tolli)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ tolli)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ tolli)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ tolli)
⑤	130,2 cm (51 ⁵ / ₁₆ tolli)	168,3 cm (66 ¹ / ₄ tolli)	206,4 cm (81 ¹ / ₄ tolli)	236,88 cm (93 ¹ / ₄ tolli)	287,68 cm (113 ¹ / ₄ tolli)

Kasutusele võetud mõõtmed



Üksus	48-tolline mudel	63-tolline mudel	75-tolline mudel	90-tolline mudel	110-tolline mudel
①	48,6 cm (19 1/8 tolli) ⁶	48,6 cm (19 1/8 tolli) ⁶	48,6 cm (19 1/8 tolli) ⁶	48,6 cm (19 1/8 tolli) ⁶	48,6 cm (19 1/8 tolli) ⁶
②	46 cm (18 1/8 tolli)	46 cm (18 1/8 tolli)	46 cm (18 1/8 tolli)	46 cm (18 1/8 tolli)	46 cm (18 1/8 tolli)
③	87,95 cm (34 5/8 tolli)	126 cm (49 5/8 tolli)	156,5 cm (61 5/8 tolli)	194,6 cm (76 5/8 tolli)	245,4 cm (96 5/8 tolli)
④	107,32 cm (42 1/4 tolli) ⁶	145 cm (57 1/4 tolli) ⁶	175,9 cm (69 1/8 tolli) ⁶	213,7 cm (84 1/8 tolli) ⁶	264,5 cm (104 1/8 tolli) ⁶



⁶ Maksimaalsel sügavusel kasutuselevõtul.

Üksus	Kõik mudelid
⑤	61,2 cm (24 ¹ / ₈ tolli)
⑥	Koos anduriga: 42,7 cm (16 ¹³ / ₁₆ tolli) Ilma andurita: 41,2 cm (16 ¹ / ₄ tolli)
⑦	24,6 cm (9 ¹¹ / ₁₆ tolli)

Mootori tõukejõud ja voolu tarbimise teave

Nendes tabelites on kirjeldatud gaasi taseme, väljundvõimsuse ja mootori voolu tarbimise suhe. Need väärtused on omandatud standardi ISO13342 katse seadistusel, kasutades kõrgefektiivset propellerit Garmin võrdlemisi rahulikus vees, kui mootor on töösendis piisavalt sügavalt, et see ei ventileeriks, koos tolerantsiga ± 22 N (5 lbf) ja ± 5 A. Pingetasemed on mõõdetud veomootori toitekaabli klemmide juures.

Propelleri kiiruse seade	25,6 Vdc toiteallikas			38,4 Vdc toiteallikas		
	Tõuge (lbs.)	Tõuge (N)	Vool (A)	Tõuge (lbs.)	Tõuge (N)	Vool (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

Propelleri kiiruse seade	25,6 Vdc toiteallikas			38,4 Vdc toiteallikas		
	Tõuge (lbs.)	Tõuge (N)	Vool (A)	Tõuge (lbs.)	Tõuge (N)	Vool (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

MÄRKUS. propelleri negatiivsed kiiruse väärtused viitavad propelleri tagasikäigul töötamisele ([Tagasikäik, lehekülg 16](#)).

Kaugjuhtimine

Mõõtmed (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in.)
Kaal	109 g (3.8 oz.) akudeta
Materjal	Klaasnailon
Ekraani tüüp	Päikesevalguses nähtav, peegeldav pikselmälu (MIP)
Ekraani resolutsioon	R240 x 240 pikslit
Ekraani suurus (läbimõõt)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in.)
Töötetemperatuur	-15° kuni 55 °C (5° kuni 131 °F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Aku tüüp	2 AA (ei kuulu komplekti)
Aku kasutusaeg	240 h, tavakasutus
Raadiosagedus	2,4 GHz @ 10,0 dBm nominaalne
Veekindluse tase	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompassile ohutu vahemaa	15 cm (6 in.)

⁷ Talub kuni 30 min kuni ühe meetri sügavust vett.

Pedaal

Mõõtmed (P × L × K)	303 × 221 × 110 mm ($11^{15}/_{16} \times 8^{11}/_{16} \times 4^{5}/_{16}$ tolli)
Kaal	1,8 kg (4 naela)
Töötemperatuur	-15° kuni 55 °C (5° kuni 131 °F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Veekindluse tase	IEC 60529 IPX7
Materjal	Plast
Sisendpinge	10 kuni 45 Vdc
Sisendnimipinge	12/24/36 Vdc
Tüüpiline sisendvool	< 1 mA @ 12 Vdc
Max sisendvool	< 10 mA @ 12 Vdc
Kaitse (toitekaabli)	2 A kahvelkaitse
Toitekaabli pikkus	2 m (6,6 jalga)
Aku tüüp	Kaks AA-patareid (leelis-, NiMH-, või liitiumpatareid. Ei kuulu komplekti.)
Aku kasutusaeg	Vähemalt 1 aasta
Raadiosagedus	2,4 GHz @ 0,72 dBm nominaalne
Kompassile ohutu vahemaa	60 cm (2 jalga)

Võrguliidesed ja -teenused

Võimalik, et kui seadmed on ühendatud üksusega Wi-Fi, siis kasutatakse nimetatud võrguliideseid ja -teenuseid. Kõnealused liidesed ja teenused on vaikimisi lubatud, neid ei saa keelata ning need on vajaliku seadmete nõuetekohaseks toimimiseks.

- Garmin kaitstud teenused
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

MÄRKUS. kui ühendad võrguga seadme, sünkroonitakse isiklik teave uue lisatud seadmega.

