

FORCE® KRAKEN

Korisnički priručnik

© 2023 Garmin Ltd. ili njezine podružnice

Sva prava pridržana. Sukladno zakonima o zaštiti autorskih prava, ovaj priručnik se ne smije kopirati, u cijelosti niti djelomično, bez prethodnog pismenog odobrenja tvrtke Garmin. Garmin pridržava pravo izmjene ili poboljšanja svojih proizvoda te izmjene sadržaja ovog priručnika, bez obaveze da obavijesti bilo koju osobu ili organizaciju o tim izmjenama ili poboljšanjima. Posjetite www.garmin.com gdje ćete pronaći posljednje nadogradnje i dodatne podatke o korištenju ovog proizvoda.

Garmin®, logotip Garmin, ActiveCaptain® i Force® trgovački su znakovi tvrtke Garmin Ltd. ili njezinih podružnica, registrirani u SAD-u i drugim državama. Ovi trgovački znakovi ne smiju se koristiti bez izričitog dopuštenja tvrtke Garmin.

Wi-Fi® je registrirani znak tvrtke Wi-Fi Alliance Corporation.

Sadržaj

Početak rada..... 1

Otpuštanje motora iz sklopljenog položaja.....	1
Podešavanje dubine vanbrodskog motora.....	2
Sklapanje motora iz uporabnog položaja.....	3
Rad.....	3
Zaslon vanbrodskog motora.....	4
Indikator statusa.....	6
Postavljanje pomaka pramca.....	6

Daljinski upravljač..... 7

Zaslon daljinskog upravljača.....	9
Navigiranje izbornikom.....	10
Uključivanje i isključivanje propelera... ..	10
Prilagodba brzine motora.....	10
Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora.....	10
Upravljanje gestama.....	10
Upravljanje gestama.....	11
Prilagodna držanja smjera gestama.....	11
Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja.....	11
Ugradnja baterija u daljinski upravljač.....	11
Pričvršćivanje vrpce.....	12
Kalibracija daljinskog upravljača.....	12
Uparivanje daljinskog upravljača.....	12
Uparivanje dodatnog daljinskog upravljača.....	13

Autopilot..... 13

Kalibracija kompasa vanbrodskog motora.....	14
Dohvaćanje GPS signala.....	14
Podešavanje odgovora autopilota.....	14
Održavanje brzine.....	14
Držanje položaja.....	15
Održavanje smjera.....	15
Promjena ponašanja značajke Heading Hold.....	15
Navigacija.....	15

Pauziranje i nastavljavanje navigacije.....	16
Zaustavljanje navigacije.....	16

Potisak za vožnju unatrag..... 16

Prebacivanje između načina za vožnju unaprijed i unatrag.....	16
---	----

Točke..... 16

Stvaranje točke.....	16
Navigacija do točke.....	17
Prikaz pojedinosti o točkama.....	17
Uređivanje naziva točke.....	17
Brisanje točke.....	17

Rute..... 17

Navođenje po ruti.....	18
Prikaz pojedinosti o ruti.....	18
Uređivanje naziva rute.....	18
Brisanje rute.....	18

Tragovi..... 18

Spremanje aktivnog traga.....	19
Brisanje aktivnog traga.....	19
Navigiranje do početka aktivnog traga.. ..	19
Navigacija po spremljenom tragu.....	19
Prikazivanje pojedinosti o spremljenim tragovima.....	19
Uređivanje spremljenog naziva traga.. ..	19
Brisanje spremljene trase.....	20

Postavke..... 20

Postavke vanbrodskog motora.....	20
Postavke bežične mreže.....	21
Postavke upravljanja akumulatorom.....	21
Postavke daljinskog upravljača.....	21
Postavke pozadinskog osvetljenja.. ..	21

Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain..... 21

Povezivanje s ploterom..... 22

Povezivanje s Garmin satom..... 22

Nadogradnje softvera..... 22

Nadogradnja softvera pomoću aplikacije ActiveCaptain.....	23
--	----

Nožna papučica..... 24

Umetanje baterija.....	26
Uparivanje nožne papučice.....	26
Indikator statusa.....	27
Onemogućavanje gumba autopilota na nožnoj papučici.....	27

Potrebno održavanje i raspored održavanja.....28

Podmazivanje šarke.....	29
Čišćenje i podmazivanje mehanizma za zaključavanje.....	30
Servisiranje anode.....	30
Servisiranje anode elise.....	31
Servisiranje anode u stožastom vrhu.....	32

Specifikacije.....33

Vanbrodski motor.....	33
Dimenzije u sklopljenom položaju...	34
Dimenzije u uporabnom položaju.....	35
Informacije o potisku i potrošnji struje motora.....	36
Specifikacije.....	38
Nožna papučica.....	39
Mrežna sučelja i usluge.....	39

Početak rada

⚠ UPOZORENJE

U kutiji proizvoda potražite list *Važni podaci o sigurnosti i proizvodu* koji sadrži upozorenja i druge važne informacije o proizvodu.

Nemojte pokretati motor ako elisa nije u vodi. Kontakt s elisom u pokretu može uzrokovati ozbiljne ozljede.

Motor nemojte upotrebljavati u područjima gdje vi ili druge osobe u vodi možete doći u kontakt s elisom u pokretu jer tako možete uzrokovati ozbiljne ozljede.

Vi ste odgovorni za sigurno i oprezno upravljanje plovilom. Funkcije autopilota vanbrodskog motora alati su koji poboljšavaju mogućnost upravljanja plovilom. No, oni vas ne oslobađaju odgovornosti da plovilom upravljate na siguran način. Izbjegavajte navigacijske opasnosti i nikad ne ostavljajte kontrole motora bez nadzora.

Upoznajte se s funkcijama autopilota na mirnoj otvorenoj vodi bez opasnosti.

Budite oprezni kad vanbrodskim motorom upravljate u blizini opasnih elemenata u vodi poput drveća, kamenja u plitkoj vodi, dokova, stupova i drugih plovila.

Prije rukovanja ili rada s elisom, pogonskim motorom elise, električnim priključcima ili kućištima elektroničkih komponenti obavezno odspojite motor od akumulatora kako biste spriječili ozbiljne ozljede ili smrti.

⚠ OPREZ

Neka daljinski upravljač uvijek bude uz vas tijekom upotrebe vanbrodskog motora. Ako u bilo kojem trenutku trebate prilagoditi ili zaustaviti rad vanbrodskog motora, za zaustavljanje elise možete pritisnuti  na daljinskom upravljaču ili nožnoj papučici ili pritisnuti .

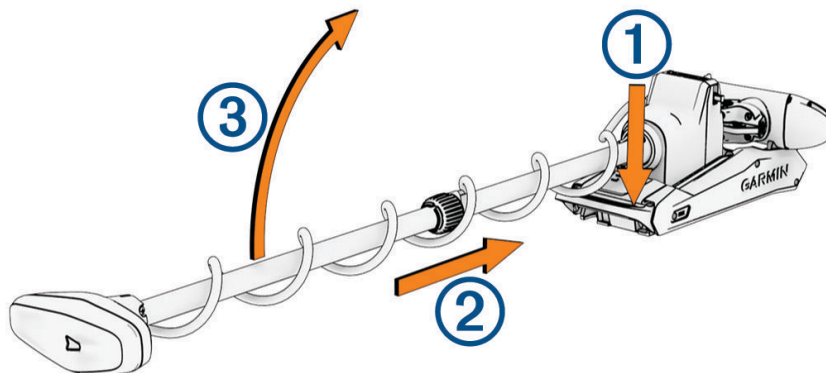
Prilikom upotrebe funkcija autopilota budite spremni na iznenadna zaustavljanja, ubrzavanja i skretanja.

Prilikom spremanja ili otpuštanja motora pazite na opasnost od prignječenja ili priklještenja od pokretnih dijelova što može uzrokovati tjelesne ozljede.

Prilikom spremanja ili otpuštanja motora stanite čvrsto i pripazite na skliske površine oko motora. Ako tijekom otpuštanja motora izgubite ravnotežu, to može uzrokovati ozljede.

Otpuštanje motora iz sklopljenog položaja

- 1 Prsten za podešavanje dubine pomaknite od kućišta motora.
- 2 Držite papučicu kako biste otpustili zasun .



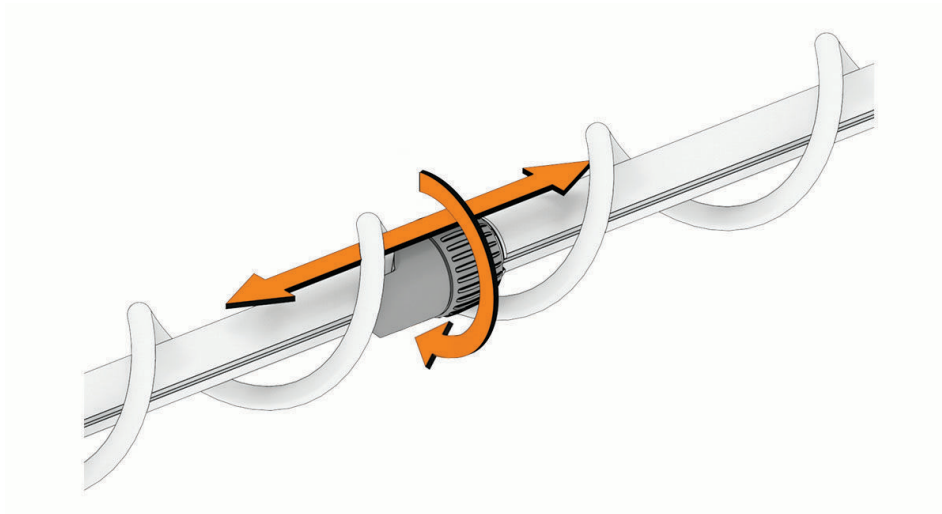
- 3 Izvucite motor  i otpustite papučicu, a zatim polako spustite motor  u otpušteni položaj.
- 4 Ako je potrebno, odgurnite vratilo kako biste zaključali motor u uporabnom položaju.

OBAVIJEST

Mehanizam za podešavanje dubine dizajniran je tako da se poravna s motorom upravljača i trebalo bi se automatski poravnati kada pokrenete motor. Kako biste izbjegli neočekivane rezultate upravljanja, prije upotrebe motora provjerite postoje li prepreke koje bi mogle spriječiti pravilno poravnavanje dijelova.

Podešavanje dubine vanbrodskog motora

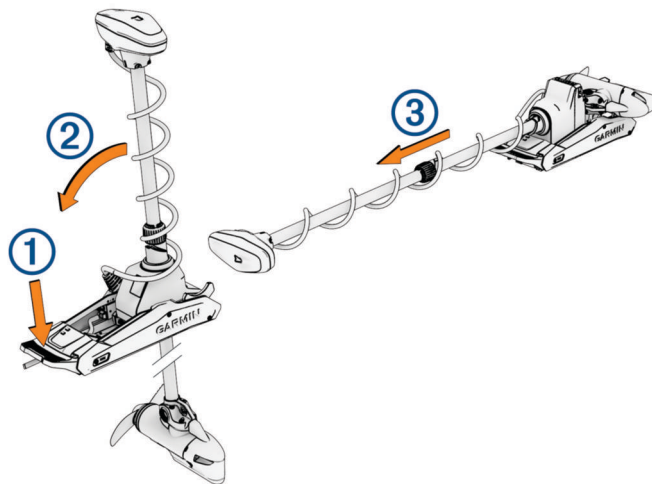
- 1 Sklopite motor.
- 2 Otpustite prsten na vratilu motora.



- 3 Povucite prsten kako biste postavili vanbrodski motor na veću ili manju dubinu.
- 4 Zategnite prsten.
- 5 Otpustite motor kako biste provjerili dubinu.
- 6 Ponovite ovaj postupak prema potrebi kako biste postavili ispravnu dubinu.

Sklapanje motora iz uporabnog položaja

- 1 Držite papučicu kako biste otpustili zasun ①.



NAPOMENA: Motor bi se trebao automatski okrenuti do 90° kako biste ga mogli sklopiti. Strana sklapanja propelera može se konfigurirati u izborniku s postavkama.

- 2 Nagnite vratilo natrag ②, a zatim polako podignite motor naginjući vratilo u vodoravni položaj.
- 3 Gurajte motor u držač motora dok ne sjedne na mjesto u sklopljenom položaju ③.

UPOZORENJE

Gurnite duž vratila, a zatim povucite unatrag duž vratila kako biste bili sigurni da je motor čvrsto sjeo na mjesto. Ako motor nije dobro pričvršćen u sklopljenom položaju, može se neočekivano pokrenuti tijekom kretanja kroz nemirnu vodu ili vuče što može dovesti do mogućeg oštećenja imovine ili teških tjelesnih ozljeda.

Prsten za podešavanje dubine mora se pomaknuti što bliže podnožju motora. Ako to ne učinite, moglo bi doći do neočekivanog pokretanja vanbrodskog motora, što može dovesti do oštećenja imovine ili teških ozljeda.

- 4 Ako je ugrađen, pričvrstite vratilo motora u stabilizator.

Rad

Svaku funkciju vanbrodskog motora moguće je primijeniti s priloženim daljinskim upravljačem (*Daljinski upravljač, stranica 7*).

Osim s daljinskim upravljačem, određenim funkcijama Force Kraken vanbrodskog motora moguće je upravljati s bilo kojim od sljedećih uređaja:

- nožnom papučicom (*Nožna papučica, stranica 24*) (nije priložena).
- mobilnim uređajem s aplikacijom ActiveCaptain® (*Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain, stranica 21*).
- kompatibilnim Garmin® ploterom (*Povezivanje s ploterom, stranica 22*).
- kompatibilnim Garmin satom (*Povezivanje s Garmin satom, stranica 22*).

Pojedinosti o upravljanju s vanbrodskim motorom putem sata ili plotera potražite u *korisničkom priručniku* odgovarajućeg uređaja.

Zaslon vanbrodskog motora

OPREZ

Dok je motor u pogonu, velike metalne predmete poput kutije za alat držite podalje od zaslona. Veliki metalni predmeti mogu ometati rad magnetskog kompasa i time utjecati na rad ugrađenog autopilota te potencijalno uzrokovati ozljede ili oštećenja.

Zaslon na nosaču za vanbrodski motor sažeto prikazuje važne informacije.

NAPOMENA: Pozadinsko svjetlo na zaslonu reagira na osvjetljenje u okolini, a tijekom noći se automatski zatamnjuje.



 Brzina	Zelena: brzina potiska prema naprijed. Crvena: brzina potiska unatrag. Broj traka predstavlja brzinu propelera ili konstantne brzine (<i>Prilagodba brzine motora, stranica 10</i>). NAPOMENA: Možda ćete morati nadograditi softver na svojem vanbrodskom motoru kako biste omogućili značajku potiska za vožnju unatrag (<i>Nadogradnje softvera, stranica 22</i>). NAPOMENA: Pri potisku za vožnju unatrag pogon motora je glasniji, a potisak je slabiji i manje učinkovit nego pri potisku prema naprijed.
 Status akumulatora vanbrodskog motora	Zelena: dobra razina napona akumulatora motora. Žuta: srednja razina napona akumulatora motora. Crvena: niska razina napona akumulatora motora. Trepereća crvena: kritično niska razina napona akumulatora motora. NAPOMENA: Indikatori razine napunjenosti baterije prilagođeni su za olovno kiselinske baterije te mogu biti netočni za druge vrste baterije poput litij-ionskih.
 Status GPS signala	Zelena: dobar GPS signal motora. Žuta: slab GPS signal motora. Crvena: motor nema GPS signal.
 Status motora	Zelena: motor radi normalno. Crvena (neprekidno svijetli): pokreće se softver motora. Crvena (treperi): došlo je do pogreške sustava. Plava: motor je u načinu rada za uparivanje. Žuta: motor je u načinu rada za oporavak (za nadogradnje softvera i postupke oporavka).
 Napajanje	Pritisnite kako biste uključili ili isključili motor. NAPOMENA: Prema zadanim postavkama vanbrodski motor automatski se uključuje kada se počne napajati. Ne treba pritisnuti ovaj gumb kako bi se motor uključio. To se može promijeniti u postavkama (<i>Postavke vanbrodskog motora, stranica 20</i>). Vanbrodski motor automatski se isključuje kada se dva sata nalazi u sklopljenom položaju. Kada se propeler okreće, pritisnite za zaustavljanje propelera. Pritisnite triput za otvaranje načina rada za uparivanje.
 Status propelera	Svijetli kada je propeler uključen (<i>Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10</i>).
 Status držanja smjera	Svijetli kada je držanje smjera uključeno (<i>Održavanje smjera, stranica 15</i>).
 Status zaključavanja sidra	Svijetli kada je zaključavanje sidra uključeno (<i>Držanje položaja, stranica 15</i>). Pritisnite za uključivanje zaključavanja sidra. Držite za isključivanje zaključavanja sidra.

Indikator statusa

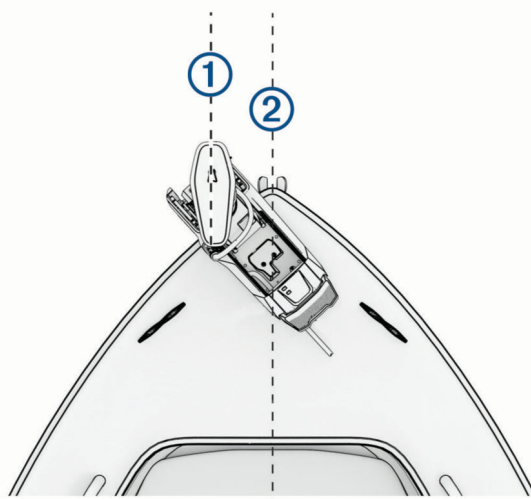
LED indikator  označava status motora.

Zelena	Normalan rad
Crvena	Trajno svijetli: pokretanje sustava Treperi: pogreška sustava
Plava	Način rada za uparivanje
Žuta	Način rada za oporavak (za nadogradnje softvera i postupke oporavka)

Postavljanje pomaka pramca

Ovisno o kutu montaže, vanbrodski motor možda neće biti u ravnini sa središnjom linijom plovila. Za najbolje rezultate trebali biste postaviti pomak pramca.

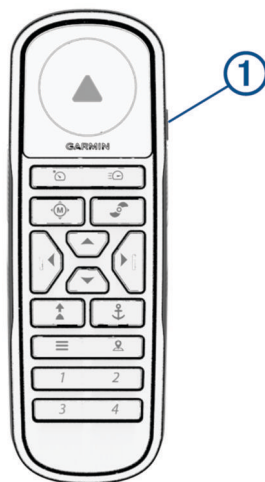
- 1 Daljinskim upravljačem prilagodite kut vanbrodskog motora ① tako da bude u ravnini sa središnjom linijom plovila ②, usmjeren ravno prema naprijed.



- 2 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Pritisnite  ili  kako biste podesili pomak pramca.
- 4 Pritisnite  kako biste postavili pomak pramca.
- 5 Prema potrebi ponovite postupak.

Daljinski upravljač

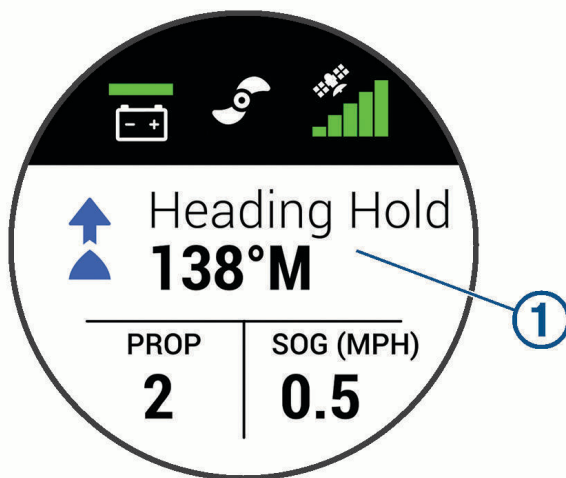
NAPOMENA: Možda ćete morati nadograditi softver na svojem vanbrodskom motoru kako biste omogućili značajku potiska za vožnju unatrag (*Nadogradnje softvera, stranica 22*).



Gumb	Opis
	Držite kako biste uključili ili isključili daljinski upravljač.
	Pritisnite za uključivanje i postavljanje trenutačne kopnene brzine kao konstantne (<i>Održavanje brzine, stranica 14</i>). Ponovo pritisnite kako biste onemogućili održavanje konstantne brzine i vratili se na ručnu kontrolu brzine.
	Pritisnite dvaput za uključivanje propelera i prebacivanje u punu brzinu. Ponovno pritisnite za povratak na prethodno stanje brzine i propelera.
	Pritisnite za ručnu kontrolu (<i>Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora, stranica 10</i>). Držite za upravljanje gestama (<i>Upravljanje gestama, stranica 11</i>).
	Pritisnite jedanput za uključivanje ili isključivanje motora (<i>Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10</i>). Pritisnite dvaput za isključivanje svih funkcija autopilota (ako je omogućen), zaustavljanje propelera i prebacivanje između potiska za vožnju unaprijed i unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 16</i>).
	Pritisnite za navigiranje izbornikom (<i>Navigiranje izbornikom, stranica 10</i>). Kada se nalazite u izborniku, pritisnite  za odabir stavke izbornika i pritisnite  za povratak bez spremanja. Kada je aktivirano zaključavanje sidra, pritisnite za pomicanje položaja zaključavanja sidra prema naprijed, natrag, lijevo ili desno u koracima od 1,5 m (5 ft). Tijekom držanja smjera ili ručnog upravljanja pritisnite  i  za zakretanje u koracima od jednog stupnja ili ih zadržite pritisnutima za zakretanje u koracima od pet stupnjeva. Pritisnite  i  za promjenu brzine u koracima ili ih zadržite pritisnutima za kontinuiranu promjenu brzine. Kad je brzina postavljena na nulu pritisnite  za prebacivanje u vožnju unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 16</i>).
	Pritisnite za uključivanje držanja smjera. Držanje smjera upotrebljava vanbrodski motor za održavanje trenutačnoga smjera (<i>Održavanje smjera, stranica 15</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje držanja smjera, zaustavljanje propelera i nastavak ručne kontrole. Držite za postavljanje držanja smjera usmjeravanjem daljinskog upravljača (<i>Prilagodna držanja smjera gestama, stranica 11</i>).
	Pritisnite za uključivanje zaključavanja sidra. Funkcija zaključavanja sidra održava položaj s pomoću vanbrodskog motora (<i>Držanje položaja, stranica 15</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje zaključavanja sidra i za povratak prethodnog načina upravljanja. Držite za pomicanje položaja zaključavanja sidra usmjeravanjem daljinskog upravljača (<i>Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja, stranica 11</i>).
	Pritisnite za otvaranje izbornika. Pritisnite za izlaz iz izbornika.
	Pritisnite za označavanje točke.
1 do 4	Pritisnite za otvaranje prečaca Garmin plotera dodijeljenog gumbu. ¹

¹ Potrebno je povezivanje s kompatibilnim Garmin ploterom. Upute potražite u korisničkom priručniku za ploter.

Zaslon daljinskog upravljača



①	Prikaz statusa rada vanbrodskog motora. Primjerice, pri ručnom upravljanju prikazuje se Manual, a kada je uključeno držanje smjera, prikazuje se Heading Hold zajedno sa zadanom točkom držanja smjera u stupnjevima.
	Prikaz statusa akumulatora vanbrodskog motora. Zelena: dobra razina napona akumulatora motora. Žuta: srednja razina napona akumulatora motora. Crvena: niska razina napona akumulatora motora. Trepereća crvena: kritično niska razina napona akumulatora motora. NAPOMENA: Prema zadanim postavkama indikator razine akumulatora optimiziran je za olovno-kise- linske akumulatora (Postavke upravljanja akumulatorom, stranica 21). SAVJET: Možete promijeniti izgled statusa akumulatora vanbrodskog motora tako da prikazuje brojčanu vrijednost napona umjesto ikone (Postavke vanbrodskog motora, stranica 20). Pritiskom na možete prikazati razinu baterije daljinskog upravljača.
	Prikaz statusa propelera. Bijelo i rotirajuće: propeler potiskuje prema naprijed. Crveno i rotirajuće: propeler potiskuje prema natrag.² NAPOMENA: Možda ćete morati nadograditi softver na svojem vanbrodskom motoru kako biste omogućili značajku potiska za vožnju unatrag (Nadogradnje softvera, stranica 22). Bez rotacije: propeler je uključen, a brzina postavljena na nulu. Ne prikazuje se: propeler je isključen.
	Prikazuje snagu GPS signala vanbrodskog motora.
PROP	Prikaz razine brzine propelera (Prilagodba brzine motora, stranica 10). Ako propeler aktivno potiskuje prema natrag, razina brzine prikazuje se crvenom bojom.² NAPOMENA: Brzina propelera neće se prikazivati ako motor radi postavljenom konstantnom brzinom.
SOG	Pokazuje brzinu izmjerenu iznad tla (SOG).

² Pri potisku za vožnju unatrag pogon motora je glasniji, a potisak je slabiji i manje učinkovit nego pri potisku prema naprijed.

Navigiranje izbornikom

S pomoću izbornika i tipki sa strelicama možete navigirati izbornikom na daljinskom upravljaču.

- Za otvaranje izbornika pritisnite .
- Za pomicanje između različitih stavki izbornika pritisnite  i .
- Za odabir stavke izbornika pritisnite .
- Za povratak na prethodnu stavku izbornika pritisnite .
- Da biste izašli iz izbornika, pritisnite  ili više puta pritisnite  sve dok se ne prikaže glavni zaslon.

Uključivanje i isključivanje propelera

UPOZORENJE

Motor nemojte upotrebljavati u područjima gdje vi ili druge osobe u vodi možete doći u kontakt s elisom u pokretu jer tako možete uzrokovati ozbiljne ozljede.

Nemojte pokretati motor ako elisa nije u vodi. Kontakt s elisom u pokretu može uzrokovati ozbiljne ozljede.

- 1 Ako je potrebno, spustite vanbrodski motor (*Otpuštanje motora iz sklopljenog položaja, stranica 1*).

NAPOMENA: Propeler se ne može uključiti kada je vanbrodski motor u sklopljenom položaju.

- 2 Na daljinskom upravljaču pritisnite  da biste uključili propeler.
- 3 Ponovno pritisnite  da biste isključili propeler.

Prilagodba brzine motora

Za povećanje ili smanjenje brzine na daljinskom upravljaču pritisnite  ili .

U ručnom načinu rada brzina propelera, koja se prikazuje u polju PROP na zaslonu daljinskog upravljača, sukladno se povećava ili smanjuje.

U načinu rada s tempomatom trenutna brzina, koja se prikazuje se na zaslonu daljinskog upravljača za vanbrodski motor, sukladno se povećava ili smanjuje.

NAPOMENA: U ručnom načinu rada povećanjem ili smanjenjem brzine uz pomoć daljinskog upravljača propeler se ne uključuje automatski. Za uključivanje propelera morate pritisnuti gumb  na daljinskom upravljaču.

Postavljanje u punu brzinu

- 1 Na daljinskom upravljaču dvaput pritisnite .
- 2 Pritisnite  za povratak na prethodnu brzinu propelera.

SAVJET: Pri punoj brzini na daljinskom upravljaču možete pritiskati  za postupno smanjenje brzine propelera.

Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora

U ručnom načinu rada možete prilagoditi smjer i brzinu vanbrodskog motora prema potrebi.

NAPOMENA: Prema zadanim postavkama, vanbrodski motor je u ručnom načinu rada kada ga uključite.

- 1 Po potrebi pritisnite .
- 2 Pritisnite  i  za upravljanje.

SAVJET: Za upravljanje plovilom možete se koristiti i funkcijom upravljanja gestama (*Upravljanje gestama, stranica 11*).

Upravljanje gestama

Daljinski upravljač možete usmjeriti ili ga pomaknuti kako biste komunicirali s vanbrodskim motorom. Morate kalibrirati kompas u vanbrodskom motoru (*Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14*) i kompas u daljinskom upravljaču (*Kalibracija daljinskog upravljača, stranica 12*) da biste mogli upotrebljavati funkciju upravljanja gestama.

Upravljanje gestama

Motorom možete upravljati usmjeravanjem daljinskog upravljača.

- 1 Ako je potrebno, uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10*).
- 2 Držite .
- 3 Dok tipku  držite pritisnutom, usmjerite daljinski upravljač ulijevo ili udesno kako biste skrenuli ulijevo ili udesno.
- 4 Za prekid upravljanja otpustite .

Prilagodna držanja smjera gestama

Pomicanjem daljinskog upravljača možete prilagoditi držanje smjera (*Održavanje smjera, stranica 15*).

- 1 Ako je potrebno, uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10*).
- 2 Držite .
- 3 Uperite daljinski upravljač u smjeru koji želite postaviti.
- 4 Otpustite  za postavljanje držanja smjera.

Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja

Pri upotrebi funkcije zaključavanja sidra, možete pomicati daljinski upravljač za prilagodbu položaja (*Držanje položaja, stranica 15*).

- 1 Držite .
- 2 Uperite daljinski upravljač u željenom smjeru kako biste pomaknuli položaj.
Vaš se položaj pomiče za 1.5 m (5 ft) u odabranom smjeru.
- 3 Otpustite .
- 4 Ponovite postupak sve dok ne dođete u željeni položaj.

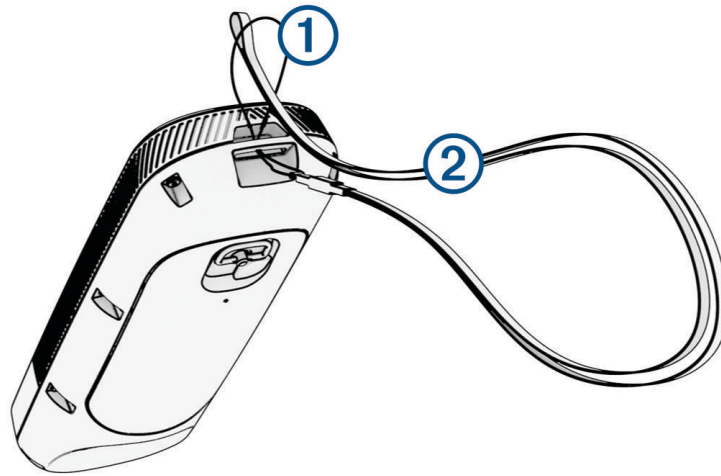
Ugradnja baterija u daljinski upravljač

Daljinski upravljač napaja se putem dvije AA baterije (nisu uključene). Za najbolje rezultate koristite litijske baterije.

- 1 Okrenite D-prsten u smjeru obrnutom od kazaljke na satu i povucite prema gore kako biste skinuli poklopac.
- 2 Umetnite dvije AA baterije i pazite na polaritet.
- 3 Stavite poklopac baterije i okrenite D-prsten u smjeru kazaljke na satu.

Pričvršćivanje vrpce

- 1 Počnite sa stražnje strane daljinskog upravljača i provucite petlju vrpce ① kroz otvor.



- 2 Provucite drugi kraj vrpce kroz ② petlju i čvrsto povucite.
- 3 Po potrebi vrpcu stavite oko vrata ili zapešća kako biste je osigurali tijekom aktivnosti.

Kalibracija daljinskog upravljača

OBAVIJEST

Elektronički kompas kalibrirajte na otvorenom. Za bolju preciznost smjera nemojte stajati pored objekata koji utječu na magnetska polja, kao što su vozila, zgrade ili dalekovodi.

Da biste upotrebljavali funkciju upravljanja motorom gestama, najprije morate kalibrirati kompas u daljinskom upravljaču. Ako upravljanje gestama nakon kalibracije ne radi ispravno, postupak kalibracije možete ponavljati koliko god je to puta potrebno.

- 1 Odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Odaberite **Start** i slijedite upute na zaslonu.

Uparivanje daljinskog upravljača

Daljinski se upravljač tvornički uparuje s vanbrodskim motorom. Ako ga trebate ponovno upariti, slijedite sljedeće korake.

- 1 Uključite vanbrodski motor.
- 2 Na vanbrodskom motoru triput pritisnite  kako biste pristupili načinu rada za uparivanje. Tijekom traženja veze LED indikator statusa  na vanbrodskom motoru treperi plavo.
- 3 Unesite daljinski upravljač unutar 1 m (3 ft.) od vanbrodskog motora.
- 4 Uključite daljinski upravljač.
- 5 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**. Nakon nekoliko sekundi na daljinskom upravljaču prikazuje se Pairing Complete.

Uparivanje dodatnog daljinskog upravljača

Istovremeno s vanbrodskim motorom možete imati povezana dva daljinska upravljača.

Za uparivanje drugog daljinskog upravljača morate slijediti ove korake koristeći se prvim povezanim daljinskim upravljačem.

- 1 Uključite vanbrodski motor.
- 2 Na daljinskom upravljaču već uparenom s motorom odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Postavite dodatni daljinski upravljač na udaljenost od najviše 1 m (3 ft) od zaslona na vanbrodskom motoru.
- 4 Uključite dodatni daljinski upravljač.
- 5 Na dodatnom daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na prvom daljinskom upravljaču prikazuje se Device Found. Nakon nekoliko sekundi na drugom daljinskom upravljaču prikazuje se Pairing Complete.

Autopilot

UPOZORENJE

Vi ste odgovorni za sigurno i oprezno upravljanje plovilom. Funkcije autopilota vanbrodskog motora alati su koji poboljšavaju mogućnost upravljanja plovilom. No, oni vas ne oslobađaju odgovornosti da plovilom upravljate na siguran način. Izbjegavajte navigacijske opasnosti i nikad ne ostavljajte kontrole motora bez nadzora.

Upoznajte se s funkcijama autopilota na mirnoj otvorenoj vodi bez opasnosti.

OPREZ

Prilikom upotrebe funkcija autopilota budite spremni na iznenadna zaustavljanja, ubrzavanja i skretanja.

Vanbrodski motor Force Kraken podržava značajke autopilota kao što su praćenje unaprijed planirane rute, održavanje smjera i zadržavanje položaja.

Morate kalibrirati kompas vanbrodskog motora prije nego što možete upotrijebiti značajke autopilota (*Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14*). Morate imati GPS signal kako biste mogli aktivirati način autopilota (*Dohvaćanje GPS signala, stranica 14*).

Sve načine autopilota možete aktivirati i njima upravljati s pomoću priloženog daljinskog upravljača (*Daljinski upravljač, stranica 7*). Određenim funkcijama autopilota možete upravljati i s pomoću drugih kompatibilnih uređaja (*Rad, stranica 3*).

SAVJET: U nekim situacijama načini autopilota mogu stvoriti više turbulencije od očekivane. Možete prilagoditi postavke pojačanja autopilota kako biste prilagodili osjetljivost autopilota različitim uvjetima (*Podešavanje odgovora autopilota, stranica 14*).

Force Kraken podržava sljedeće značajke autopilota:

Tempomat: Motor automatski kontrolira brzinu propelera radi održavanja ciljane brzine (*Održavanje brzine, stranica 14*).

Zaključavanje sidra: Motor automatski upravlja i pogoni propeler radi održavanja položaja (*Držanje položaja, stranica 15*).

Držanje smjera: Motor automatski upravlja kako bi zadržao smjer vašeg plovila (*Održavanje smjera, stranica 15*).

Praćenje rute: Motor može automatski upravljati i pogoniti propeler za navigaciju do točke ili duž kursa ili puta (*Navigacija, stranica 15*).

Kalibracija kompasa vanbrodskog motora

Prije kalibracije kompasa vanbrodskog motora, prijedite na otvorenu vodenu površinu, s dovoljno prostora za manevriranje brodom u krug.

OBAVIJEST

Kalibriranje kompasa vanbrodskog motora u uvjetima nemirne vode i vjetra može negativno utjecati na radne značajke autopilota.

- 1 Provjerite je li vanbrodski motor u slobodnom položaju (*Otpuštanje motora iz sklopljenog položaja, stranica 1*).
- 2 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kada se to od vas zatraži, slijedite upute na zaslonu za kalibraciju kompasa.
Za upravljanje čamcem tijekom kalibracije kompasa možete upotrijebiti nožnu papučicu, daljinski upravljač ili vanbrodski motor.

Ako značajke autopilota ne rade prema očekivanjima, trebate ponoviti postupak kalibracije.

Dohvaćanje GPS signala

- 1 Premjestite plovilo na područje s neometanim pogledom na nebo.
- 2 Pričekajte 30 do 60 sekundi dok vanbrodski motor ne locira satelite.
Nakon što motor locira položaj s pomoću GPS-a, LED indikator  zasvijetlit će zeleno.

Podešavanje odgovora autopilota

Možete prilagoditi postavku pojačanja autopilota kako biste prilagodili osjetljivost autopilota različitim uvjetima.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Odaberite opciju:
 - Kako biste podesili pojačanje sidrenja, odaberite **Anchor Gain**.
 - Za podešavanje pojačanja autopilota u načinu navigacije, uključujući zadržavanje smjera i tempomat, odaberite **Navigation Gain**.
- 3 Za pojačanje ili smanjenje vrijednosti pojačanja odaberite  ili :
 - Kako bi autopilot bolje reagirao, povećajte postavku pojačanja. Motor će biti precizniji u kontroli plovila, ali može stvoriti više turbulencije. Više vrijednosti pojačanja uobičajeno su potrebne za veća ili teža plovila.
 - Kako bi autopilot slabije reagirao, smanjite postavku pojačanja. Motor će stvarati manje turbulencije, ali može biti manje točan u upravljanju plovilom.
- 4 Odaberite  za potvrdu odabira.

Održavanje brzine

Da biste mogli upotrebljavati funkcije autopilota, morate kalibrirati vanbrodski motor (*Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14*).

Funkcija održavanje konstantne brzine funkcija je autopilota kojom se postavlja i održava određena kopnena brzina, a prilagodbe promjenama struje i vjetra izvode se automatski.

SAVJET: Tempomat je moguće upotrebljavati uz druge načine rada autopilota (*Autopilot, stranica 13*).

Na daljinskom upravljaču pritisnite .

Omogućeno je održavanje konstantne brzine za trenutačnu brzinu.

Da biste isključili tempomat i elisu morate pritisnuti .

Držanje položaja

Da biste mogli upotrebljavati funkcije autopilota, morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14](#)).

Funkcija zaključavanja sidra održava položaj uz pomoć GPS-a i vanbrodskog motora.

Pritisnite .

NAPOMENA: Položaj zaključavanja sidra možete prilagoditi pritiskom tipke sa strelicom na daljinskom upravljaču ili funkcijom upravljanja gestama ([Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja, stranica 11](#)).

Za onemogućavanje zaključavanja sidra ponovno pritisnite .

Održavanje smjera

Prije upotrebe funkcija autopilota morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14](#)).

Heading Hold možete uključiti za održavanje kretanja plovila u istom smjeru kompasa. Motor će smjer možda morati podešavati automatski radi kompenzacije plutanja uzrokovanog čimbenicima poput vjetra i struja.

1 Usmjerite plovilo u željenom smjeru.

2 Pritisnite .

NAPOMENA: Smjer možete prilagoditi pritiskanjem  ili  ili uz pomoć upravljanja gestama ([Prilagodna držanja smjera gestama, stranica 11](#)).

SAVJET: Dok primjenjujete način rada autopilota, možete i održavati brzinu uz pomoć tempomata ([Održavanje brzine, stranica 14](#)).

Da biste onemogućili Heading Hold i vratili se u ručni način rada, morate odabrati  ili .

Promjena ponašanja značajke Heading Hold

Značajka Heading Hold zadano je postavljena u način rada Go To, koji može prilagoditi smjer radi kompenzacije plutanja i održavanja kretanja smjera plovila. Ako želite, značajku Heading Hold možete konfigurirati za primjenu načina rada Vessel Align, koji zanemaruje plutanje i jednostavno održava pravac plovila usmjeren u istom smjeru.

1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Odaberite **Vessel Align**.

Možete odabrati Go To za povratak značajke Heading Hold u zadani način rada.

Navigacija

Prije upotrebe funkcija autopilota morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14](#)).

Vanbrodski motor s pomoću GPS-a usmjerava plovilo do lokacije točke ili slijedi rutu ili trag.

1 Na daljinskom upravljaču odaberite opciju:

- Započnite navigaciju do spremljene točke ([Navigacija do točke, stranica 17](#)).
- Započnite navigaciju spremljenom rutom ([Navođenje po ruti, stranica 18](#)).
- Započnite ponovno trasiranje aktivne trase ([Navigiranje do početka aktivnog traga, stranica 19](#)).
- Započnite navigaciju po spremljenom tragu ([Navigacija po spremljenom tragu, stranica 19](#)).

NAPOMENA: S pomoću vanbrodskog motora možete i pratiti putove automatskog navođenja kada se navigacija pokrene na povezanom ploteru. Dodatne informacije potražite u korisničkom priručniku za ploter.

Navigating se prikazuje na zaslonu daljinskog upravljača, a vanbrodski motor automatski usmjerava plovilo prema odredištu.

2 Prema potrebi prilagodite brzinu.

SAVJET: Dok primjenjujete način rada autopilota, možete i održavati brzinu uz pomoć tempomata ([Održavanje brzine, stranica 14](#)).

Pauziranje i nastavljavanje navigacije

1 Tijekom navigacije odaberite opciju na daljinskom upravljaču:

- Za pauziranje navigacije i istodobno zadržavanje smjera i brzine odaberite  > **Standby**.
- Za pauziranje navigacije i postavljanje zaključavanja sidra odaberite .

Navigacija se prekida, a vanbrodski motor vraća se na ručni način rada ili održava položaj uz zaključavanje sidra.

2 Odaberite  > **Follow Route** ili pritisnite  za nastavljavanje navigacije.

3 Prema potrebi pokrenite propeler.

Zaustavljanje navigacije

Odaberite  > **Stop Nav**.

Navigacija se prekida, a vanbrodski motor vraća se na ručni način rada.

Potisak za vožnju unatrag

NAPOMENA: Možda ćete morati nadograditi softver na svojem vanbrodskom motoru kako biste omogućili značajku potiska za vožnju unatrag (*Nadogradnje softvera, stranica 22*).

U ručnom načinu rada možete propeler pokrenuti unatrag. Pokretanjem propelera unatrag nakratko može biti korisno u nekim situacijama, poput izlaženja iz uskih prostora s manje upravljanja motorom.

Budući da je propeler na vanbrodskom motoru dizajniran prvenstveno za potisak za vožnju unaprijed, manje je učinkovit u stvaranju potiska za vožnju unatrag, što rezultira većom bukom motora, posebno pri većim brzinama propelera, kao i većom turbulencijom pod vodom.

OBAVIJEST

Trebali biste štedljivo koristiti potisak za vožnju unatrag kako biste smanjili kavitaciju i prekomjerno trošenje propelera i pogonskog motora propelera.

Prebacivanje između načina za vožnju unaprijed i unatrag

1 Dvaput pritisnite .

 na daljinskom upravljaču pocrveni kada se propeler postavi na vožnju unatrag. Ako se motor pogoni u načinu rada autopilota, automatski prelazi u ručni način rada. Ako je propeler u pogonu, automatski se zaustavlja.

2 Ponovno pritisnite  kako biste ga pokrenuli.

NAPOMENA: Pri prebacivanju između načina za vožnju unaprijed i unatrag, brzina propelera automatski se postavlja na posljednju brzinu koju se upotrijebili u istom načinu potiska.

Točke

Točke služe za označavanje lokacija kako biste se na njih mogli vratiti. Vanbrodski motor može pohraniti do 5000 točaka.

Kad je vanbrodski motor povezan s ploterom, točke pohranjene na vanbrodskom motoru i ploteru automatski se sinkroniziraju.

NAPOMENA: Budući da su sustavi sinkronizirani, pri brisanju točaka, vraćanja zadanih postavki ili čišćenju korisničkih podataka pomoću daljinskog upravljača za vanbrodski motor, točke na ploteru također se brišu. Slično tome, ako izbrišete točku s plotera, ona se automatski briše iz vanbrodskog motora.

Stvaranje točke

Trenutnu lokaciju možete spremi kao točku.

1 Prema potrebi odvezite se do lokacije koju želite spremi kao točku.

2 Na daljinskom upravljaču pritisnite .

Navigacija do točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Navigate To**.
- 4 Uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10*).
Vanbrodski motor upravlja do lokacije točke (*Navigacija, stranica 15*).

Prikaz pojedinosti o točkama

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Review**.

Uređivanje naziva točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Edit**.
- 4 Unesite novi naziv točke.

Brisanje točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Delete**.

Rute

Ruta je niz lokacija koje vas vode do konačnog odredišta.

Kada povežete vanbrodski motor s ploterom, rute spremljene na ploteru sinkroniziraju se s rutama pohranjenima na vanbrodskom motoru. Brisanjem ili uređivanjem ruta na jednom uređaju automatski se mijenjaju rute pohranjene na drugom uređaju. Rute možete izrađivati isključivo na ploteru.

Možete spremiti do 100 ruta.

Navođenje po ruti

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.
Prikazuje se popis deset najbližih ruta.
- 2 Odaberite rutu.
- 3 Odaberite **Navigate To**.
- 4 Odaberite opciju:
 - Za navigaciju rutom od točke koja je prilikom stvaranja rute određena kao početna odaberite **Forward**.
 - Za navigaciju rutom od točke koja je prilikom stvaranja rute određena kao odredišna odaberite **Backward**.
 - Da biste navigirali od trenutne lokacije do početka rute i zatim navigirali rutom, odaberite **From Start**.
- 5 Uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10*).
Vanbrodski motor upravlja rutom u odabranom smjeru (*Navigacija, stranica 15*).

Kada se približavate kraju rute, vanbrodski motor zadano se prebacuje na funkciju zaključavanja sidra i drži smjer do kraja rute. To se može promijeniti u postavkama (*Postavke vanbrodskog motora, stranica 20*).

Prikaz pojedinosti o ruti

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.
Prikazuje se popis deset najbližih ruta.
- 2 Odaberite rutu.
- 3 Odaberite **Review**.

Uređivanje naziva rute

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.
Prikazuje se popis deset najbližih ruta.
- 2 Odaberite rutu.
- 3 Odaberite **Edit**.
- 4 Unesite novi naziv rute.

Brisanje rute

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.
Prikazuje se popis deset najbližih ruta.
- 2 Odaberite rutu.
- 3 Odaberite **Delete**.

Tragovi

Trag je snimka putanje vašeg plovila. Trag koji se trenutno snima naziva se aktivnim tragom i možete ga spremiti. Možete spremiti do 50 tragova.

Kada povežete vanbrodski motor s ploterom, aktivni trag i spremljeni tragovi pohranjeni na ploteru sinkroniziraju se s aktivnim tragom i spremljenim tragovima pohranjenima na vanbrodskom motoru. Dodavanjem, brisanjem ili uređivanjem aktivnih i spremljenih tragova na jednom uređaju automatski se mijenjaju aktivni spremljeni tragovi pohranjeni na drugom uređaju.

Spremanje aktivnog traga

Trasa koja se trenutno bilježi naziva se aktivnom trasom. Možete spremiti aktivni trag kojim ćete navigirati kasnije.

Možete spremiti do 50 tragova na vanbrodskom motoru.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktivni trag sprema se s trenutnim datumom kao nazivom traga.
- 2 Promijenite naziv spremljenog traga (opcionally).

Brisanje aktivnog traga

Odaberite  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Memorija trase će se izbrisati, a trenutna trasa će ostati zabilježena.

Navigiranje do početka aktivnog traga

Trasa koja se trenutno bilježi naziva se aktivnom trasom. Možete navigirati s trenutnog položaja natrag na početni položaj aktivnog traga istim putem koji ste prešli.

- 1 Odaberite  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Uključite propeler ([Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10](#)).
Vanbrodski motor navigira natrag do početne točke aktivnog traga istim putem koji ste prešli ([Navigacija, stranica 15](#)).

Navigacija po spremljenom tragu

- 1 Odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.
- 2 Odaberite spremljeni trag.
- 3 Odaberite **Navigate To**.
- 4 Odaberite opciju:
 - Da biste navigirali spremljenim tragom od početka do kraja, odaberite **Forward**.
 - Da biste navigirali spremljenim tragom od kraja do početka, odaberite **Backward**.
- 5 Uključite propeler ([Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10](#)).
Vanbrodski motor upravlja spremljenim tragom u odabranom smjeru ([Navigacija, stranica 15](#)).

Prikazivanje pojedinosti o spremljenim tragovima

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.
- 2 Odaberite spremljeni trag.
- 3 Odaberite Pregled.**Review**

Uređivanje spremljenog naziva traga

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.
- 2 Odaberite spremljeni trag.
- 3 Odaberite **Edit**.
- 4 Unesite novi naziv spremljenog traga.

Brisanje spremljene trase

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.
- 2 Odaberite spremljeni trag.
- 3 Odaberite **Delete**.

Postavke

Postavke vanbrodskog motora

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Postavljanje postavki bežične mreže za vanbrodski motor ([Postavke bežične mreže, stranica 21](#)).

Calibrate: Kalibracija kompasa vanbrodskog motora ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 14](#)) i postavljanje pomaka pramca vanbrodskog motora ([Postavljanje pomaka pramca, stranica 6](#)).

Units: Postavljanje mjernih jedinica.

Battery Management: Definiranje postavki povezanih s baterijom vanbrodskog motora ([Postavke upravljanja akumulatorom, stranica 21](#)).

Beeper: Onemogućavanje/omogućavanje zvučne obavijesti autopilota.

Prop Stow Side: Postavlja na koju se stranu vanbrodskog motora propeler okreće prilikom sklapanja vanbrodskog motora. To je korisno kada pohranjujete druge predmete u blizini sklopljenog propelera. To može biti potrebno i ako instalirate sondu LiveScope™ na vanbrodski motor.

Auto Power On: Uključuje vanbrodski motor kada dovedete napajanje u sustav.

Heading Hold: Postavljanje ponašanja funkcije držanja smjera ([Promjena ponašanja značajke Heading Hold, stranica 15](#)).

Nav. Arrival: Postavlja ponašanje vanbrodskog motora kada stignete do kraja rute. Postavkom Anchor Lock vanbrodski motor zadržava položaj s pomoću funkcije zaključavanja sidra kada plovilo stigne na kraj rute. Postavkom Manual propeler se isključuje kada plovilo stigne na kraj rute.

OPREZ

Kada upotrebljavate opciju Manual za Nav. Arrival, morate biti spremni preuzeti kontrolu nad plovilom.

Anchor Gain: Postavljanje razine odziva autopilota u načinu rada za zaključavanje sidra ([Podešavanje odgovora autopilota, stranica 14](#)).

Navigation Gain: Postavljanje razine odziva autopilota u drugim načinima rada autopilota ([Podešavanje odgovora autopilota, stranica 14](#)).

Clear User Data: Brisanje svih spremljenih točaka, ruta, trasa i vaše aktivne trase.

NAPOMENA: Ako ste povezani s ploterom, ovim ćete odabirom obrisati korisničke podatke iz vanbrodskog motora i povezanog plotera.

Restore Defaults: Ponovno postavlja postavke vanbrodskog motora na tvornički zadane vrijednosti.

NAPOMENA: Vraćanjem zadanih postavki neće se obrisati korisnički podaci na vanbrodskom motoru niti na povezanom ploteru.

Clear Diagnostics: Briše sistemske podatke pohranjene u vanbrodskom motoru koji se koriste za otklanjanje pogrešaka.

Postavke bežične mreže

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

NAPOMENA: Na vrhu zaslona prikazuje se aktivni način Wi-Fi®.

Mode: Postavljanje načina Wi-Fi. Možete isključiti tehnologiju Wi-Fi, pridružiti mrežu plotera ili izraditi bežičnu pristupnu točku da biste upotrebljavali aplikaciju ActiveCaptain ([Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain, stranica 21](#)).

Setup > Name: Postavljanje naziva bežične pristupne točke na vanbrodskom motoru (samo način ActiveCaptain).

Setup > Password: Postavljanje lozinke za bežičnu pristupnu točku na vanbrodskom motoru (samo način ActiveCaptain).

Postavke upravljanja akumulatorom

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Prikaz indikatora akumulatora vanbrodskog motora postavlja na ikonu ili brojčanu vrijednost napona.

Battery Setup: Postavlja vrstu akumulatora priključenog na vanbrodski motor, što pomaže pri izračunu prikazanog statusa akumulatora.

Postavke daljinskog upravljača

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Prilagodba postavki pozadinskog osvjetljenja. ([Postavke pozadinskog osvjetljenja, stranica 21](#))

Beeper: Postavljanje generatora zvučnog signala tako da se oglašava za pritiskanje tipki i alarme.

Auto Power Off: Postavljanje vremena prije automatskog isključivanja daljinskog upravljača.

Calibrate: Kalibracija daljinskog upravljača za funkcije upravljanja gestama ([Kalibracija daljinskog upravljača, stranica 12](#)).

Pairing: Uparivanje daljinskog upravljača s vanbrodskim motorom ([Uparivanje daljinskog upravljača, stranica 12](#)).

Language: Postavlja jezik teksta na zaslonu.

Restore Defaults: Vraćanje daljinskog upravljača na tvornički zadane vrijednosti. Vraćaju se zadane postavke konfiguracije na daljinskom upravljaču, ali se ne uklanjaju spremljeni korisnički podaci.

Postavke pozadinskog osvjetljenja

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Postavljanje pozadinskog osvjetljenja tako da se uključi na pritisak tipke.

Alarms: Postavljanje pozadinskog osvjetljenja tako da se uključi kada se oglasi alarm na daljinskom upravljaču.

Timeout: Prilagođavanje trajanja prije isključivanja pozadinskog osvjetljenja.

Brightness: Postavlja razinu svjetline pozadinskog osvjetljenja.

Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain

Možete povezati mobilni uređaj s vanbrodskim motorom s pomoću aplikacije ActiveCaptain. Aplikacija osigurava brzu i jednostavnu interakciju s vanbrodskim motorom i nadogradnju softvera uređaja.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Unesite naziv i lozinku za ovu mrežu.
- 3 Iz trgovine aplikacijama na mobilnom uređaju instalirajte i otvorite aplikaciju ActiveCaptain.
- 4 Postavite mobilni uređaj blizu vanbrodskog motora.
- 5 U postavkama mobilnog uređaja otvorite stranicu s Wi-Fi vezama i povežite se s vanbrodskim motorom s pomoću naziva i lozinke koje ste unijeli u prethodnom koraku.

Povezivanje s ploterom

Da biste mogli povezati vanbrodski motor, vaš kompatibilni Garmin ploter mora imati instaliranu najnoviju verziju softvera.

NAPOMENA: Popis kompatibilnih Garmin uređaja možete provjeriti na web-mjestu garmin.com/force_kraken/compatible kako biste bili sigurni da vaš ploter podržava vanbrodski motor.

Vanbrodski motor možete bežično povezati s kompatibilnim Garmin ploterom. Nakon povezivanja s kompatibilnim uređajem za iscrtavanje, moći ćete upravljati vanbrodskim motorom s uređaja za iscrtavanje.

1 Uključite ploter i vanbrodski motor.

2 Provjerite postoji li na ploteru bežična mreža.

NAPOMENA: Ako je postavljeno više plotera, samo je jedan od njih host uređaj bežične mreže. Dodatne informacije potražite u korisničkom priručniku za ploter.

3 Na ploteru odaberite **Postavke > Komunikacije > Bežični uređaji > Garmin vanbrodski motor > Početak**.

4 Na zaslonu vanbrodskog motora triput pritisnite  kako biste pristupili načinu rada za uparivanje.

LED indikator  na vanbrodskom motoru svijetli plavo dok traži vezu s ploterom, a počinje svijetliti zeleno nakon uspješnog povezivanja.

Nakon uspješnog povezivanja na ploteru se prikazuje poruka potvrde.

5 Nakon što se ploter i vanbrodski motor uspješno povežu, omogućite traci vanbrodskog motora na ploteru upravljanje motorom.

Potpune upute za rad potražite u najnovijoj verziji korisničkog priručnika za ploter.

Povezivanje s Garmin satom

Vanbrodski motor možete je bežično povezati s kompatibilnim satom Garmin, a zatim vanbrodskim motorom upravljati uz pomoć aplikacije Trolling Motor na satu.

NAPOMENA: Popis kompatibilnih Garmin uređaja možete provjeriti na web-mjestu garmin.com/force_kraken/compatible kako biste bili sigurni da vaš pametni sat podržava vanbrodski motor.

Pri prvom povezivanju vanbrodskog motora sa satom vanbrodski je motor nužno upariti sa satom. Nakon uparivanja sat u dometu automatski se povezuje s uključenim motorom.

1 Vanbrodski motor mora biti uključen i povezan s daljinskim upravljačem.

2 Kompatibilni sat Garmin unesite unutar 3 m od vanbrodskog motora.

3 Na satu držite **MENU**.

4 Odaberite **Senzori i dodaci > Dodaj novo > Trolling Motor**.

5 Na zaslonu vanbrodskog motora triput pritisnite  kako biste pristupili načinu rada za uparivanje.

 na zaslonu vanbrodskog motora plave je boje dok traži vezu, a počinje svijetliti zeleno nakon uspješnog povezivanja.

6 Potvrdite kôd za uparivanje koji se prikazuje na satu i povezanom daljinskom upravljaču.

Komande vanbrodskog motora možete otvoriti tako da pritisnete START i odaberete Trolling Motor.

Nadogradnje softvera

Posjetite garmin.com/support/software/marine.html i potražite informacije o najnovijim ažuriranjima softvera pomorskih uređaja Garmin.

Nadogradnja softvera pomoću aplikacije ActiveCaptain

Na web-mjestu garmin.com/videos/trolling_motor_update/ možete pogledati videozapis koji će vam pomoći u postupku nadogradnje softvera.

OBAVIJEST

Aplikacija će možda morati preuzeti velike datoteke zbog nadogradnji softvera. Primjenjuju se uobičajena ograničenja podataka i tarife vašeg davatelja internetskih usluga. Obratite se davatelju internetskih usluga za dodatne informacije o ograničenjima podataka ili tarifama.

Postupak instalacije može potrajati nekoliko minuta.

NAPOMENA: Za nadogradnju vanbrodskog motora potrebno je povezati mobilni uređaj izravno s namjenskom mrežom Wi-Fi na vanbrodskom motoru i upotrijebiti aplikaciju ActiveCaptain.

1 Po potrebi postavite vanbrodski motor za upotrebu putem aplikacije ActiveCaptain (*Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain, stranica 21*).

2 Povežite mobilni uređaj s namjenskom Wi-Fi mrežom na vanbrodskom motoru.

Povezivanjem s Wi-Fi mrežom na vanbrodskom motoru aplikacija dobiva informacije potrebne za preuzimanje odgovarajućih datoteka za nadogradnju.

3 Otvorite aplikaciju ActiveCaptain.

4 Prekinite vezu mobilnog uređaja s namjenskom Wi-Fi mrežom na vanbrodskom motoru.

5 Povežite mobilni uređaj s internetom.

6 U aplikaciji ActiveCaptain odaberite **Moji nautički uređaji > Preuzmi**.

NAPOMENA: Opcija preuzimanja nadogradnje prikazuje se samo ako je softverska nadogradnja dostupna za vaš uređaj.

Aplikacija ActiveCaptain preuzima nadogradnju na mobilni uređaj.

7 Ponovo povežite mobilni uređaj s namjenskom Wi-Fi mrežom na vanbrodskom motoru.

Nadogradnja se prenosi na vanbrodski motor. Postupak može trajati do 30 minuta. Indikatori brzine motora na zaslonu vanbrodskog motora početi će treperiti i time naznačuju da se softver nadograđuje.

NAPOMENA: Ako je prijenos dovršen, ali svjetla na zaslonu vanbrodskog motora ne počnu treperiti, trebete isključiti vanbrodski motor i ponovno ga uključiti da biste pokrenuli nadogradnju.

8 Provjerite je li daljinski upravljač uključen i povezan.

Nakon dovršetka nadogradnje softvera vanbrodskog motora, indikatori brzine treperit će ako je nadogradnja za daljinski upravljač dostupna, a na daljinskom upravljaču pokrenut će se odbrojavanje. Na kraju odbrojavanja na daljinskom će se upravljaču prikazati  po završetku postupka nadogradnje. Postupak može trajati do 5 minuta.

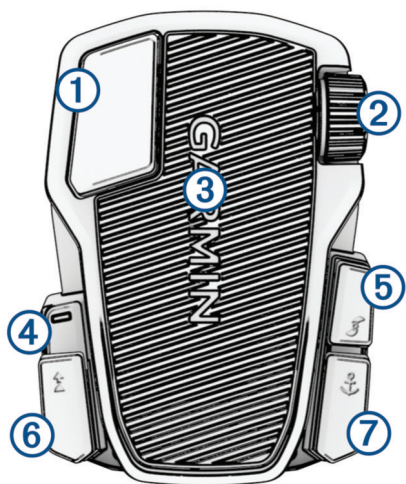
9 Provjerite je li nožna papučica uključena i povezana.

Nakon dovršetka nadogradnje softvera vanbrodskog motora, indikator na nožnoj papučici svijetlit će ljubičastom bojom dok traje postupak nadogradnje ako je nadogradnja za nožnu papučicu dostupna. Kada se indikator isključi, nadogradnja je dovršena.

Nožna papučica

Možete upravljati vanbrodskim motorom s pomoću nožne papučice (prodaje se zasebno).

NAPOMENA: Možda ćete morati nadograditi softver na svojem vanbrodskom motoru kako biste omogućili značajku potiska za vožnju unatrag ([Nadogradnje softvera, stranica 22](#)).

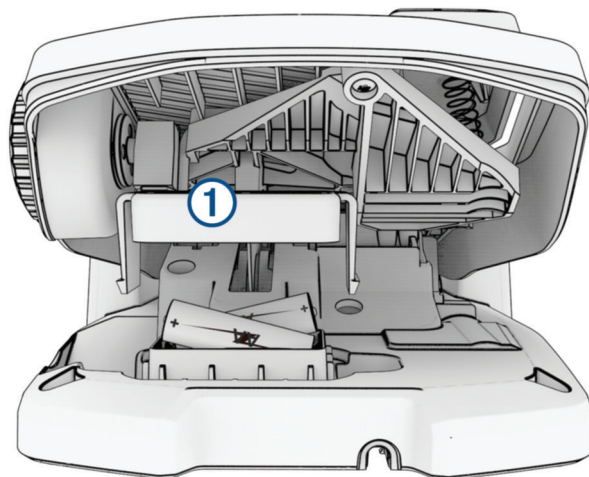


	Trenutno upravljanje propelerom	Držite da biste uključili propeler sa zadanom brzinom. Otpustite kako biste isključili uređaj.
	Kotač za brzinu	Okrećite uređaj dalje od sebe kako biste povećali brzinu propelera ili konstantnu brzinu. Okrećite uređaj prema sebi kako biste smanjili brzinu propelera ili konstantnu brzinu. NAPOMENA: Kotač za brzinu nije aktivan kada je uključeno zaključavanje sidra.
	Papučica za upravljanje	Pritisnite papučicu nožnim prstima kako bi se motor okrenuo udesno. Pritisnite papučicu nožnim prstima kako bi se motor okrenuo ulijevo. NAPOMENA: Kada je uključeno zaključavanje sidra ili držanje smjera ili pratite određenu rutu, nagnite papučicu ili pritisnite gumb za nastavak ručnog upravljanja pri prethodnoj brzini propelera.
	LED indikator statusa	Prikaz statusa nožne papučice (<i>Indikator statusa, stranica 27</i>).
	Stalno upravljanje propelerom	Pritisnite jedanput za uključivanje ili isključivanje motora (<i>Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 10</i>). Pritisnite dvaput za isključivanje svih funkcija autopilota (ako je omogućen), zaustavljanje propelera i prebacivanje između potiska za vožnju unaprijed i unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 16</i>).
	Držanje smjera	Pritisnite jedanput za postavljanje i održavanje trenutnoga smjera (<i>Održavanje smjera, stranica 15</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje držanja smjera, zaustavljanje propelera i nastavak ručne kontrole. Pritisnite dvaput za isključivanje svih funkcija autopilota (ako je omogućen), zaustavljanje propelera i prebacivanje između potiska za vožnju unaprijed i unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 16</i>). SAVJET: Taj gumb možete onemogućiti tako što ćete ga pritisnuti šest puta. Želite li ga ponovo omogućiti, ponovo ga pritisnite šest puta.
	Zaključavanje sidra	Pritisnite za uključivanje zaključavanja sidra. Funkcija zaključavanja sidra održava položaj s pomoću vanbrodskog motora (<i>Držanje položaja, stranica 15</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje zaključavanja sidra i za povratak prethodnog načina upravljanja. SAVJET: Taj gumb možete onemogućiti tako što ćete ga pritisnuti šest puta. Želite li ga ponovo omogućiti, ponovo ga pritisnite šest puta.

Umetanje baterija

Papučica može raditi s pomoću AA alkalnih, NiMH ili litijskih baterija (ne isporučuju se). Za najbolje rezultate koristite litijske baterije.

- 1 Podignite prednju stranu papučice najviše što možete.
- 2 Povucite obje strane poklopca ležišta baterija ① i podignite ga kako biste ga uklonili.



- 3 Umetnite dvije AA baterije i pazite na polaritet.
- 4 Postavite poklopac baterija preko baterija i pritisnite ga dok obje strane ne sjednu na mjesto.

Uparivanje nožne papučice

- 1 Uključite vanbrodski motor.
- 2 Na zaslonu vanbrodskog motora triput pritisnite  kako biste pristupili načinu rada za uparivanje. Tijekom traženja veze na zaslonu vanbrodskog motora svijetli plava .
- 3 Postavite nožnu papučicu na udaljenost od najviše 1 m (3 ft) od zaslona na vanbrodskom motoru.
- 4 S pomoću kabela za napajanje povežite nožnu papučicu s napajanjem ili umetnite baterije kako biste ga uključili.
- 5 Unutar 30 sekundi od primjene nožne papučice zadržite  dok LED statusa na nožnoj papučici ne zasvijetli plavo.
- 6 Otpustite .

LED indikator statusa na nožnoj papučici svijetli plavo tijekom traženja veze, a zatim se isključuje kada se uspješno upari s vanbrodskim motorom.

Po uspješnom povezivanju  na zaslonu vanbrodskog motora zasvijetli zeleno.

Indikator statusa

LED indikator na nožnoj papučici pokazuje status nožne papučice.

Svijetli zeleno	Nožna papučica se napaja.
Svijetli i treperi plavo	Nožna papučica se uparuje. LED indikator isključuje se prilikom povezivanja s vanbrodskim motorom ili kada vrijeme postupka uparivanja istekne bez povezivanja.
Treperi zeleno kada se pritisne gumb	Nožna papučica povezana je s vanbrodskim motorom i šalje naredbu za gumb koji se pritišće.
Treperi crveno kada se pritisne gumb	Nožna papučica nije povezana s vanbrodskim motorom.
Isključen	LED indikator isključuje se kada je papučica povezana s vanbrodskim motorom i ne šalje naredbe. Time se produljuje trajanje baterije.

Onemogućavanje gumba autopilota na nožnoj papučici

Prije onemogućavanja ili ponovnog omogućavanja gumba autopilota na nožnoj papučici morate provjeriti ima li nožna papučica napajanje.

Možete pojedinačno onemogućiti gumb za držanje smjera (⬆️) ai gumb za zaključavanje sidra (⚓) na nožnoj papučici da biste izbjegli da ih slučajno aktivirate.

Brzo pritisnite gumb šest puta da biste ga onemogućili.

LED indikator statusa svijetlit će crveno 1 sekundu kako bi naznačio da je gumb onemogućen.

SAVJET: Da biste ponovno omogućili gumb, brzo ga pritisnite šest puta. LED indikator statusa svijetlit će zeleno jednu sekundu kako bi naznačio da je gumb omogućen.

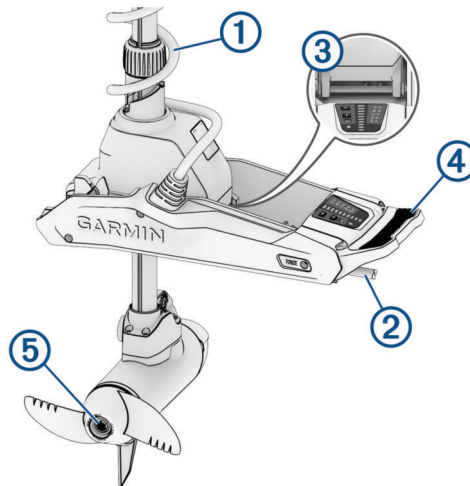
Potrebno održavanje i raspored održavanja

OBAVIJEST

Nakon upotrebe motora u slanoj ili bočatoj vodi morate isprati cijeli motor svježom vodom i mekom krpom nanijeti silikonski sprej na bazi vode. Izbjegavajte izlaganje poklopca osovine motora mlazovima vode kako biste spriječili prodiranje vode koje može dovesti do oštećenja proizvoda.

Kako biste očuvali jamstvo, morate provesti niz rutinskih zadataka održavanja kako biste motor pripremili za sezonu. Ako motor transportirate u suhim okruženjima poput šljunčanih ili zemljanih putova, te zadatke biste trebali po potrebi ponavljati kroz sezonu.

Upute za servisiranje i informacije o zamjenskim dijelovima potražite u *Priručniku za terensko servisiranje* na garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor.

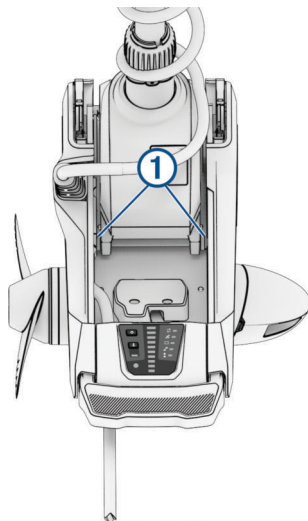


- Provjerite je li kabel ① istrošen i prema potrebi ga zamijenite..
- Provjerite i očistite kabele za napajanje ②.
- Podmažite šarku ③ brodskim mazivom (*Podmazivanje šarke, stranica 29*).
- Očistite i podmažite zasunsku papučicu za sklapanje i otpuštanje ④ (*Čišćenje i podmazivanje mehanizma za zaključavanje, stranica 30*) i polugu zasuna.
- Očistite ili zamijenite anode ⑤ u propeleru motora (*Servisiranje anode, stranica 30*).
- Uklonite zapetljanu ribolovnu liniju i druge prepreke s propelera.

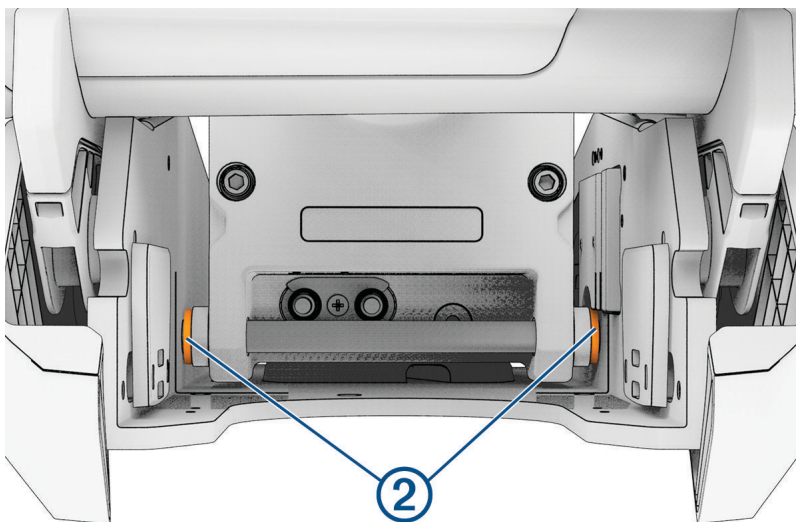
Podmazivanje šarke

Šarka omogućuje da se motor glatko premješta iz spušenog u sklopljeni položaj i obrnuto. Šarku treba podmazati po potrebi.

- 1 Provjerite da je motor u spušenom položaju.
- 2 Pronađite dvije točke šarke ①.



- 3 Nanesite neljepljvi, suhi lubrikant na svaku točku šarke, u prostor između pomičnih dijelova ②, i ostavite ih da se osuše prema uputama koje ste dobili s proizvodom.

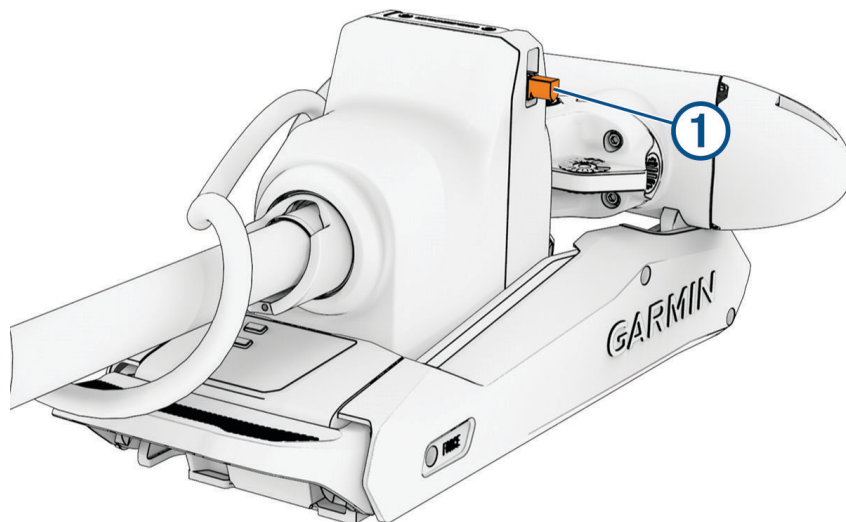


- 4 Za prijenos maziva pomaknite motor nekoliko puta iz sklopljenog u spušteni položaj.
- 5 Ako je potrebno, nanesite još maziva i ponovite prethodni korak.

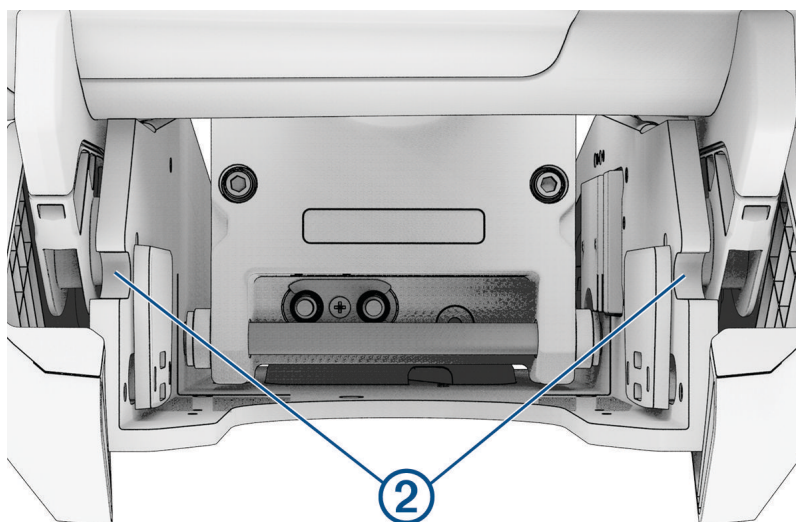
Čišćenje i podmazivanje mehanizma za zaključavanje

NAPOMENA: Ovaj je postupak najlakše izvesti kada je motor u sklopljenom položaju.

- 1 Postavite motor u sklopljeni položaj kako biste mogli pristupiti mehanizmima za zaključavanje ①.



- 2 Očistite sve ostatke, prljavštinu i nakupine iz svih kanalicama mehanizma za zaključavanje.
- 3 Nanesite sintetičku ili brodsku mast opće namjene na mehanizam za zaključavanje i kanalice.
- 4 Ručno pomaknite zasun nekoliko puta kako biste razradili mehanizam u kanalicama i ravnomjerno rasporedili mast.
- 5 Ako je potrebno, nanesite još masti i ponovite prethodni korak.
- 6 Očistite sjedalo zasuna ② od svih nečistoća, prljavštine i naslaga.



- 7 Nanesite sintetičku ili brodsku višenamjensku mast na sjedalo zasuna te na obje nagnute površine i utore na osnovi nosača, kako bi se mehanizam za zaključavanje glatko kretao u sjedalu.

Servisiranje anode

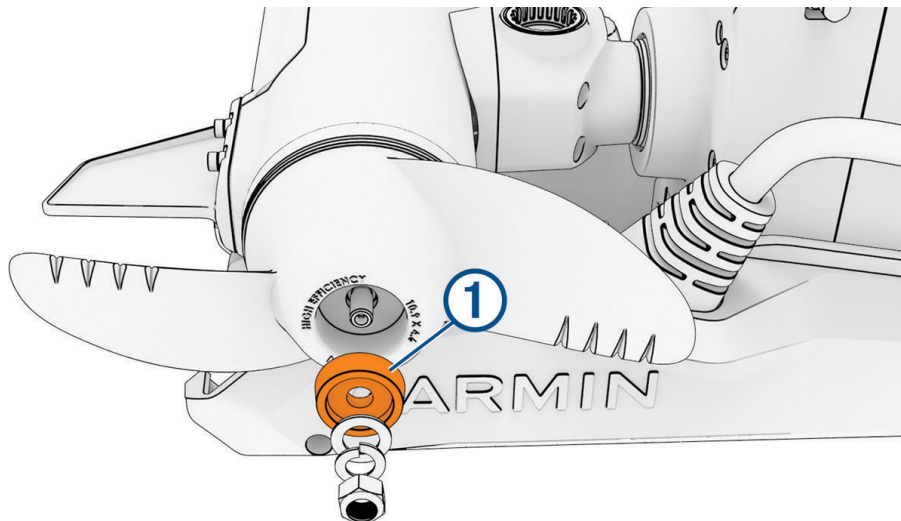
⚠ UPOZORENJE

Prije rukovanja ili rada s elisom, pogonskim motorom elise, električnim priključcima ili kućištima elektroničkih komponenti obavezno odspojite motor od akumulatora kako biste spriječili ozbiljne ozljede ili smrti.

Potrošna anoda štiti komponente motora od korozije. Svake sezone mora se pregledati i očistiti ili po potrebi zamijeniti. Zamjenske anode možete kupiti kod Garmin zastupnika ili na garmin.com.

Servisiranje anode elise

- 1 Nasadnim ključem od $\frac{9}{16}$ in (15 mm) otpustite maticu na kraju elise.
- 2 Uklonite elisu i na stranu odložite maticu, sigurnosni podložak i plosnati podložak.
- 3 Uklonite i pregledajte anodu ①.



- 4 Odaberite opciju:
 - Ako je veličina anode jednaka ili veća od polovice izvorne veličine, očistite je žičanom četkom ili brusnim papirom.

OBAVIJEST

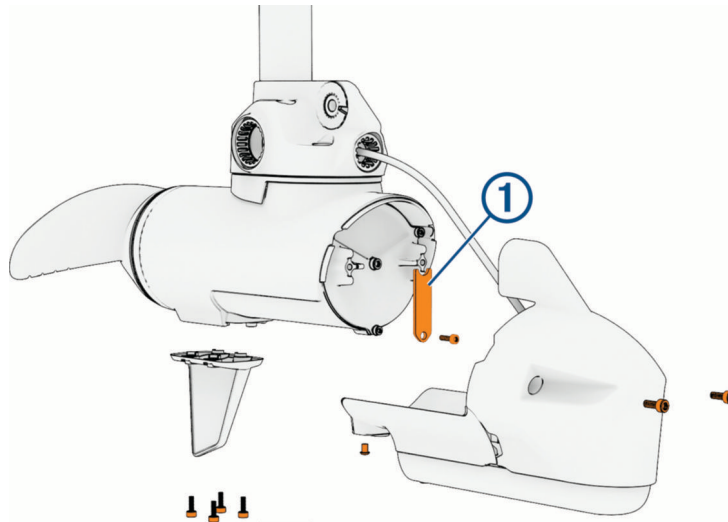
Prije čišćenja sa žičanom četkom ili brusnim papirom anodu uklonite iz motora. Čišćeći anodu dok je ugrađena u motor mogli biste oštetiti motor, ubrzati koroziju i skratiti vijek trajanja motora.

- Ako je veličina anode manja od polovice izvorne veličine, bacite je i kupite zamjenu.
- 5 Očišćenu ili novu anodu vratite natrag na pogonsko vratilo elise, a potom postavite plosnati podložak, sigurnosni podložak i maticu.
 - 6 Nasadnim ključem od $\frac{9}{16}$ in (15 mm) zategnite maticu na 16,27 Nm (12 lbf-ft) kako biste učvrstili elisu.

Servisiranje anode u stožastom vrhu

NAPOMENA: Vanbrodski motori proizvedeni nakon 2024. godine koriste dva vijka za pričvršćivanje anode na kućište pogonskog motora propelera. Ako vaša zamjenska anoda ima dvije rupe, ali kućište pogonskog motora propelera ima samo jednu, novu anodu možete ugraditi s pomoću jednog vijka, a drugi vijak bacite.

- 1 Šesterokutnim nastavkom ili ključem od 4 mm uklonite četiri vijka kojima je skeg pričvršćen za donju stranu motora.
- 2 Šesterokutnim nastavkom ili ključem od 3 mm uklonite vijak kojim su sonda i stožasti vrh pričvršćeni za donju stranu motora.
- 3 Šesterokutnim nastavkom ili ključem od 4 mm uklonite vijke kako biste stožasti vrh odvojili od prednje strane motora.
- 4 Šesterokutnim nastavkom ili ključem od 3 mm uklonite anodu ① s prednje strane motora.



- 5 Pregledajte anodu i provedite radnju:
 - Ako je veličina anode jednaka ili veća od polovice izvorne veličine, očistite je žičanom četkom ili brusnim papirom.
 - Ako je veličina anode manja od polovice izvorne veličine, bacite je i kupite zamjenu.
- 6 Pričvrstite novu ili očišćenu anodu na pogonski motor propelera s pomoću jednog ili dva vijka.

NAPOMENA: Ako vaše kućište pogonskog motora ima dva mjesta za učvršćivanje anode, uvijek koristite dva vijka za pričvršćivanje anode.
- 7 Ponovno postavite stožasti vrh i pričvrstite ga s pomoću dva vijka na prednju stranu pogonskog motora propelera.
- 8 Ponovo postavite vijak kojim su sonda i stožasti vrh pričvršćeni za donju stranu pogonskog motora propelera.
- 9 Ponovno postavite skeg na donji dio pogonskog motora propelera.

Specifikacije

Vanbrodski motor

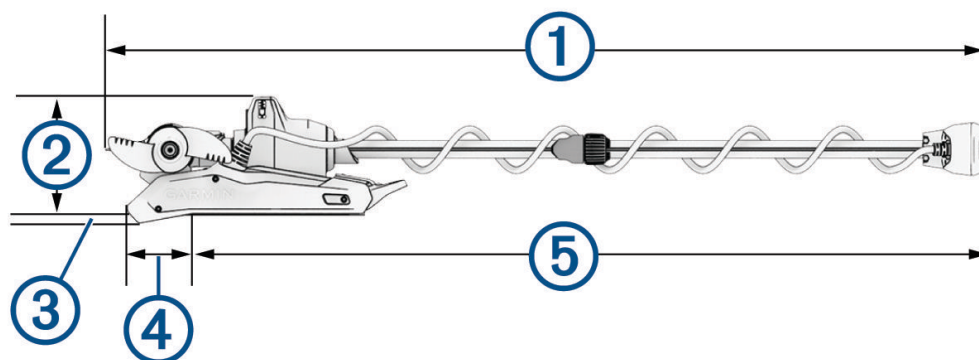
Težina (motor, nosač i kabeli)	Bijeli model od 48 inča: 22,6 kg (50 lb) Crni model od 48 inča: 23,2 kg (51 lb) Bijeli model od 63 inča: 24 kg (53 lb) Crni model od 63 inča: 24,5 kg (54 lb) Bijeli model od 75 inča: 24,5 kg (54 lb) Crni model od 75 inča: 25,4 kg (56 lb) Bijeli model od 90 inča: 25 kg (55 lb) Crni model od 90 inča: 25 kg (55 lb) Bijeli model od 110 inča: 26,2 kg (58 lb) Crni model od 110 inča: 26,2 kg (58 lb)
Težina (stabilizator)	0,66 kg (1,45 lb)
Radna temperatura	Od -5 do 40 °C (od 23 do 104 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Materijal	Nosač i kućište motora: aluminij Poklopac osovine motora, kućište zaslona i bočne ploče: plastika Osovina motora: stakloplastika
Vodootpornost	Poklopac osovine motora: IEC 60529 IPX5 ³ Kućište upravljačkog motora: IEC 60529 IPX7 ⁴ Kućište zaslona: IEC 60529 IPX7 ⁴ Kućište propelera motora: IEC 60529 IPX8 ⁵
Sigurna udaljenost od kompasa	61 cm (2 ft)
Duljina kabela napajanja	1,2 m (4 ft)
Ulazni napon	Od 20 do 45 Vdc
Ulazna jakost	60 A stalni
Osigurač (ne isporučuje se)	42 VDC ili jači, prikladan za stalni napon jakosti 60 A NAPOMENA: Sustav možete zaštititi upotrebom osigurača veće jakosti, ne veće od 90 A, ako je radna temperatura visoka ili ako se strujni krug dijeli s drugim uređajima. Prije zamjene biste trebali provjeriti ispunjava li ožičenje na plovilu norme ožičenja u pomorstvu upotrebom većeg osigurača.
Glavna potrošnja pri 36 Vdc i 60 A	Isključeno: 72 mW Puna snaga: 2160 W
Radijske frekvencije	2,4 GHz pri 17,4 dBm maks.

³ Može izdržati izlaganje vodi iz bilo kojeg smjera (poput kiše).

⁴ *Može izdržati slučajno izlaganje vodi do 1 m dubine na 30 min.

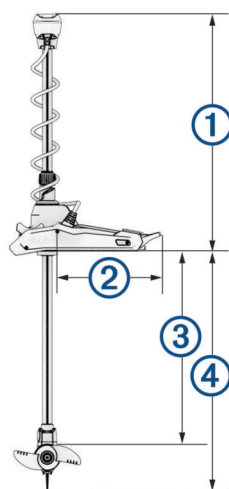
⁵ Može izdržati trajno uranjanje u vodu do 3 metra dubine.

Dimenzije u sklopljenom položaju

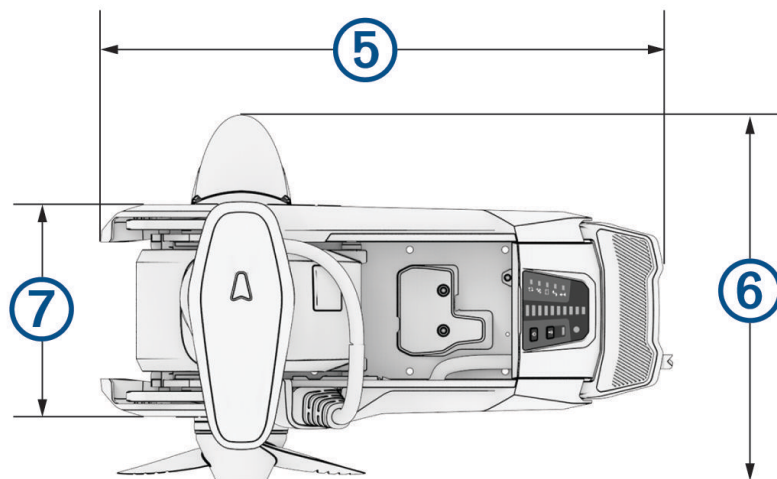


Stavka	Model od 48 inča	Model od 63 inča	Model od 75 inča	Model od 90 inča	Model od 110 inča
①	156 cm ($61\frac{7}{16}$ inča)	194,1 cm ($76\frac{7}{16}$ inča)	224,8 cm ($88\frac{1}{2}$ inča)	262,68 cm ($103\frac{3}{8}$ inča)	313,48 cm ($123\frac{3}{8}$ inča)
②	26,2 cm ($10\frac{5}{16}$ inča)	26,2 cm ($10\frac{5}{16}$ inča)	26,2 cm ($10\frac{5}{16}$ inča)	26,2 cm ($10\frac{5}{16}$ inča)	26,2 cm ($10\frac{5}{16}$ inča)
③	1,7 cm ($1\frac{1}{16}$ in)	1,7 cm ($1\frac{1}{16}$ in)	1,7 cm ($1\frac{1}{16}$ in)	1,7 cm ($1\frac{1}{16}$ in)	1,7 cm ($1\frac{1}{16}$ in)
④	20,7 cm ($8\frac{1}{8}$ inča)	20,7 cm ($8\frac{1}{8}$ inča)	20,7 cm ($8\frac{1}{8}$ inča)	20,7 cm ($8\frac{1}{8}$ inča)	20,7 cm ($8\frac{1}{8}$ inča)
⑤	130,2 cm ($51\frac{5}{16}$ inča)	168,3 cm ($66\frac{1}{4}$ inča)	206,4 cm ($81\frac{1}{4}$ inča)	236,88 cm ($93\frac{1}{4}$ inča)	287,68 cm ($113\frac{1}{4}$ inča)

Dimenzije u uporabnom položaju



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



⁶ Kada se pokrene pri maksimalnoj dubini.

Stavka	Svi modeli
⑤	61,2 cm (24 ¹ / ₈ in)
⑥	Sa sondom: 42,7 cm (16 ¹³ / ₁₆ in) Bez sonde: 41,2 cm (16 ¹ / ₄ in)
⑦	24,6 cm (9 ¹¹ / ₁₆ in.)

Informacije o potisku i potrošnji struje motora

Pregledajte ove tablice kako biste razumjeli odnos između razine gasa, izlazne snage i potrošnje struje motora. Ove vrijednosti prikupljene su na temelju ispitne postave ISO13342, s Garmin visokoučinkovitim propelerom, na relativno mirnoj vodi, s motorom spuštenim dovoljno duboko da ne ventilira te s dopuštenim odstupanjima od ± 22 N (5 lbf) i ± 5 A. Razine napona mjerene su na stezaljkama pojnog kabela vanbrodskog motora.

Postavka brzine propelera	Izvor napajanja od 25,6 Vdc			Izvor napajanja od 38,4 Vdc		
	Potisak (lbs.)	Potisak (N)	Struja (A)	Potisak (lbs.)	Potisak (N)	Struja (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

Postavka brzine propelera	Izvor napajanja od 25,6 Vdc			Izvor napajanja od 38,4 Vdc		
	Potisak (lbs.)	Potisak (N)	Struja (A)	Potisak (lbs.)	Potisak (N)	Struja (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

NAPOMENA: Negativne vrijednosti brzine propelera odnose se na propeler u reverznom pogonu (*Potisak za vožnju unatrag, stranica 16*).

Specifikacije

Dimenzije (Š × V × D)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in)
Težina	109 g (3,8 oz) bez baterija
Materijal	Sintetički polimer ojačan staklenim vlaknima
Vrsta zaslona	Čitljiv na sunčevoj svjetlosti, transflektivan, MIP memorija (memory-in-pixel)
Rezolucija zaslona	240 x 240 piksela
Veličina zaslona (promjer)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in)
Radna temperatura	Od -15 do 55 °C (od 5 do 131 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Vrsta baterije	2 AA (ne isporučuju se)
Trajanje baterije	240 sati, uobičajena upotreba
Radijske frekvencije	2,4 GHz pri 10,0 dBm nominalno
Vodootpornost	IEC 60529 IPX7 ⁷
Sigurna udaljenost od kompasa	15 cm (6 in)

⁷ *Može izdržati slučajno izlaganje vodi do 1 m dubine na 30 min.

Nožna papučica

Dimenzije (D × Š × V)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ in)
Težina	1,8 kg (4 lb)
Radna temperatura	Od -15 do 55 °C (od 5 do 131 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Vodootpornost	IEC 60529 IPX7
Materijal	Plastika
Ulazni napon	Od 10 do 45 Vdc
Nazivni ulazni napon	12/24/36 Vdc
Tipična ulazna struja	< 1 mA pri 12 Vdc
Maksimalna ulazna struja	10 mA pri 12 Vdc
Osigurač (na kabelu za napajanje)	2 A, s mini plosnatim kontaktima
Duljina kabela napajanja	2 m (6,6 ft)
Vrsta baterije	Dvije AA baterije (alkalne, NiMH ili litijske. Ne isporučuju se.)
Trajanje baterije	Najmanje 1 godinu
Radijske frekvencije	2,4 GHz pri 0,72 dBm nominalno
Sigurna udaljenost od kompasa	60 cm (2 ft)

Mrežna sučelja i usluge

Oprema, kada je povezana putem Wi-Fi mreže, može koristiti određena mrežna sučelja i usluge. Ta sučelja i usluge omogućeni su prema zadanim postavkama, ne mogu se onemogućiti i potrebni su za pravilan rad opreme.

- Garmin vlasničke usluge
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

NAPOMENA: Kada povežete opremu na mrežu, privatni se podaci sinkroniziraju s novododanim uređajem.

