

FORCE® KRAKEN

Käyttöopas

© 2023 Garmin Ltd. tai sen tytäryhtiöt

Kaikki oikeudet pidätetään. Tekijänoikeuslakien mukaisesti tätä opasta ei saa kopioida kokonaan tai osittain ilman Garmin kirjallista lupaa. Garmin pidättää oikeuden muuttaa tai parannella tuotteitaan sekä tehdä muutoksia tämän oppaan sisältöön ilman velvollisuutta ilmoittaa muutoksista tai parannuksista muille henkilöille tai organisaatioille. Osoitteessa www.garmin.com on uusimmat päivitykset ja lisätietoja tämän tuotteen käyttämisestä.

Garmin®, Garmin logo, ActiveCaptain® ja Force® ovat Garmin Ltd:n tai sen tytäryhtiöiden rekisteröityjä tavaramerkkejä Yhdysvalloissa ja muissa maissa. Näitä tavaramerkkejä ei saa käyttää ilman Garminin nimenomaista lupaa.

Wi-Fi® on Wi-Fi Alliance Corporationin rekisteröity merkki.

Sisällysluettelo

Aloittaminen..... 1

Moottorin ottaminen käyttöön, kun se on nostettuna sivuun.....	1
Keulamoottorin syvyyden säätäminen.....	2
Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon.....	3
Käyttö.....	3
Keulamoottorin näyttöpaneeli.....	4
Tilan merkkivalo.....	6
Keulan poikkeaman määrittäminen.....	6

Kaukosäädin..... 7

Kaukosäätimen näyttö.....	9
Valikon käyttäminen.....	10
Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen.....	10
Moottorin nopeuden säätäminen.....	10
Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti.....	10
Eletoiminnot.....	10
Ohjaaminen eletoiminnoilla.....	11
Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla.....	11
Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla.....	11
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen.....	11
Hihnan liittäminen.....	12
Kaukosäätimen kalibrointi.....	12
Kaukosäätimen pariliittäminen.....	12
Lisäkaukosäätimen pariliitos.....	13

Automaattiohjaus..... 13

Keulamoottorin kompassin kalibrointi.....	14
GPS-signaalin hakeminen.....	14
Automaattiohjauksen vasteen säätäminen.....	14
Nopeuden ylläpito.....	14
Sijainnin säilyttäminen.....	15
Kulkusuunnan ylläpito.....	15
Heading Hold toiminnan muuttaminen.....	15
Navigointi.....	15

Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen.....	16
Navigoinnin lopettaminen.....	16

Peruuttaminen..... 16

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä.....	16
--	----

Reittipisteet..... 16

Reittipisteen luominen.....	16
Navigointi reittipisteeseen.....	17
Reittipistetietojen tarkasteleminen.....	17
Reittipisteen nimen muokkaaminen....	17
Reittipisteen poistaminen.....	17

Reitit..... 17

Reitin navigoiminen.....	18
Reittitietojen tarkasteleminen.....	18
Reitin nimen muokkaaminen.....	18
Reitin poistaminen.....	18

Jäljet..... 18

Aktiivisen jäljen tallentaminen.....	19
Aktiivisen jäljen tyhjentäminen.....	19
Navigointi aktiivisen jäljen alkuun.....	19
Tallennetun jäljen navigoiminen.....	19
Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen.....	19
Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen.....	19
Tallennetun jäljen poistaminen.....	20

Asetukset..... 20

Keulamoottorin asetukset.....	20
Langattoman verkon asetukset.....	20
Akunhallinnan asetukset.....	21
Kaukosäätimen asetukset.....	21
Taustavaloasetukset.....	21

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella..... 21

Yhdistäminen karttaplotteriin..... 22

Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon..... 22

Ohjelmistopäivitykset..... 22

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain
sovelluksella..... 23

Poljin..... 24

Paristojen asettaminen paikoilleen..... 26
Polkimen pariliitos..... 26
Tilan merkkivalo..... 26
Polkimen automaattiohjauspainikkeiden
poistaminen käytöstä..... 27

Huoltotarpeet ja -aikataulu..... 27

Saranan voiteleminen..... 28
Lukitusmekanismin puhdistaminen ja
rasvaaminen..... 29
Anodien huoltaminen..... 29
Potkurin anodin huoltaminen..... 30
Kärkikartion anodin huoltaminen..... 31

Tekniset tiedot..... 32

Keulamoottori..... 32
Mitat säilytysasennossa..... 33
Mitat käyttöasennossa..... 34
Moottorin työntövoima- ja
virrankulutustiedot..... 35
Kaukosäädin..... 37
poljin..... 38
Verkkoliitännät ja -palvelut..... 38

Aloittaminen

⚠ VAROITUS

Lue lisätietoja varoituksista ja muista tärkeistä seikoista laitteen mukana toimitetusta *Tärkeitä turvallisuus- ja tuotetietoja* -oppaasta.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyyneessä ja esteettömässä avovedessä.

Ole varovainen, kun käytät keulamoottoria ja vedessä on esteitä, kuten puita, kareja, laitureita, paalutuksia ja muita veneitä.

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloita.

⚠ HUOMIO

Pidä kaukosäädin aina mukana käyttäessäsi keulamoottoria. Jos keulamoottorin toimintaa tarvitsee muuttaa tai moottori tarvitsee pysäyttää milloin tahansa, voit pysäyttää potkurin painamalla kaukosäätimen tai polkimen -painiketta tai telineen -painiketta.

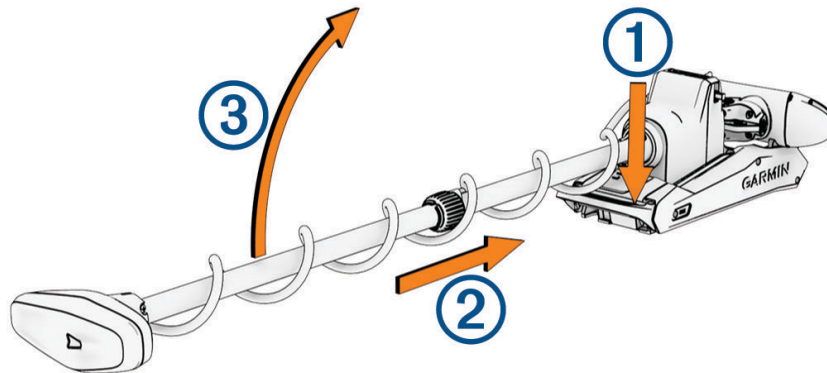
Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Moottorin ottaminen käyttöön, kun se on nostettuna sivuun

- 1 Liu'uta syvyyden säätörengasta pois päin moottorikotelosta.
- 2 Vapauta salpa  painamalla poljinta pitkään.



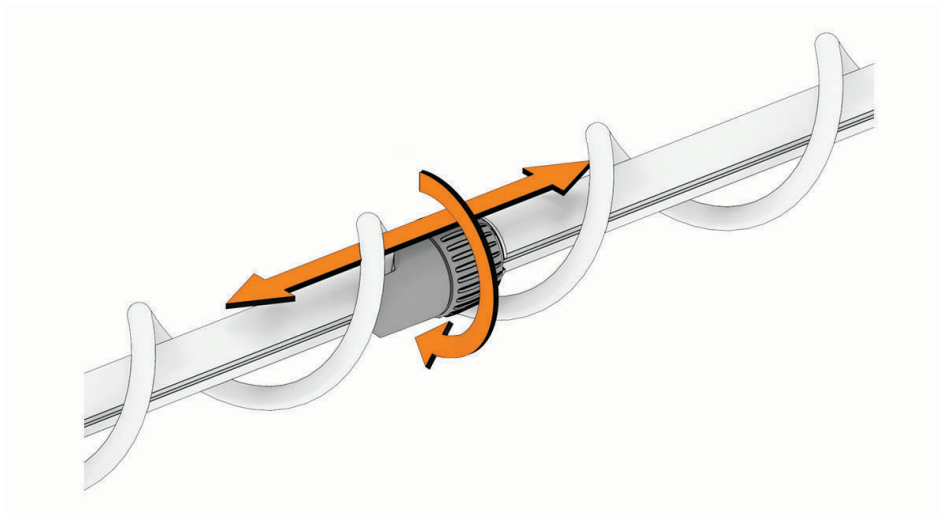
- 3 Liu'uta moottori ulos , vapauta poljin ja nosta moottori hitaasti  käyttöasentoon.
- 4 Tarvittaessa voit työntää vartta itsestäsi pois päin, jotta moottori lukittuu käyttöasentoon.

HUOMAUTUS

Syvyydensäätömekanismi on suunniteltu kohdistumaan ohjausmoottorin kanssa, ja niiden pitäisi kohdistua automaattisesti, kun moottori asetetaan käyttöasentoon. Voit välttää väärän ohjautumisen tarkistamalla ennen moottorin käyttöä, ettei mikään osa estä osien kohdistumista oikein.

Keulamoottorin syvyyden säätäminen

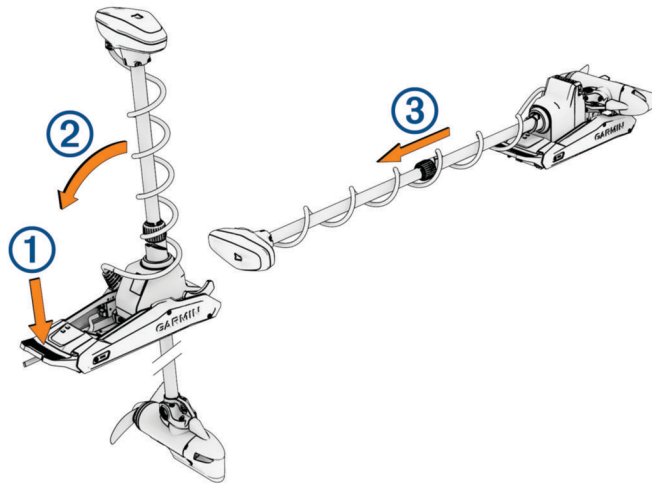
- 1 Siirrä moottori kuljetusasentoon.
- 2 Löysää moottorin varren holkkia.



- 3 Lisää tai vähennä keulamoottorin syvyyttä liu'uttamalla holkkia.
- 4 Kiristä holkki.
- 5 Tarkista syvyys asettamalla moottori käyttöasentoon.
- 6 Säädä syvyys sopivaksi toistamalla vaiheet tarvittaessa.

Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon

- 1 Vapauta salpa ① painamalla poljinta pitkään.



HUOMAUTUS: moottorin pitäisi kääntyä automaattisesti 90 astetta säilytysasentoon siirtoa varten. Potkurin säilytysasennon puolen voi määrittää asetusvalikosta.

- 2 Kallista rikiputkea taaksepäin ② ja nosta moottoria hitaasti kallistaen rikiputkea samalla vaaka-asentoon.
- 3 Liu'uta moottoria lukitusta kohti, kunnes se lukittuu säilytysasentoon ③.

VAROITUS

Työnnä moottoria ja vedä sitä sitten taaksepäin rikiputken suuntaisesti, jotta se lukittuu kunnolla paikalleen. Jos moottoria ei ole lukittu kunnolla säilytysasentoon, se saattaa päästä vahingossa käyttöasentoon kovassa aallokossa tai hinauksen aikana, mikä saattaa aiheuttaa omaisuusvahinkoja tai vakavia vammoja.

Syvyyden säätörengas on siirrettävä mahdollisimman lähelle moottorin alaosa. Jos niin ei tehdä, keulamoottori saattaa siirtyä odottamatta käyttöasentoon ja aiheuttaa mahdollisia omaisuusvahinkoja tai vakavia vammoja.

- 4 Jos vakain on asennettu, kiinnitä rikiputki siihen.

Käyttö

Kaikkia keulamoottorin ominaisuuksia voi hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin, sivu 7*).

Tiettyjä Force Kraken keulamoottorin ominaisuuksia voi ohjata kaukosäätimen lisäksi seuraavilla laitteilla:

- polkimella (*Poljin, sivu 24*) (lisävaruste).
- mobiililaitteen ActiveCaptain® sovelluksella (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 21*).
- yhteensopivalla Garmin® karttaplotterilla (*Yhdistäminen karttaplotteriin, sivu 22*).
- yhteensopivalla Garmin kellolla (*Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon, sivu 22*).

Lisätietoja keulamoottorin ohjaamisesta kellolla tai karttaplotterilla on kyseisen laitteen käyttöoppaassa.

Keulamoottorin näyttöpaneeli

HUOMIO

Pidä suuret metalliesineet, kuten työkalupakki, kaukana näyttöpaneelistä moottorin käydessä. Suurikokoiset metalliesineet saattavat häiritä magneettisen kompassin toimintaa, mikä heikentää sisäisen automaattiohjauksen suorituskykyä ja saattaa aiheuttaa vammoja tai omaisuusvahinkoja.

Keulamoottorin telineessä olevassa näyttöpaneelissa näet tärkeitä tietoja yhdellä silmäyksellä.

HUOMAUTUS: näyttöpaneelin taustavalo reagoi ympäristön valoisuuteen ja himmenee automaattisesti yöksi.



 Nopeus	Vihreä: kulkunopeus eteenpäin. Punainen: peruutusnopeus. Palkkien määrä ilmaisee potkurin tai vakionopeussäätimen nopeuden (<i>Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 10</i>). HUOMAUTUS: peruutusominaisuuden käyttöönotto saattaa edellyttää keulamoottorin ohjelmiston päivittämistä (<i>Ohjelmistopäivitykset, sivu 22</i>). HUOMAUTUS: peruutettaessa moottori pitää kovempaa ääntä, tuottaa vähemmän työntövoimaa eikä ole yhtä tehokas kuin ajovaihteella.
 Keulamoottorin akun tila	Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. HUOMAUTUS: akun varauksen ilmaisimet on optimoitu lyijyakuille, ja ne eivät välttämättä näytä muiden akkutyypin (kuten litiumioniakkujen) tietoja oikein.
 GPS-signaalin tila	Vihreä: moottorin GPS-signaali on hyvä. Keltainen: moottorin GPS-signaali on heikko. Punainen: moottorilla ei ole GPS-signaalia.
 Moottorin tila	Vihreä: moottori toimii normaalisti. Punainen (palaa tasaisena): moottorin ohjelmisto käynnistyy. Punainen (vilkkuu): järjestelmävirhe. Sininen: moottori on pariliitostilassa. Keltainen: moottori on palautustilassa (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten).
 Virta	Käynnistä ja sammuta moottori painamalla painiketta. HUOMAUTUS: oletusarvoisesti keulamoottori käynnistyy automaattisesti saadessaan virtaa. Sitä ei tarvitse käynnistää painamalla tätä painiketta. Tätä voi muuttaa asetuksista (<i>Keulamoottorin asetukset, sivu 20</i>). Keulamoottori sammuu automaattisesti oltuaan säilytysasennossa kahden tunnin ajan. Jos potkuri pyörii, pysäytä se painamalla. Avaa pariliitostila painamalla kolme kertaa.
 Potkurin tila	Palaa, kun potkuri on käytössä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10</i>).
 Kulkusuunnan pidon tila	Palaa, kun kulkusuunnan pito on käytössä (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 15</i>).
 Ankkurilukituksen tila	Palaa, kun ankkurilukitus on käytössä (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 15</i>). Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Poista ankkurilukitus käytöstä painamalla pitkään.

Tilan merkkivalo

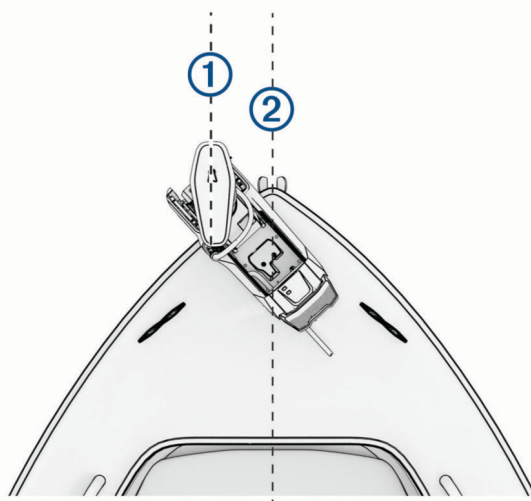
↺ merkkivalo ilmaisee moottorin tilan.

Vihreä	Normaali toiminta
Punainen	Palaa: järjestelmä käynnistyy Vilkkuu: järjestelmävirhe
Sininen	Pariliitostila
Keltainen	Palautustila (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten)

Keulan poikkeaman määrittäminen

Keulamoottori ei välttämättä ole veneen keskilinjan suuntainen asennuskulman vuoksi. Saat parhaan tuloksen asettamalla keulan poikkeaman.

- 1 Säädä keulamoottorin kulma ① kaukosäätimellä veneen keskilinjan suuntaiseksi ② eli suoraan eteenpäin.



- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Säädä keulan poikkeamaa ◀- ja ▶-painikkeella.
- 4 Aseta keulan poikkeama ▼-painikkeella.
- 5 Toista tarvittaessa.

Kaukosäädin

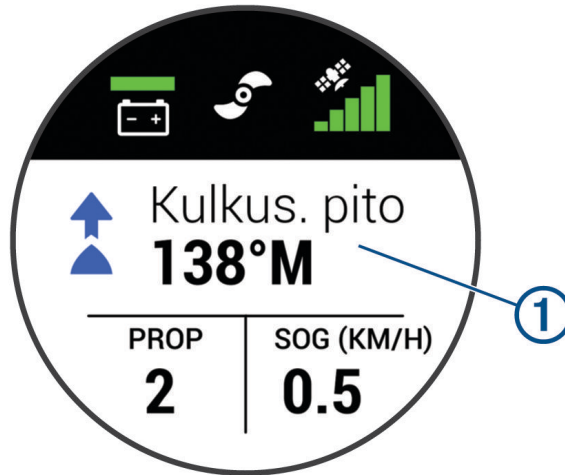
HUOMAUTUS: peruutusominaisuuden käyttöönotto saattaa edellyttää keulamoottorin ohjelmiston päivittämistä (*Ohjelmistopäivitykset, sivu 22*).



Painike	Kuvaus
	Käynnistä ja sammuta kaukosäädin painamalla painiketta pitkään.
	Ota käyttöön vakionopeussäädin painamalla ja aseta asetukseksi nopeus pohjan suhteen (SOG) (<i>Nopeuden ylläpito, sivu 14</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa vakionopeussäätimen käytöstä ja palata manuaaliseen nopeuden hallintaan.
	Painamalla kahdesti voit ottaa potkurin käyttöön ja asettaa sen täyteen nopeuteen. Painamalla uudelleen voit palata edelliseen nopeuteen ja potkurin tilaan.
	Painamalla voit käyttää manuaalista ohjausta (<i>Keulamootorin ohjaaminen manuaalisesti, sivu 10</i>). Painamalla pitkään voit ohjata eletoiminnoilla (<i>Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 11</i>).
	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10</i>). Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 16</i>).
	Painamalla voit käyttää valikkoa (<i>Valikon käyttäminen, sivu 10</i>). Painamalla valikossa  -painiketta voit valita valikkokohdan ja painamalla  -painiketta voit palata takaisin tallentamatta. Painamalla ankkurilukituksessa voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia eteen- tai taaksepäin tai vasemmalle tai oikealle 1,5 metrin (5 jalan) tarkkuudella. Kun käytät kulkusuunnan pitoa tai manuaalista ohjausta, painamalla  ja  -painiketta voit kääntyä yhden asteen tarkkuudella ja painamalla pitkään voit ohjata viiden asteen tarkkuudella. Painamalla  - ja  -painiketta voit muuttaa nopeutta portaittain ja painamalla pitkään portaattomasti. Kun nopeus on nollassa, voit siirtyä peruutusvaihteelle painamalla  (<i>Peruuttaminen, sivu 16</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön kulkusuunnan pidon. Kulkusuunnan pito säilyttää nykyisen kulkusuunnan keulamootorin avulla (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 15</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla pitkään voit asettaa kulkusuunnan pidon osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla, sivu 11</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamootorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 15</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. Painamalla pitkään voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla, sivu 11</i>).
	Avaa valikko painamalla tätä. Sulje valikko painamalla tätä.
	Merkitse reittipiste painamalla.
1–4	Painamalla voit avata painikkeeseen liitetyn Garmin karttaplotterin pikavalinnan. ¹

¹ Edellyttää yhteyttä yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Ohjeet ovat karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näyttö



①	Näyttää keulamoottorin käyttötilan. Esimerkiksi manuaalisessa ohjauksessa näytössä näkyy teksti Manual, ja kun kulkusuunnan pito on käytössä, näytössä näkyy teksti Heading Hold sekä asetettu kulkusuunnan pidon piste asteina.
	Näyttää keulamoottorin akun tilan. Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. HUOMAUTUS: akun varauksen ilmaisin on optimoitu oletusarvoisesti lyijyhappoakuille (Akunhallinnan asetukset, sivu 21). VIHJE: voit muuttaa keulamoottorin akun tilan ulkoasua siten, että jännite näkyy lukuna eikä kuvakeena (Keulamoottorin asetukset, sivu 20). Voit tarkistaa kaukosäätimen paristojen tilan painamalla
	Näyttää potkurin tilan. Valkoinen ja pyörii: potkuri on ajovaihteella. Punainen ja pyörii: potkuri on peruutusvaihteella. ² HUOMAUTUS: peruutusominaisuuden käyttöönotto saattaa edellyttää keulamoottorin ohjelmiston päivittämistä (Ohjelmistopäivitykset, sivu 22). Ei pyöri: potkuri on käynnissä ja nopeus on asetettu nollaan. Ei näy: potkuri ei käy.
	Näyttää keulamoottorin GPS-signaalin voimakkuuden.
PROP	Näyttää potkurin nopeustason (Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 10). Kun potkuri on aktiivisella peruutusvaihteella, nopeus näkyy punaisena. ² HUOMAUTUS: potkurin nopeus ei näy, kun moottori käyttää vakionopeussäädintä.
SOG	Näyttää mitatun nopeuden pohjan suhteen (SOG).

² Peruutettaessa moottori pitää kovempaa ääntä, tuottaa vähemmän työntövoimaa eikä ole yhtä tehokas kuin ajovaihteella.

Valikon käyttäminen

Kaukosäätimen valikkoa voi käyttää valikko- ja nuolipainikkeilla.

- Avaa valikko painamalla -painiketta.
- Voit liikkua valikkokohtien välillä painamalla - ja -painiketta.
- Voit valita valikkokohdan painamalla -painiketta.
- Voit palata edelliseen valikkokohtaan painamalla -painiketta.
- Voit sulkea valikon painamalla -painiketta tai painamalla toistuvasti -painiketta, kunnes palaat päänäyttöön.

Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen

VAROITUS

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

- 1 Aseta keulamoottori tarvittaessa käyttöasentoon (*Moottorin ottaminen käyttöön, kun se on nostettuna sivuun, sivu 1*).

HUOMAUTUS: potkuri ei pyöri, kun keulamoottori on säilytysasennossa.

- 2 Käynnistä potkuri painamalla kaukosäätimen kuvaketta .
- 3 Sammuta potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.

Moottorin nopeuden säätäminen

Kiihdytä tai hidasta painamalla kaukosäätimen kuvakkeita  tai .

Manuaalisessa tilassa kaukosäätimen PROP-kentässä näkyvä potkurin nopeus vaihtelee säätöjen mukaan.

Vakionopeussäätimen tilassa senhetkinen tavoitenopeus näkyy keulamoottorin kaukosäätimen näytöllä ja se muuttuu säätöjen mukaan.

HUOMAUTUS: nopeuden muuttaminen kaukosäätimellä manuaalisessa tilassa ei automaattisesti käynnistä potkuria. Potkuri on käynnistettävä painamalla kaukosäätimen painiketta .

Täyden nopeuden vaihtaminen

- 1 Paina kaukosäätimen -painiketta kahdesti.

Keulamoottorin potkuri kiihdyttää nopeasti täyteen nopeuteen.

- 2 Voit palauttaa potkurin aiemman nopeuden painamalla -painiketta.

VIHJE: kun ajat täydellä nopeudella, voit vähentää potkurin nopeutta vähitellen painamalla kaukosäätimen -painiketta.

Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti

Manuaalisessa tilassa keulamoottorin suuntaa ja nopeutta voi säätää tarpeen mukaan.

HUOMAUTUS: keulamoottori on oletusarvoisesti manuaalisessa tilassa, kun se käynnistetään.

- 1 Paina tarvittaessa .
- 2 Ohjaa painamalla  ja .

VIHJE: ohjaaminen onnistuu myös eletoiminnoilla (*Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 11*).

Eletoiminnot

Voit käyttää perämoottoria osoittamalla kaukosäätimellä tai liikuttamalla sitä. Perämoottorin kompassi on kalibroitava (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 14*), ja samoin kaukosäätimen kompassi (*Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 12*), ennen kuin eletoimintoja voi käyttää.

Ohjaaminen eletoiminnoilla

Moottoria voi ohjata osoittamalla kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Ohjaa paapuurin tai tyyrpuurin suuntaan osoittamalla kaukosäätimellä vasemmalle tai oikealle samalla, kun pidät -painiketta painettuna.
- 4 Lopeta ohjaus vapauttamalla -painike.

Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla

Voit säätää kulkusuunnan pitoa liikuttamalla kaukosäädintä (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 15*).

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Osoita kaukosäätimellä suuntaa, johon haluat säätää kulkusuuntaa.
- 4 Aseta kulkusuunta vapauttamalla -painike.

Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla

Kun käytät ankkurilukitusta, voit säätää sijaintiasi liikuttamalla kaukosäädintä (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 15*).

- 1 Paina  pitkään.
- 2 Osoita kaukosäätimellä suuntaan, johon haluat siirtää sijaintiasi.
Sijaintisi siirtyy 1,5 m (5 jalkaa) osoittamaasi suuntaan.
- 3 Vapauta .
- 4 Toista tätä, kunnes olet haluamassasi sijainnissa.

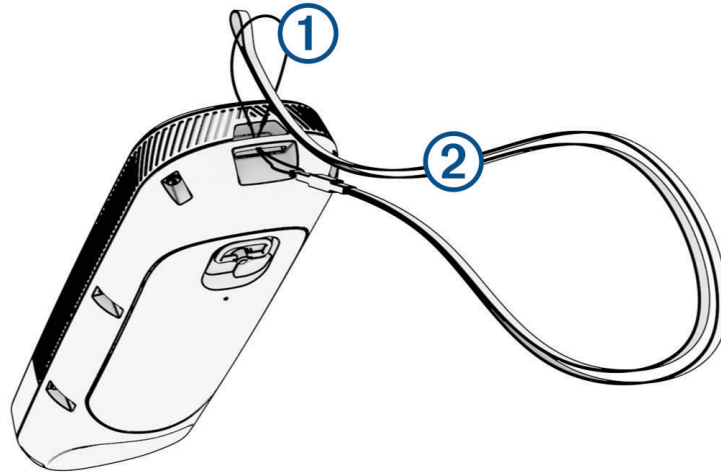
Paristojen asettaminen kaukosäätimeen

Kaukosäädin tarvitsee kaksi AA-paristoa (eivät sisälly toimitukseen). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Kierrä D-rengasta vastapäivään ja avaa kansi vetämällä ylöspäin.
- 2 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 3 Sulje paristolokeron kansi ja kierrä D-rengasta myötäpäivään.

Hihnan liittäminen

- 1 Pujota hihnan lenkki ① kaukosäätimen taustapuolen aukosta.



- 2 Pujota hihnan toinen pää ② lenkistä ja vedä tiukalle.
- 3 Tarvittaessa voit kiinnittää hihnan käytön ajaksi kaulaan tai ranteeseen.

Kaukosäätimen kalibrointi

HUOMAUTUS

Kalibroi sähköinen kompassi ulkona. Älä seiso lähellä kohteita, jotka vaikuttavat magneettikenttiin, kuten ajoneuvot, rakennukset ja jännitelinjat, jotta suuntima olisi mahdollisimman tarkka.

Kaukosäätimen kompassi on kalibroitava, jotta moottoria voi ohjata eletoiminnoilla. Jos eletoiminnot eivät toimi oikein kalibroinnin jälkeen, sen voi toistaa niin usein kuin tarvitaan.

- 1 Valitse  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Valitse **Start** ja seuraa näytön ohjeita.

Kaukosäätimen pariliittäminen

Kaukosäädin pariliitetään keulamoottoriin tehtaalla. Seuraa näitä vaiheita, jos se on pariliitettävä uudelleen.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin kuvaketta  kolme kertaa.
Kuvakkeen  tilan LED-valo palaa sinisenä, kun moottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo kaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorista.
- 4 Käynnistä kaukosäädin.
- 5 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Kaukosäätimessä näkyy hetken päästä Pairing Complete.

Lisäkaukosäätimen pariliitos

Keulamoottoriin voi yhdistää kerralla enintään kaksi kaukosäädintä.

Yhdistä toinen kaukosäädin seuraamalla näitä vaiheita ensiksi yhdistetyllä kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Valitse keulamoottoriin yhdistetyssä kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Tuo lisäkaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Käynnistä lisäkaukosäädin.
- 5 Valitse lisäkaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair**.
Device Found näkyy ensimmäisessä kaukosäätimessä. Pairing Complete ilmestyy muutaman sekunnin kuluttua toiseen kaukosäätimeen.

Automaattiohjaus

VAROITUS

Olet vastuussa aluksen turvallisesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyyneessä ja esteettömässä avovedessä.

HUOMIO

Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Force Kraken keulamoottori tukee automaattiohjauksen ominaisuuksia, kuten valmiin reitin seuraamista, kulkusuunnan pitoa ja sijainnin pitoa.

Keulamoottorin kompassi on kalibroitava, ennen kuin automaattiohjauksen ominaisuuksia voi käyttää (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 14*). Automaattiohjaustilan aktivointi edellyttää GPS-signaalia (*GPS-signaalin hakeminen, sivu 14*).

Automaattiohjaustiloja voi aktivoida ja hallita mukana toimitetulla kaukosäätimellä (*Kaukosäädin, sivu 7*). Tiettyjä automaattiohjauksen ominaisuuksia voi hallita muilla yhteensopivilla laitteilla (*Käyttö, sivu 3*).

VIHJE: joissakin tilanteissa automaattiohjaustilat saattavat aiheuttaa odotettua enemmän pyörteitä. Automaattiohjauksen herkkyyttä voi räätälöidä eri tilanteisiin muuttamalla herkkyyssasetuksia (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 14*).

Force Kraken tukee seuraavia automaattiohjauksen ominaisuuksia:

Vakionopeussäädin: moottori ylläpitää tavoitenopeutta säätämällä potkurin nopeutta automaattisesti (*Nopeuden ylläpito, sivu 14*).

Ankkurin lukitus: moottori säilyttää sijainnin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 15*).

Kulkusuunnan pito: moottori säilyttää veneen kulkusuunnan automaattisella ohjauksella (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 15*).

Reitin seuraaminen: moottori voi suunnistaa reittipisteeseen reittiä tai jälkeä pitkin käyttämällä ja ohjaamalla potkuria automaattisesti (*Navigointi, sivu 15*).

Keulamoottorin kompassin kalibrointi

Ennen kuin kalibroit keulamoottorin kompassin, siirry avoimelle tyynelle vesialueella, jossa on riittävästi tilaa ohjata venettä ympyrässä.

HUOMAUTUS

Keulamoottorin kompassin kalibrointi kovassa aallokossa ja tuulessa saattaa heikentää automaattiohjauksen suorituskykyä.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käyttöasennossa (*Moottorin ottaminen käyttöön, kun se on nostettuna sivuun, sivu 1*).
- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kalibroi kompassi kehotettaessa näytön ohjeiden mukaisesti.
Voit ohjata venettä polkimella, kaukosäätimellä tai perämoottoria, kun kalibroit kompassia.
Jos automaattiohjaus ei toimi odotetusti, toista kalibrointi.

GPS-signaalin hakeminen

- 1 Vie vene paikkaan, josta on esteetön näkyvyys taivaalle.
- 2 Odota 30–60 sekuntia, kun keulamoottori paikantaa satelliitteja.
Kun moottori on tehnyt GPS-paikannuksen, -merkkivalo palaa vihreänä.

Automaattiohjauksen vasteen säätäminen

Automaattiohjauksen herkkyys voi räätälöidä eri olosuhteisiin muuttamalla herkkyysasetusta.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Valitse vaihtoehto:
 - säädä herkkyyttä ankkurilukitustilaa varten valitsemalla **Anchor Gain**
 - säädä automaattiohjauksen herkkyyttä navigointitiloja varten (esimerkiksi kulkusuunnan pito ja vakionopeussäädin) valitsemalla **Navigation Gain**.
- 3 Lisää tai vähennä vahvistusarvoa valitsemalla  tai :
 - Lisää automaattiohjauksen reagoivuutta lisäämällä vahvistusasetusta. Moottori ohjaa venettä tavallista tarkemmin, mutta tuottaa enemmän pyörteitä. Suurempaa vahvistusarvoa tarvitaan yleensä suuremmille tai raskaammille veneille.
 - Vähennä automaattiohjauksen reagoivuutta vähentämällä vahvistusasetusta. Moottori tuottaa vähemmän pyörteitä, muttei ehkä ohjaa venettä yhtä tarkasti.
- 4 Vahvista valinta valitsemalla .

Nopeuden ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 14*).

Vakionopeussäädin on automaattiohjauksen toiminto, joka asettaa tietyn nopeuden pohjan suhteen ja ylläpitää sitä sekä säätyy automaattisesti virtausten ja tuulten mukaan.

VIHJE: voit käyttää vakionopeussäädintä ja muita autopilottitoimintoja (*Automaattiohjaus, sivu 13*).

Paina kaukosäätimen kuvaketta .

Vakionopeussäädin otetaan käyttöön nykyisellä nopeudella.

Jos haluat ottaa vakionopeussäätimen pois käytöstä ja pysäyttää potkurin, paina kuvaketta .

Sijainnin säilyttäminen

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 14).

Ankkurilukitus pitää sijaintisi keulamoottorilla GPS-tietojen avulla.

Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää ankkurilukituksen sijaintia painamalla kaukosäätimen nuolipainiketta tai eletoiminnoilla ([Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla](#), sivu 11).

Poista ankkurilukitus käytöstä painamalla  uudelleen.

Kulkusuunnan ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 14).

Aktivoimalla Heading Hold -toiminnon voit varmistaa, että vene liikkuu jatkuvasti samaan kompassisuuntaan. Moottori saattaa kompensoida esimerkiksi tuulesta ja virtauksista johtuvaa tuuliajoa säätämällä kulkusuunnan automaattisesti.

1 Ohjaa venettä haluamaasi suuntaan.

2 Paina .

HUOMAUTUS: voit säätää suuntaa painamalla  ja  tai eletoiminnoilla ([Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla](#), sivu 11).

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä ([Nopeuden ylläpito](#), sivu 14).

Jos haluat poistaa Heading Hold käytöstä ja palata manuaaliseen tilaan, sinun on painettava  tai .

Heading Hold toiminnan muuttaminen

Oletusarvoisesti Heading Hold -ominaisuus on tilassa Go To, joka voi kompensoida tuuliajoa ja pitää veneen liikkeen samansuuntaisena säätämällä kulkusuuntaa. Halutessasi voit määrittää Heading Hold -toiminnon käyttämään tilaa Vessel Align, joka ohittaa tuuliajon ja pelkästään pitää veneen keulan suunnan samana.

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Valitse **Vessel Align**.

Valitsemalla Go To voit palata oletusarvoiseen Heading Hold -tyyliin.

Navigointi

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää autopilottitoimintoja ([Keulamoottorin kompassin kalibrointi](#), sivu 14).

Keulamoottori ohjaa veneen GPS-toiminnon avulla reittipisteen sijaintiin tai reittiä tai jälkeä pitkin.

1 Valitse kaukosäätimessä vaihtoehto:

- Aloita navigointi tallennettuun reittipisteeseen ([Navigointi reittipisteeseen](#), sivu 17).
- Ala navigoida tallennettua reittiä ([Reitin navigoiminen](#), sivu 18).
- Seuraa aktiivista jälkeä ([Navigointi aktiivisen jäljen alkuun](#), sivu 19).
- Ala navigoida tallennettua jälkeä ([Tallennetun jäljen navigoiminen](#), sivu 19).

HUOMAUTUS: lisäksi keulamoottorin avulla voi seurata automaattisen opastuksen reittejä, kun navigointi aloitetaan yhdistetystä karttaplotterista. Lisätietoja on karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näytössä näkyy teksti Navigating, ja keulamoottori ohjaa veneen automaattisesti määränpäähän.

2 Säädä nopeutta tarpeen mukaan.

VIHJE: kun käytät autopilottitilaa, voit pitää nopeutta yllä myös vakionopeuden säätimellä ([Nopeuden ylläpito](#), sivu 14).

Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen

- 1 Valitse navigoinnin aikana kaukosäätimessä vaihtoehto:
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja jatkaa samaan suuntaan samalla nopeudella valitsemalla  > **Standby**.
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja asettaa ankkurilukituksen valitsemalla .Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan tai säilyttää sijainnin ankkurilukituksessa.
- 2 Jatka navigointia valitsemalla  > **Follow Route** tai painamalla -painiketta.
- 3 Käynnistä potkuri tarvittaessa.

Navigoinnin lopettaminen

Valitse  > **Stop Nav**.

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan.

Peruuttaminen

HUOMAUTUS: peruutusominaisuuden käyttöönotto saattaa edellyttää keulamoottorin ohjelmiston päivittämistä ([Ohjelmistopäivitykset, sivu 22](#)).

Potkuri voi käyttää peruutusvaihteella manuaalisessa tilassa. Potkurin käyttäminen tilapäisesti peruutusvaihteella voi olla kätevää joissakin tilanteissa, kun haluat esimerkiksi peruuttaa pois ahtaista kohdista vähemmällä moottorin ohjauksella.

Koska keulamoottorin potkuri on tarkoitettu ensisijaisesti ajokäyttöön, se ei ole kovin tehokas peruutuskäytössä. Siksi se koventaa moottorin käyntiääntä erityisesti suurilla pyörimisnopeuksilla ja aiheuttaa tavallista enemmän pyönteitä vedenpinnan alla.

HUOMAUTUS

Minimoi kavitaatio ja potkurin sekä sen moottorin liiallinen kulumisen käyttämällä peruutusvaihdetta harkiten.

Siirtyminen ajo- ja peruutustilan välillä

- 1 Paina kuvaketta  kahdesti.
Kun potkuri on peruutustilassa, kaukosäätimen näytön  muuttuu punaiseksi. Jos moottori on autopilottitilassa, se vaihtaa automaattisesti manuaaliseen tilaan. Jos potkuri pyörii, se pysähtyy automaattisesti.
- 2 Käynnistä potkuri painamalla kuvaketta  uudelleen.
HUOMAUTUS: kun siiryt ajo- ja peruutustilan välillä, potkuri käyttää automaattisesti viimeistä kyseisessä ohjaustilassa käyttämääsi nopeutta.

Reittipisteet

Reittipisteillä merkitään sijainteja, jotta niihin voidaan palata myöhemmin. Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 5 000 reittipistettä.

Kun keulamoottori yhdistetään karttaplotteriin, niihin tallennetut reittipisteet synkronoituvat automaattisesti.

HUOMAUTUS: koska järjestelmät on synkronoitu, myös karttaplotterissa olevat reittipisteet poistetaan, kun poistat reittipisteitä, palautat oletusasetuksia tai poistat käyttäjätietoja keulamoottorin kaukosäätimellä. Jos poistat reittipisteen karttaplotterista, se poistetaan samalla periaatteella automaattisesti myös keulamoottorista.

Reittipisteen luominen

Voit tallentaa nykyisen sijaintisi reittipisteeksi.

- 1 Aja tarvittaessa sijaintiin, jonka haluat tallentaa reittipisteeksi.
- 2 Paina kaukosäätimen -painiketta.

Navigointi reittipisteeseen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen*, sivu 10).
Keulamoottori ajaa reittipisteen sijaintiin (*Navigointi*, sivu 15).

Reittipistetietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Review**.

Reittipisteen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reittipisteelle uusi nimi.

Reittipisteen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Delete**.

Reitit

Reitti on sijaintien sarja, joka johtaa määränpäähän.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut reitit synkronoidaan keulamoottorin reittien kanssa. Jos reittejä poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa. Reittejä voi luoda vain karttaplotterissa.

Voit tallentaa enintään 100 reittiä.

Reitin navigoiminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Valitse **Forward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta aloituspisteestä.
 - Valitse **Backward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta määränpääpisteestä.
 - Voit navigoida nykyisestä sijainnista reitin alkuun ja navigoida reitin valitsemalla **From Start**.
- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10*).
Keulamoottori ajaa reittiä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 15*).

Kun lähestyt reitin loppua, keulamoottori siirtyy oletusarvoisesti ankkurilukitukseen ja säilyttää sijainnin reitin lopussa. Tätä voi muuttaa asetuksista (*Keulamoottorin asetukset, sivu 20*).

Reittitietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Review**.

Reitin nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reitille uusi nimi.

Reitin poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Delete**.

Jäljet

Jälki on veneen kulkeman matkan tallenne. Parhailleen tallennettavaa jälkeä kutsutaan aktiiviseksi jäljeksi, ja sen voi tallentaa muistiin. Voit tallentaa enintään 50 jälkeä.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut aktiivinen jälki ja tallennetut jäljet synkronoidaan keulamoottorin aktiivisen jäljen ja tallennettujen jälkien kanssa. Jos aktiivista jälkeä ja tallennettuja jälkiä lisätään, poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa.

Aktiivisen jäljen tallentaminen

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit tallentaa aktiivisen jäljen ja navigoida sitä myöhemmin.

Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 50 jälkeä.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktiivinen jälki tallennetaan, ja sen nimenä käytetään nykyistä päivämäärää.

- 2 Muuta tallennetun jäljen nimeä (valinnainen).

Aktiivisen jäljen tyhjentäminen

Valitse  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Jälkimuisti tyhjennetään ja aktiivisen jäljen tallennusta jatketaan.

Navigointi aktiivisen jäljen alkuun

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit navigoida nykyisestä sijainnistasi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä.

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Käynnistä potkuri ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10](#)).

Keulamoottori navigoi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä ([Navigointi, sivu 15](#)).

Tallennetun jäljen navigoiminen

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Navigate To**.

- 4 Valitse vaihtoehto:

- Navigoi tallennettu jälki alusta loppuun valitsemalla **Forward**.
- Navigoi tallennettu jälki lopusta alkuun valitsemalla **Backward**.

- 5 Käynnistä potkuri ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10](#)).

Keulamoottori ajaa tallennettua jälkeä pitkin valittuun suuntaan ([Navigointi, sivu 15](#)).

Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Review**.

Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.

- 2 Valitse tallennettu jälki.

- 3 Valitse **Edit**.

- 4 Anna tallennetulle jäljelle uusi nimi.

Tallennetun jäljen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Delete**.

Asetukset

Keulamoottorin asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrittää keulamoottorin langattoman verkon asetukset (*Langattoman verkon asetukset, sivu 20*).

Calibrate: kalibroi keulamoottorin kompassin (*Keulamoottorin kompassin kalibrointi, sivu 14*) ja asettaa keulamoottorin keulan poikkeaman (*Keulan poikkeaman määrittäminen, sivu 6*).

Units: mittayksiköiden määrittäminen.

Battery Management: määrittää keulamoottorin akkuun liittyvät asetukset (*Akunhallinnan asetukset, sivu 21*).

Beeper: ottaa käyttöön tai poistaa käytöstä automaattiohjauksen ilmoitusäänet.

Prop Stow Side: määrittää, kummalle puolelle keulamoottoria potkuri kääntyy, kun keulamoottori siirretään säilytykseen. Tästä on hyötyä, kun säilytykseen siirretyn potkurin lähelle asetetaan muita esineitä. Tämä tarvitsee ehkä tehdä myös, jos keulamoottoriin asennetaan LiveScope™ kaikuanturi.

Auto Power On: käynnistää keulamoottorin, kun kytket järjestelmään virran.

Heading Hold: määrittää kulkusuunnan pidon toiminnan (*Heading Hold toiminnan muuttaminen, sivu 15*).

Nav. Arrival: määrittää keulamoottorin toiminnan, kun saavut reitin päätepisteeseen. Anchor Lock -asetuksella keulamoottori säilyttää sijainnin ankkurin lukitustoiminnolla, kun vene saapuu perille. Manual-asetuksella potkuri pysähtyy, kun vene saapuu perille.

HUOMIO

Kun käytät Nav. Arrival-asetuksessa Manual-vaihtoehtoa, valmistaudu ottamaan vene hallintaasi.

Anchor Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen ankkurilukitustilassa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 14*).

Navigation Gain: määrittää automaattiohjauksen vasteen muissa automaattiohjaustiloissa (*Automaattiohjauksen vasteen säätäminen, sivu 14*).

Clear User Data: poistaa kaikki tallennetut reittipisteet, reitit, jäljet ja aktiivisen jäljen.

HUOMAUTUS: jos olet yhteydessä karttaplotteriin, tämä valinta poistaa käyttäjätiedot sekä keulamoottorista että yhdistetystä karttaplotterista.

Restore Defaults: palauttaa keulamoottorin oletusasetukset.

HUOMAUTUS: oletusasetusten palauttaminen ei poista käyttäjätietoja keulamoottorista tai yhdistetystä karttaplotterista.

Clear Diagnostics: poistaa järjestelmän luomat tiedot, jotka on tallennettu keulamoottoriin vianmääritystä varten.

Langattoman verkon asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

HUOMAUTUS: aktiivinen Wi-Fi® tila näkyy näytön yläreunassa.

Mode: asettaa Wi-Fi tilan. Voit poistaa käytöstä Wi-Fi tekniikan, liittyä karttaplotterin verkkoon tai luoda langattoman tukiaseman ActiveCaptain sovelluksen käyttöä varten (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 21*).

Setup > Name: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman nimen (vain ActiveCaptain tila).

Setup > Password: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman salasanan (vain ActiveCaptain tila).

Akunhallinnan asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: asettaa keulamoottorin akun varaustason ilmaisimen joko kuvakkeeksi tai numeroarvoksi.

Battery Setup: määrittää keulamoottoriin kytketyn akun tyyppin, mikä helpottaa ilmoitetun akun tilan laskemista.

Kaukosäätimen asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: säätää taustavaloasetuksia. ([Taustavaloasetukset, sivu 21](#))

Beeper: määrittää äänimerkin kuulumaan painikepainallusten ja hälytysten yhteydessä.

Auto Power Off: määrittää ajan, jonka kuluttua kaukosäädin sammuu automaattisesti.

Calibrate: kalibroi kaukosäätimen eletoimintoja varten ([Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 12](#)).

Pairing: pariliittää kaukosäätimen keulamoottoriin ([Kaukosäätimen pariliittäminen, sivu 12](#)).

Language: näyttökielen määrittäminen.

Restore Defaults: palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset. Tämä palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset, muttei poista tallennettuja käyttäjätietoja.

Taustavaloasetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: määrittää taustavalon syttymään painikepainallusten yhteydessä.

Alarms: määrittää taustavalon syttymään, kun kaukosäätimestä kuuluu hälytys.

Timeout: määrittää ajan, jonka kuluttua taustavalo sammuu.

Brightness: määrittää taustavalon kirkkauden.

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella

Voit yhdistää keulamoottoriin mobiililaitteen ActiveCaptain sovelluksella. Sovelluksella voit käyttää keulamoottoria nopeasti ja helposti sekä päivittää laitteen ohjelmiston.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Kirjoita verkon nimi ja salasana.
- 3 Asenna ActiveCaptain sovellus mobiililaitteen sovelluskaupasta ja avaa se.
- 4 Tuo mobiililaitte keulamoottorin lähelle.
- 5 Avaa mobiililaitteen asetuksista Wi-Fi yhteyssivu ja yhdistä keulamoottoriin käyttämällä edellisessä vaiheessa määrittämäsi nimeä ja salasanaa.

Yhdistäminen karttaplotteriin

Yhteensopivassa Garmin karttaplotterissa on oltava asennettuna uusien ohjelmistoversio, jotta keulamoottorin voi yhdistää.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_kraken/compatible voit varmistaa, että karttaplotterisi tukee keulamoottoria.

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Kun olet yhdistänyt yhteensopivaan karttaplotteriin, voit ohjata keulamoottoria karttaplotterilla.

1 Käynnistä karttaplotteri ja keulamoottori.

2 Varmista, että karttaplotteri toimii langattoman verkon isäntänä.

HUOMAUTUS: jos asennettuna on useita karttaplottereita, vain yksi toimii langattoman verkon isäntänä. Katso lisätietoja karttaplotterin käyttöoppaasta.

3 Valitse karttaplotterissa **Asetukset > Viestintä > Langattomat laitteet > Garmin-keulamoottori > Aloita**.

4 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.

Keulamoottorin -merkkivalo palaa sinisenä, kun keulamoottori etsii yhteyttä karttaplotteriin. Valo muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.

Kartassa näkyy vahvistus, kun yhteys on muodostettu.

5 Kun karttaplotterin ja keulamoottorin välinen yhteys on valmis, ota karttaplotterissa käyttöön keulamoottorin palkki, jotta voit ohjata moottoria.

Tarkista täydelliset käyttöohjeet uusimmasta karttaplotterin käyttöopasversiosta.

Yhteyden muodostaminen Garmin kelloon

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan Garmin kelloon, jotta keulamoottoria voi hallita kellon Trolling Motor-sovelluksella.

HUOMAUTUS: tarkistamalla yhteensopivien Garmin laitteiden luettelon osoitteesta garmin.com/force_kraken/compatible voit varmistaa, että kellosi tukee keulamoottoria.

Kun yhdistät keulamoottorin kelloon ensimmäisen kerran, sinun on pariliitettävä kello ja moottori. Pariliittämisen jälkeen kello muodostaa yhteyden moottoriin automaattisesti, kun moottori on käynnissä ja toiminta-alueella.

1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä ja kaukosäädin on yhdistetty siihen.

2 Tuo yhteensopiva Garmin kello enintään 3 metrin (10 jalan) päähän keulamoottorista.

3 Paina kellon **MENU**-painiketta pitkään.

4 Valitse **Anturit ja lisälaitteet > Lisää uusi > Trolling Motor**.

5 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.

 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori hakee yhteyttä. Kuvake muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.

6 Vahvista kellossa ja yhdistetyssä kaukosäätimessä näkyvä pariliitoskoodi.

Voit avata keulamoottorin säätimet painamalla START-painiketta ja valitsemalla suoritus- ja sovellusluettelosta Trolling Motor.

Ohjelmistopäivitykset

Osoitteessa garmin.com/support/software/marine.html on lisätietoja Garmin veneilylaitteiden uusimmista ohjelmistopäivityksistä.

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella

Osoitteessa garmin.com/videos/trolling_motor_update/ voit katsoa videon ohjelmistopäivityksestä.

HUOMAUTUS

Ohjelmistopäivitykset saattavat olla suuria tiedostoja. Operaattorin normaalit datarajoitukset ja -maksut ovat voimassa. Pyydä operaattorilta lisätietoja datarajoituksista tai -maksuista.

Asennus voi kestää useita minuutteja.

HUOMAUTUS: kun aiot päivittää keulamoottorin, yhdistä mobiililaitte suoraan keulamoottorin Wi-Fi verkkoon ActiveCaptain sovelluksella.

1 Määritä keulamoottori tarvittaessa käytettäväksi ActiveCaptain sovelluksen kanssa (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 21*).

2 Yhdistä mobiililaitte keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Kun yhdistät keulamoottorin Wi-Fi verkkoon, sovellus saa tarvittavat tiedot asianmukaisten päivitystiedostojen lataamista varten.

3 Avaa ActiveCaptain sovellus.

4 Katkaise mobiililaitteen yhteys keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

5 Yhdistä mobiililaitte Internetiin.

6 Valitse ActiveCaptain sovelluksessa **Omat veneilylaitteet > Lataa**.

HUOMAUTUS: päivityksen latausvaihtoehto näkyy ainoastaan, jos laitteeseen on saatavilla ohjelmistopäivitys.

ActiveCaptain sovellus lataa päivityksen mobiililaitteeseen.

7 Yhdistä mobiililaitte uudelleen keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Päivitys siirtyy keulamoottoriin. Se voi kestää enintään 30 minuuttia. Moottorin nopeuden merkkivalot keulamoottorin näyttöpaneelissa alkavat vilkkua, mikä tarkoittaa, että ohjelmisto päivittyy.

HUOMAUTUS: jos siirto on valmis, mutta keulamoottorin näyttöpaneelin valot eivät ala vilkkua, tee päivitys sammuttamalla keulamoottori ja käynnistämällä se uudelleen.

8 Varmista, että kaukosäädin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja kaukosäätimeen on saatavilla päivitys, nopeuden merkkivalot vilkkuvat ja kaukosäätimessä alkaa laskenta. Laskennan lopuksi kaukosäätimessä näkyy , kun kaukosäädin päivittyy. Se voi kestää enintään 5 minuuttia.

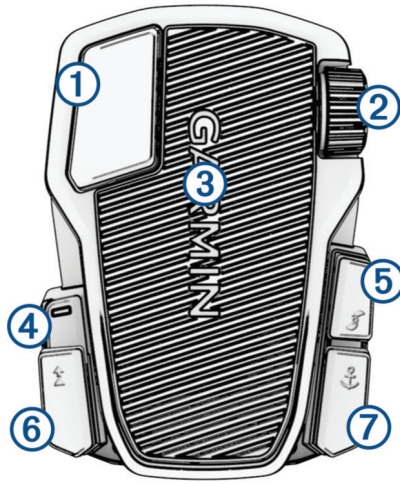
9 Varmista, että poljin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja polkimeen on saatavilla päivitys, polkimen merkkivalo palaa violetina, kun poljin päivittyy. Kun merkkivalo sammuu, päivitys on valmis.

Poljin

Keulamoottoria voi hallita polkimella (myydään erikseen).

HUOMAUTUS: peruutusominaisuuden käyttöönotto saattaa edellyttää keulamoottorin ohjelmiston päivittämistä ([Ohjelmistopäivitykset, sivu 22](#)).

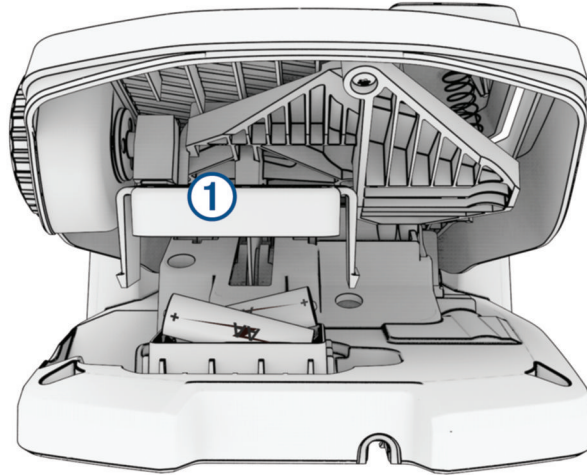


	Potkurin tilapäinen hallinta	Painamalla pitkään voit käynnistää potkurin asetetulla nopeudella. Vapauttamalla voit sammuttaa potkurin.
	Nopeusvalitsin	Kääntämällä valitsinta pois päin itsestäsi voit lisätä potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. Kääntämällä valitsinta itseesi päin voit vähentää potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. HUOMAUTUS: nopeusvalitsin ei ole käytössä, kun ankkurilukitus on käytössä.
	Ohjauspoljin	Käännä moottoria myötäpäivään painamalla poljinta varpailla. Käännä moottoria vastapäivään painamalla poljinta kantapäällä. HUOMAUTUS: kun ankkurilukitus tai kulkusuunnan pito on käytössä tai seuraat reittiä, kääntämällä poljinta tai painamalla painiketta voit jatkaa manuaalista ohjausta potkurin aiemmalla nopeudella.
	Tilan merkkivalo	Ilmaisee polkimen tilan (<i>Tilan merkkivalo, sivu 26</i>).
	Potkurin jatkuva hallinta	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 10</i>). Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 16</i>).
	Kulkusuunnan pito	Painamalla kerran voit asettaa ja säilyttää nykyisen kulkusuunnan (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 15</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla kahdesti voit poistaa käytöstä minkä tahansa automaattiohjauksen toiminnon (jos se on käytössä), pysäyttää potkurin sekä siirtyä ajo- ja peruutusvaihteen välillä (<i>Peruuttaminen, sivu 16</i>). VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.
	Ankkurilukitus	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 15</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.

Paristojen asettaminen paikoilleen

Polkimessa voi käyttää kahta AA-alkali-, NiMH- tai litiumparistoa (ei mukana). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Nosta polkimen etuosa mahdollisimman ylös.
- 2 Purista paristolokeron kantta ① molemmilta puolilta ja irrota se vetämällä.



- 3 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 4 Aseta paristolokeron kansi paristojen päälle ja paina, kunnes molemmat reunat napsahtavat paikoilleen.

Polkimen pariliitos

- 1 Käynnistä keulamoottori.
 - 2 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa  -painiketta kolme kertaa.
 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori etsii yhteyttä.
 - 3 Tuo poljin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
 - 4 Liitä poljin virtalähteeseen virtajohdolla tai käynnistä se asettamalla paristot.
 - 5 Kun olet käynnistänyt polkimen, paina 30 sekunnin kuluessa  -painiketta pitkään, kunnes polkimen tilan merkkivalo syttyy sinisenä.
 - 6 Vapauta .
- Polkimen tilan merkkivalo palaa sinisenä, kun poljin etsii yhteyttä. Valo sammuu, kun pariliitos keulamoottoriin on valmis.
-  muuttuu vihreäksi keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun yhteys on muodostettu.

Tilan merkkivalo

Polkimen merkkivalo ilmaisee polkimen tilan.

Sytty vihreänä	Poljin käynnistyy.
Sytty ja vilkkuu sinisenä	Poljin muodostaa pariliitosta. Merkkivalo sammuu, kun pariliitos on valmis tai pariliitosprosessi aikakatkeaa ilman yhteyden muodostamista.
Vilkkuu vihreänä, kun painikkeita painetaan	Poljin on yhteydessä keulamoottoriin ja lähettää painettavan painikkeen komentoa.
Vilkkuu punaisena, kun painikkeita painetaan	Poljin ei ole yhteydessä keulamoottoriin.
Ei pala	Merkkivalo on sammuksissa, kun poljin on yhteydessä keulamoottoriin mutta ei lähetä komentoja. Tämä säästää paristojen virtaa.

Polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistaminen käytöstä

Tarkista ennen polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistamista käytöstä, että polkimeen on kytketty virta.

Polkimen Kulkusuunnan pito -painikkeen (▲) ja Ankkurilukitus-painikkeen (⚓) voi poistaa käytöstä erikseen, jotta niitä ei paineta vahingossa.

Poista painike käytöstä painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa.

Tilan merkkivalo palaa punaisena 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on poistettu käytöstä.

VIHJE: ota painike takaisin käyttöön painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa. Tilan merkkivalo palaa vihreänä 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on käytössä.

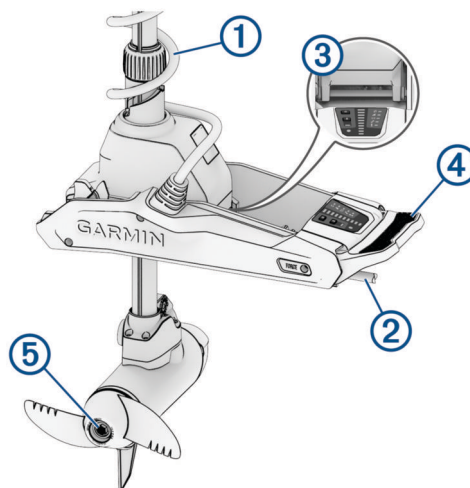
Huoltotarpeet ja -aikataulu

HUOMAUTUS

Kun moottoria on käytetty suola- tai murtovedessä, se on huuhdeltava kokonaan puhtaalla vedellä ja sen pintaan on levitettävä vesipohjaista silikonisuihketta pehmeällä liinalla. Vältä veden suihkuttamista rikiputken suojusta kohti, jotta vesi ei pääse sen sisään aiheuttamaan vikoja.

Jotta takuu pysyy voimassa, tarvitaan tiettyjä rutiinihuoltotoimia, kun moottoria valmistellaan kauteen. Jos kuljetat moottoria kuivissa ja pölyisissä ympäristöissä, kuten sorateilla, tee nämä toimet tavallista useammin kauden aikana.

Katso huolto-ohjeet ja vaihto-osien tiedot *kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor.

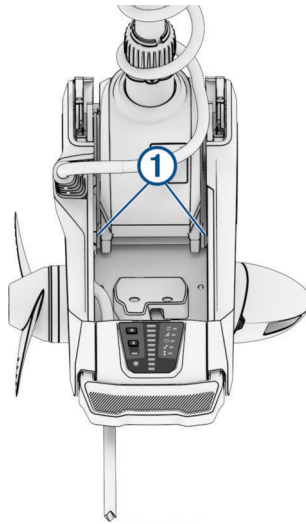


- Tarkista kierrekaapeli ① kulumien varalta ja vaihda se tarvittaessa..
- Tarkista ja puhdista virtajohdot ②.
- Rasvaa sarana ③ veneilyyn tarkoitettulla rasvalla (*Saranan voiteleminen, sivu 28*)
- Puhdista ja rasvaa säilytys- ja käyttösalvan poljin ④ (*Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen, sivu 29*) ja salvan tanko.
- Puhdista tai vaihda potkurin moottorin anodit ⑤ (*Anodien huoltaminen, sivu 29*).
- Irrota potkurista siihen mahdollisesti takertuneet siimat ja muu ylimääräinen materiaali.

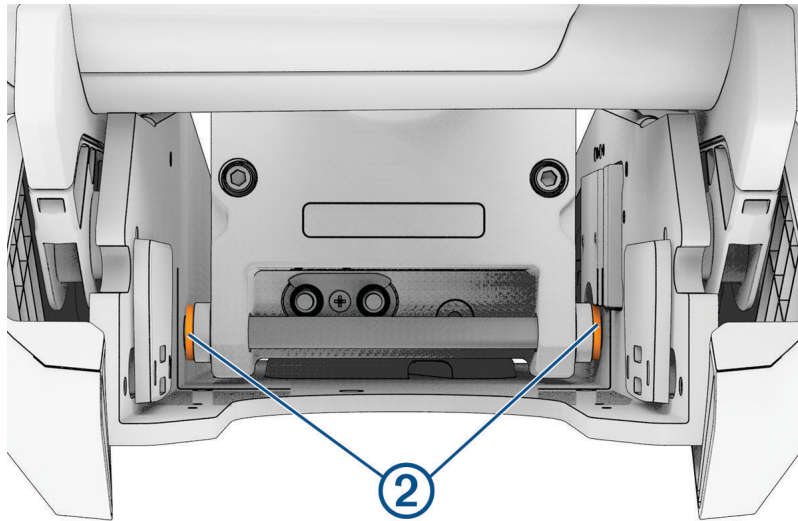
Saranan voiteleminen

Sarana helpottaa moottorin siirtämistä säilytys- ja käyttöasennon välillä. Voitele sarana tarvittaessa.

- 1 Varmista, että moottori on käyttöasennossa.
- 2 Etsi kaksi saranapistettä ①.



- 3 Levitä tarttumatonta kuivavoiteluainetta saranapisteisiin ja liikkuvien osien väleihin ② ja anna sen kuivua tuotteen mukana toimitettujen ohjeiden mukaisesti.

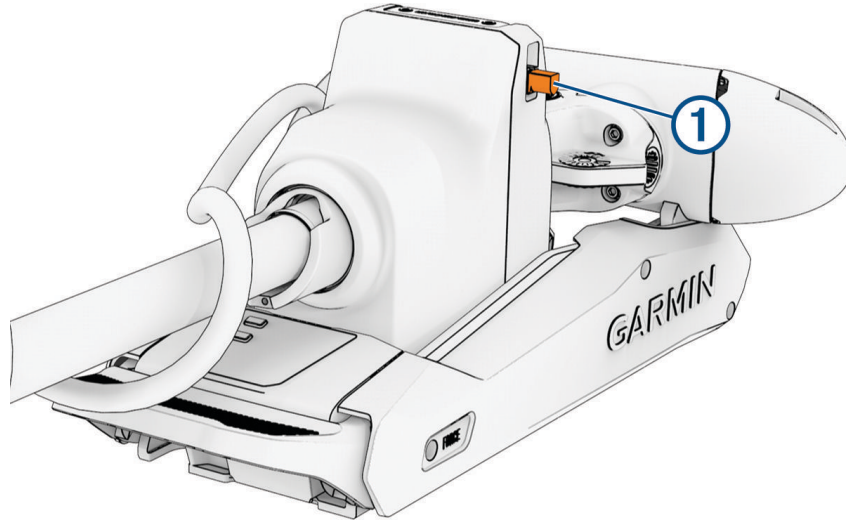


- 4 Siirrä moottoria säilytysasennosta käyttöasentoon ja takaisin useita kertoja, jotta voiteluaine leviää.
- 5 Lisää voiteluainetta tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.

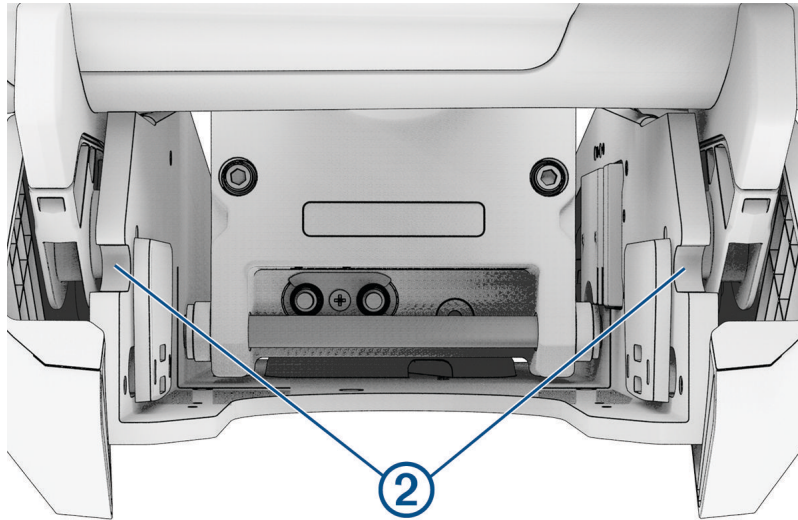
Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen

HUOMAUTUS: tämä kannattaa tehdä siten, että moottori on säilytysasennossa.

- 1 Aseta moottori säilytysasentoon, jotta pääset käsiksi lukitusmekanismeihin ①.



- 2 Poista lika ja kertymät kaikista lukitusmekanismin kanavista.
- 3 Levitä lukitusmekanismiin ja kanaviin synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa.
- 4 Liikuta salpaa manuaalisesti monta kertaa, jotta mekanismi liikkuu kanavissa ja levittää niihin rasvaa.
- 5 Lisää rasvaa tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.
- 6 Poista lika ja kertymät salpakiinnityksestä ②.



- 7 Levitä synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa salpakiinnitykseen sekä telineen vinoihin pintoihin ja kiinnityspaikkoihin, jotta lukitusmekanismi liikkuu kiinnitykseen sujuvasti.

Anodien huoltaminen

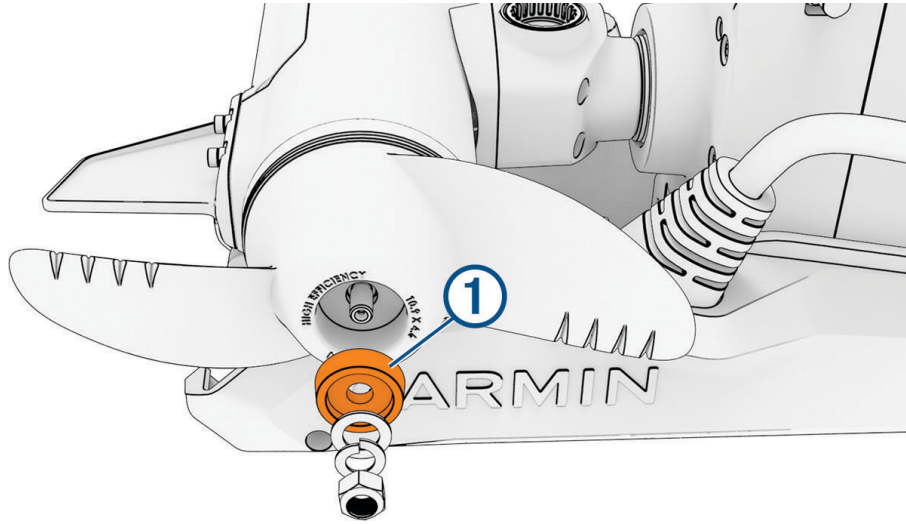
⚠ VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloita.

Suoja-anodit suojaavat moottorin osia korroosiolta. Ne on tarkistettava ja puhdistettava tai tarvittaessa vaihdettava joka kaudella. Vaihtoanodeja voi ostaa Garmin jälleenmyyjältä tai osoitteesta garmin.com.

Potkurin anodin huoltaminen

- 1 Löysää potkurin päässä oleva mutteri 15 mm:n ($9/16$ tuuman) hylsyavaimella.
- 2 Irrota potkuri ja siirrä mutteri, lukituslaatta ja litteä aluslaatta sivuun.
- 3 Irrota anodi ja tutki se ①.



- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdisti se teräsharjalla tai hiomapaperilla.

HUOMAUTUS

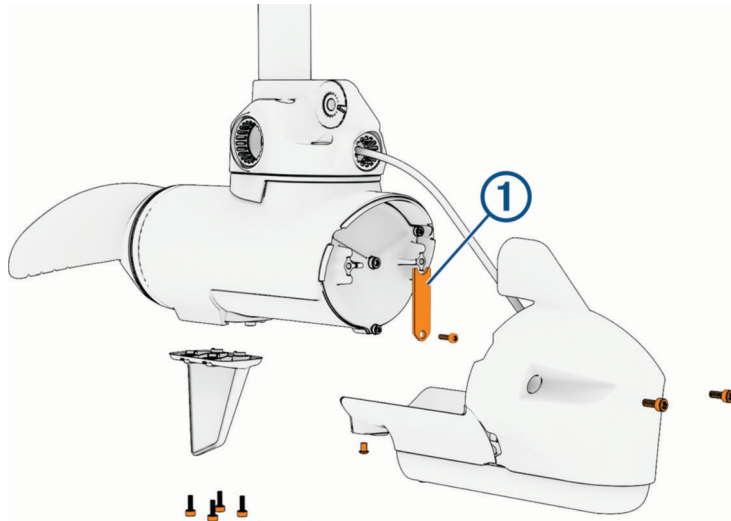
Irrota anodi moottorista, ennen kuin puhdistat sen teräsharjalla tai hiomapaperilla. Anodin puhdistaminen kiinni moottorissa saattaa vioittaa moottoria, kiihdyttää korroosiota ja lyhentää moottorin käyttöikää.

- Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 5 Aseta puhdistettu tai uusi anodi takaisin potkurin moottorin rikiputkeen ja kiinnitä se litteän aluslaatan, lukituslaatan ja mutterin avulla.
 - 6 Kiinnitä potkuri kiristämällä mutteri 15 mm:n ($9/16$ tuuman) hylsyavaimella tiukkuuteen 16.27 N-m (12 lbf-ft).

Kärkikartion anodin huoltaminen

HUOMAUTUS: vuoden 2024 jälkeen valmistetuissa keulamootoreissa anodi on kiinni kahdella ruuvilla potkurin moottorin kotelossa. Jos korvaavassa anodissa on kaksi reikää, mutta potkurin moottorissa yksi, voit asentaa uuden anodin yhdellä ruuvilla ja hävittää toisen.

- 1 Irrota 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella neljä ruuvia, joilla kölin kanta on kiinni moottorin alaosassa.
- 2 Irrota 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella ruuvi, jolla kaikuanturi ja kärkikartio ovat kiinni moottorin alaosassa.
- 3 Irrota kärkikartio moottorin etuosasta irrottamalla ruuvit 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella.
- 4 Irrota anodi ① moottorin etuosasta 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella.



- 5 Tutki anodi ja toimi:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdista se teräsharjalla tai hiomapaperilla.
 - Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 6 Kiinnitä uusi tai puhdistettu anodi potkurin moottoriin yhdellä tai kahdella ruuvilla.

HUOMAUTUS: jos potkurin moottorissa on kaksi kiinnityskohtaa anodille, kiinnitä anodi aina kahdella ruuvilla.
- 7 Asenna kärkikartio takaisin ja kiinnitä se kahdella ruuvilla potkurin moottorin etupuolelle.
- 8 Kiinnitä kaikuanturi ja kärkikartio takaisin potkurin moottorin alaosaan ruuvilla.
- 9 Asenna kölin kanta takaisin potkurin moottorin alaosaan.

Tekniset tiedot

Keulamoottori

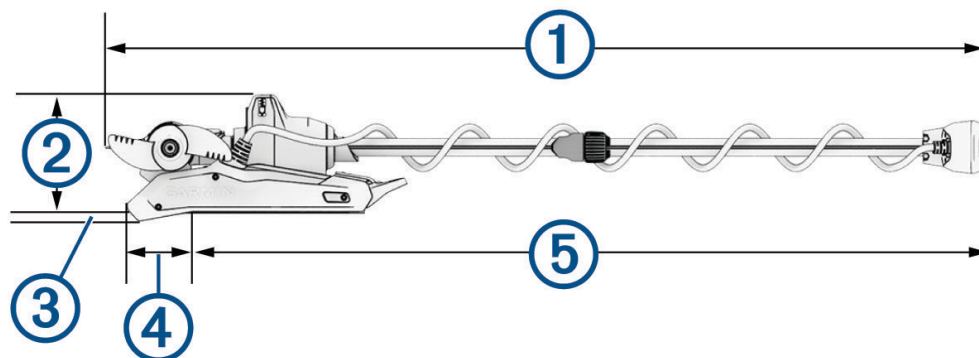
Paino (moottori, teline ja kaapelit)	48 tuuman valkoinen malli: 22,6 kg (50 paunaa) 48 tuuman musta malli: 23,2 kg (51 paunaa) 63 tuuman valkoinen malli: 24 kg (53 paunaa) 63 tuuman musta malli: 24,5 kg (54 paunaa) 75 tuuman valkoinen malli: 24,5 kg (54 paunaa) 75 tuuman musta malli: 25,4 kg (56 paunaa) 90 tuuman valkoinen malli: 25 kg (55 paunaa) 90 tuuman musta malli: 25 kg (55 paunaa) 110 tuuman valkoinen malli: 26,2 kg (58 paunaa) 110 tuuman musta malli: 26,2 kg (58 paunaa)
Paino (vakain)	0,66 kg (1,45 paunaa)
Käyttölämpötila	−5–40 °C (23–104 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Materiaali	Teline ja moottorin kotelo: alumiini Rikikutken suojus, näyttöpaneeli ja sivupaneelit: muovi Moottorin rikikutki: lasikuitu
Vesitiiviys	Rikikutken suojus: IEC 60529 IPX5 ³ Ohjausmoottorin kotelo: IEC 60529 IPX7 ⁴ Näyttöpaneelin kotelo: IEC 60529 IPX7 ⁴ Potkurin moottorin kotelo: IEC 60529 IPX8 ⁵
Kompassin turvaväli	61 cm (2 jalkaa)
Virtajohdon pituus	1,2 m (4 jalkaa)
Tulojännite	20–45 Vdc
Tulovirta	60 A (jatkuva)
Virrankatkaisin (ei mukana)	Vähintään 42 VDC, sopii 60 A (jatkuva) HUOMAUTUS: jos käyttölämpötila on korkeampi tai virtapiiri jaetaan muiden laitteiden kanssa, voit suojata järjestelmää käyttämällä virranksatkaisinta, jonka ampeerimäärä on suurempi (enintään 90 A). Ennen kuin vaihdat ampeerimäärältään suurempaan virranksatkaisimeen, varmista että veneesi on veneiden kytkestästandardien mukainen.
Virran enimmäiskäyttö (36 Vdc): 60 A	Virta katkaistuna: 72 mW Täysi teho: 2160 W
Radiotaajuus	Enintään 2,4 GHz (nimellinen 17,4 dBm)

³ Kestää altistumisen vedelle kaikista suunnista (esimerkiksi sateelle).

⁴ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

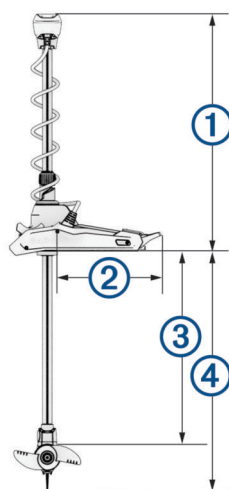
⁵ Kestää jatkuvan upottamisen enintään 3 metrin syvyiseen veteen.

Mitat säilytysasennossa

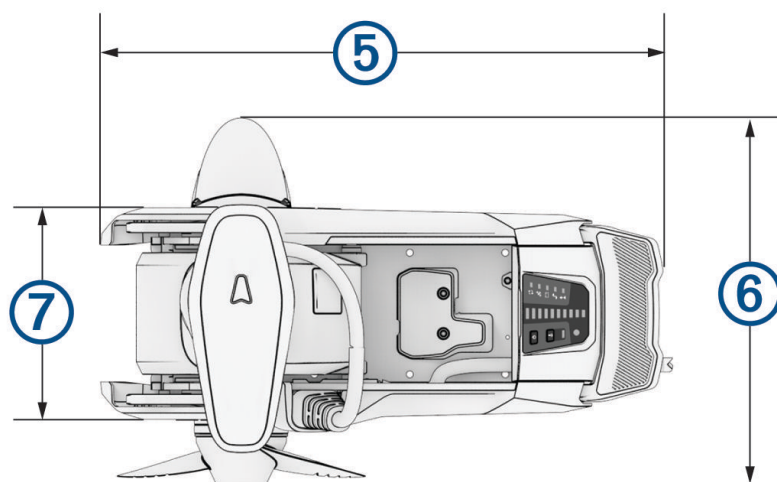


Kohde	48 tuuman malli	63 tuuman malli	75 tuuman malli	90 tuuman malli	110 tuuman malli
①	156 cm (61 ⁷ / ₁₆ tuumaa)	194,1 cm (76 ⁷ / ₁₆ tuumaa)	224,8 cm (88 ¹ / ₂ tuumaa)	262,68 cm (103 ³ / ₈ tuumaa)	313,48 cm (123 ³ / ₈ tuumaa)
②	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tuumaa)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ tuumaa)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆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

Mitat käyttöasennossa



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



⁶ Käyttöasennossa enimmäissyvydessä.

Kohde	Kaikki mallit
⑤	61,2 cm (24 ¹ / ₈ tuumaa)
⑥	Kaikuanturin kanssa: 42,7 cm (16 ¹³ / ₁₆ tuumaa) Ilman kaikuanturia: 41,2 cm (16 ¹ / ₄ tuumaa)
⑦	24,6 cm (9 ¹¹ / ₁₆ tuumaa)

Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot

Näistä taulukoista näet kaasun tason, lähtötehon ja moottorin virrankulutuksen keskinäisen suhteen. Arvot on kerätty ISO13342-testimäärittelyn mukaan käyttäen tehokasta Garmin potkuria suhteellisen tyynessä vedessä ja moottori käyttöasennossa riittävän syvällä, jotta siihen ei pääse ilmaa, ja käyttäen toleransseja ±22 N (5 lbf) ja ±5 A. Jännitetasot on mitattu keulamoottorin virtajohdon liitännöistä.

Potkurin nopeusasetus	25,6 Vdc:n virtalähde			38,4 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (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

Potkurin nopeusasetus	25,6 Vdc:n virtalähde			38,4 Vdc:n virtalähde		
	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (A)	Työntö (paunaa)	Työntö (N)	Virta (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

HUOMAUTUS: negatiiviset potkurin nopeusarvot liittyvät potkurin käyttämiseen peruutusvaihteella ([Peruuttaminen, sivu 16](#)).

Kaukosäädin

Mitat (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ tuumaa)
Paino	109 g (3,8 unssia) ilman paristoja
Materiaali	Lasikuitutäytteen naiton
Näytön tyyppi	Auringonpaisteessakin luettava, transflektiivinen MIP (memory-in-pixel)
Näytön tarkkuus	240 x 240 kuvapistettä
Näytön koko (halkaisija)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ tuumaa)
Käyttölämpötila	-15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	-40–85 °C (-40–185 °F)
Pariston tyyppi	2 AA-paristoa (eivät sisälly pakkaukseen)
Paristonkesto	240 tuntia, tavallinen käyttö
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 10,0 dBm)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7 ⁷
Kompassin turvaväli	15 cm (6 tuumaa)

⁷ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

poljin

Mitat (P × L × K)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ tuumaa)
Paino	1,8 kg (4 paunaa)
Käyttölämpötila	−15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7
Materiaali	Muovi
Tulojännite	10–45 Vdc
Nimellistulojännite	12/24/36 Vdc
Tyypillinen tulovirta	< 1 mA (12 Vdc)
Enimmäistulovirta	10 mA (12 Vdc)
Sulake (virtajohdossa)	2 A, mini blade -tyyppinen
Virtajohdon pituus	2 m (6,6 jalkaa)
Pariston tyyppi	Kaksi AA-paristoa (alkali, NiMH tai litium, ei mukana)
Paristonkesto	Vähintään 1 vuosi
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 0,72 dBm)
Kompassin turvaväli	60 cm (2 jalkaa)

Verkkoliitännät ja -palvelut

Wi-Fi yhdistetty laite voi käyttää seuraavia verkkoliitännöitä ja -palveluja. Nämä liitännät ja palvelut ovat oletusarvoisesti käytössä, niitä ei voi poistaa käytöstä ja niitä tarvitaan, jotta laitteisto toimii oikein.

- Garmin palvelut
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

HUOMAUTUS: kun yhdistät laitteen verkkoon, yksityiset tiedot synkronoidaan juuri lisätyn laitteen kanssa.

