

GARMIN[®]

FORCE[®] KRAKEN

Panduan

© 2023 Garmin Ltd. atau subsidiarinya

Semua hak dilindungi undang-undang. Berdasarkan undang-undang hak cipta, manual ini tidak boleh disalin, baik sebagian atau keseluruhan, tanpa pemberitahuan secara tertulis pada Garmin. Garmin berhak untuk mengubah atau memperbaiki produknya dan membuat perubahan isi di dalam manual ini tanpa kewajiban memberitahukan terlebih dahulu pada orang atau organisasi atas perubahan atau perbaikan yang dibuat. Lihat www.garmin.com untuk informasi pembaruan terkini dan tambahan sehubungan penggunaan produk ini.

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain®, dan Force® adalah merek dagang milik Garmin Ltd. atau anak perusahaannya yang terdaftar di AS dan di negara lainnya. Merek dagang ini tidak boleh digunakan tanpa izin tertulis dari Garmin.

Wi-Fi® adalah merek terdaftar milik Wi-Fi Alliance Corporation.

Daftar Isi

Memulai.....	1	Mengubah Karakteristik Heading Hold.....	15
Memasang Motor dari Posisi Tersimpan.....	1	Bernavigasi.....	16
Menyesuaikan Kedalaman Trolling Motor.....	2	Menjeda dan Melanjutkan Navigasi.....	16
Menyimpan Motor dari Posisi Terpasang.....	3	Menghentikan Navigasi.....	16
Pengoperasian.....	3		
Panel Tampilan Trolling Motor.....	4		
Indikator Status.....	6		
Mengatur Offset Haluan.....	6		
Remote Kontrol.....	7		
Layar Remote Kontrol.....	9		
Bernavigasi pada Menu.....	10		
Menghidupkan dan Mematikan Propeler.....	10		
Menyesuaikan Kecepatan Motor.....	10		
Mengemudikan Motor Trolling secara Manual.....	10		
Kontrol Gerakan.....	10		
Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi.....	11		
Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan.....	11		
Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan.....	11		
Memasang Baterai di Remote Kontrol.....	11		
Memasang Tali Gantungan.....	12		
Mengalibrasi Remote Kontrol.....	12		
Menghubungkan Remote Kontrol.....	12		
Menghubungkan Remote Kontrol Tambahan.....	13		
Pilot Otomatis.....	13		
Mengalibrasi Kompas Trolling Motor..	14		
Memperoleh Sinyal GPS.....	14		
Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis.....	14		
Mempertahankan Kecepatan Anda.....	14		
Mempertahankan Posisi Anda.....	15		
Mempertahankan Haluan Anda.....	15		
Pendorong Mundur.....	16		
Peralihan Antara Mode Maju dan Mundur.....	17		
Titik acuan.....	17		
Membuat Titik Acuan.....	17		
Melakukan Navigasi ke Titik Acuan....	17		
Melihat Detail Titik Acuan.....	17		
Mengedit Nama Titik Acuan.....	17		
Menghapus Titik Acuan.....	18		
Rute.....	18		
Bernavigasi pada sebuah Rute.....	18		
Melihat Detail Rute.....	18		
Mengedit Nama Rute.....	18		
Menghapus Rute.....	18		
Trek.....	19		
Menyimpan Trek Aktif.....	19		
Menghapus Trek Aktif.....	19		
Menavigasi ke Awal Trek Aktif	19		
Bernavigasi pada Trek Tersimpan.....	19		
Melihat Detail Trek Tersimpan.....	19		
Mengedit Nama Trek Tersimpan.....	20		
Menghapus Trek Tersimpan.....	20		
Pengaturan.....	20		
Pengaturan Trolling Motor	20		
Pengaturan Jaringan Nirkabel.....	21		
Pengaturan Manajemen Baterai.....	21		
Pengaturan Remote Kontrol.....	21		
Pengaturan Lampu Latar.....	21		
Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain.....	21		
Menghubungkan ke Chartplotter....	22		
Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin.....	22		

Pembaruan Perangkat Lunak..... 22

Memperbarui Perangkat Lunak dengan
Aplikasi ActiveCaptain..... 23

Pedal Kaki..... 24

Memasang Baterai..... 26
Memasangkan Pedal Kaki..... 26
Indikator Status..... 26
Menonaktifkan Tombol Pilot Otomatis di
Pedal Kaki..... 27

Kebutuhan dan Jadwal

Pemeliharaan..... 27

Melumasi Engsel..... 28
Membersihkan dan Melumasi
Mekanisme Penguncian..... 29
Menyervis Anoda..... 30
Menyervis Anoda Propeler..... 30
Menyervis Anode Kerucut Hidung.... 31

Spesifikasi..... 32

Trolling Motor..... 32
Dimensi Posisi Stow..... 33
Dimensi Pemasangan..... 34
Informasi Thrust Motor dan Tarikan
Arus..... 35
Spesifikasi Kontrol..... 37
Pedal Kaki..... 38
Layanan dan Antarmuka Jaringan..... 38

Memulai

⚠ PERINGATAN

Lihat panduan *Informasi Penting Produk dan Keamanan* dalam kotak produk untuk peringatan produk dan informasi penting lainnya.

Jangan mengoperasikan motor saat propeler keluar dari air. Menyentuh propeler yang berputar bisa menyebabkan cedera parah.

Jangan gunakan motor di area tempat Anda atau orang lain di dalam air dapat menyentuh propeler yang berputar karena bisa menyebabkan cedera parah.

Anda bertanggung jawab atas pengoperasian kapal dengan aman dan berhati-hati. Fitur autopilot pada motor trolling adalah alat yang dapat meningkatkan kemampuan Anda dalam mengoperasikan perahu. Fitur ini tidak melepaskan Anda dari tanggung jawab untuk mengoperasikan perahu dengan aman. Hindari bahaya navigasi dan jangan sekali-kali meninggalkan kontrol motor tanpa pengawasan.

Pelajari untuk mengoperasikan fitur autopilot di perairan terbuka yang tenang dan bebas bahaya.

Berhati-hatilah saat mengoperasikan motor trolling di dekat bahaya dalam air, seperti pohon, batu dangkal, dok, tiang, dan perahu lainnya.

Selalu putuskan koneksi motor dari baterai sebelum menangani atau bekerja pada propeler, motor penggerak propeler, koneksi listrik, atau penutup elektronik untuk menghindari cedera serius atau membahayakan keselamatan.

⚠ PERHATIAN

Selalu pegang remote kontrol saat menggunakan motor trolling. Jika pengoperasian motor trolling perlu diubah atau dihentikan, Anda dapat menekan ⏪ pada remote control atau pada pedal kaki, atau menekan ⏴ pada dudukan untuk menghentikan propeler.

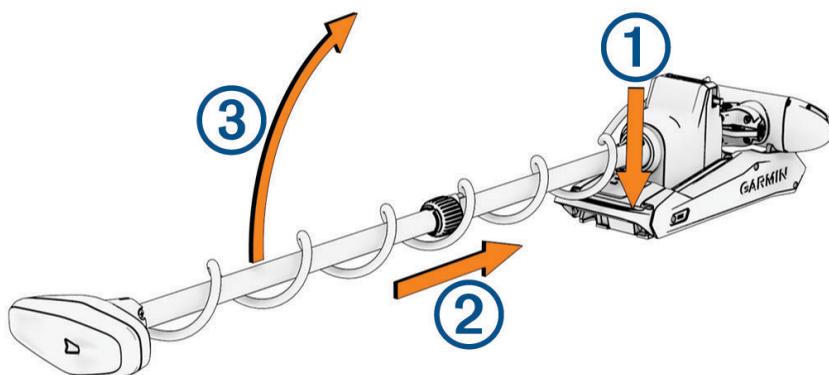
Saat menggunakan fitur autopilot, bersiaplah untuk situasi mendadak, berakselerasi, dan berbelok.

Saat menyimpan atau menggunakan motor, berhati-hatilah dari risiko terperangkap atau terjepit oleh komponen bergerak yang bisa mengakibatkan cedera.

Saat menyimpan atau menggunakan motor, pertahankan kestabilan pijakan dan perhatikan permukaan licin di sekitar motor. Kehilangan pijakan saat menyimpan atau menggunakan motor bisa menyebabkan cedera.

Memasang Motor dari Posisi Tersimpan

- 1 Geser kolar penyesuaian kedalaman menjauh dari rumah motor.
- 2 Injak dan tahan pedal untuk melepas pengait ①.



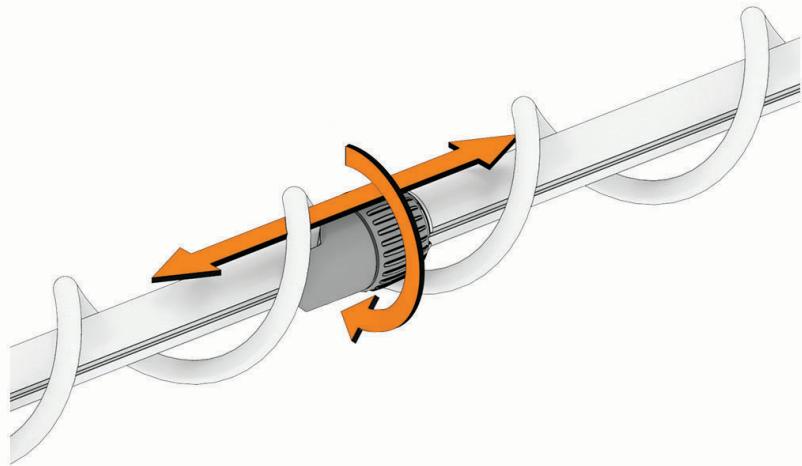
- 3 Geser motor ke luar ②, lepaskan pedal, dan angkat motor secara perlahan ③ ke posisi terpasang.
- 4 Jika perlu, dorong poros menjauh untuk mengunci motor di posisi terpasang.

PEMBERITAHUAN

Mekanisme penyesuaian kedalaman dikunci agar selaras dengan motor kemudi, dan harus selaras secara otomatis saat Anda menempatkan motor. Agar kinerja kemudi sesuai, pastikan terdapat penghalang yang dapat mencegah komponen terpasang dengan sejajar sebelum menggunakan motor.

Menyesuaikan Kedalaman Trolling Motor

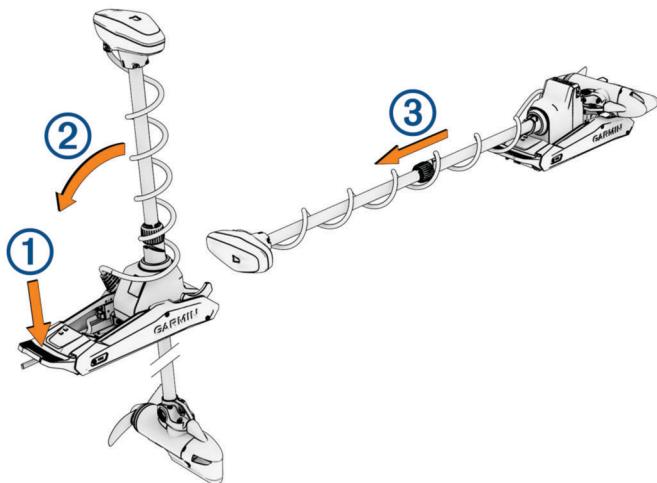
- 1 Simpan motor.
- 2 Longgarkan kerah pada poros motor.



- 3 Geser kerah untuk menaikkan atau menurunkan kedalaman trolling motor.
- 4 Kencangkan kerah.
- 5 Pasang motor untuk memeriksa kedalaman.
- 6 Ulangi prosedur ini jika perlu hingga kedalaman ditetapkan dengan benar.

Menyimpan Motor dari Posisi Terpasang

- 1 Injak dan tahan pedal untuk melepas pengait ①.



CATATAN: Motor harus secara otomatis mengarah ke sudut 90° untuk penyimpanan. Sisi penyimpanan propeler dapat dikonfigurasikan pada menu pengaturan.

- 2 Miringkan poros ke belakang ②, kemudian naikkan motor secara perlahan sambil memiringkan poros ke posisi horizontal.
- 3 Geser motor ke pengait motor hingga terkunci pada posisi tersimpan ③.

PERINGATAN

Dorong ke depan sepanjang poros, lalu tarik ke belakang sepanjang poros untuk memastikan motor terkunci dengan kuat di tempatnya. Jika motor tidak dikunci dengan kuat dalam posisi tersimpan, motor dapat bergerak secara tiba-tiba saat berada di perairan yang deras atau saat melakukan trailer, yang dapat mengakibatkan kemungkinan kerusakan properti atau cedera serius.

Kolar penyesuaian kedalaman must dipindahkan sedekat mungkin dengan dasar motor. Kelalaian dalam hal tersebut dapat menyebabkan pergerakan motor trolling yang tidak terduga, yang menyebabkan potensi kerusakan properti atau cedera serius.

- 4 Jika terpasang, kencangkan poros motor pada stabilizer.

Pengoperasian

Anda dapat mengoperasikan setiap fitur trolling motor menggunakan remote kontrol yang disertakan (*Remote Kontrol*, halaman 7).

Selain remote kontrol, Anda dapat mengontrol fitur tertentu dari trolling motor Force Kraken menggunakan salah satu perangkat berikut:

- pedal kaki (*Pedal Kaki*, halaman 24) (tidak disertakan).
- perangkat seluler dengan aplikasi ActiveCaptain® (*Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain*, halaman 21).
- chartplotter Garmin® yang kompatibel (*Menghubungkan ke Chartplotter*, halaman 22).
- jam tangan Garmin yang kompatibel (*Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin*, halaman 22).

Untuk detail tentang mengontrol trolling motor menggunakan jam tangan atau chartplotter, lihat *Panduan Pengguna* untuk perangkat tertentu.

Panel Tampilan Trolling Motor

⚠ PERHATIAN

Anda harus menjauhkan benda logam yang besar, seperti kotak peralatan, dari panel tampilan selama pengoperasian motor. Benda logam besar dapat mengganggu kompas magnetik sehingga kinerja pilot otomatis bawaan terpengaruh dan berpotensi menyebabkan cedera diri atau kerusakan properti.

Panel layar pada dudukan trolling motor menunjukkan informasi penting secara ringkas.

CATATAN: Lampu latar pada panel layar bereaksi terhadap cahaya sekitar, dan meredup secara otomatis di malam hari.



	<p>Hijau: kecepatan pendorong maju. Merah: kecepatan pendorong mundur. Jumlah bilah merepresentasikan kecepatan kontrol jelajah atau propeler (Menyesuaikan Kecepatan Motor, halaman 10).</p> <p>CATATAN: Anda mungkin perlu memperbarui perangkat lunak di motor trolling untuk mengaktifkan fitur pendorong mundur (Pembaruan Perangkat Lunak, halaman 22).</p> <p>CATATAN: Motor dapat menghasilkan suara lebih nyaring, daya dorong lebih lemah, dan efisiensi energi lebih rendah saat bergerak mundur dibandingkan maju.</p>
	<p>Hijau: level tegangan baterai motor baik. Kuning: level tegangan baterai motor sedang. Merah: level tegangan baterai motor rendah. Berkedip merah: level tegangan baterai motor sangat rendah.</p> <p>CATATAN: Indikator tingkat daya baterai dioptimalkan untuk baterai asam timbal dan mungkin tidak akurat untuk jenis baterai lain seperti ion litium.</p>
	<p>Hijau: sinyal GPS motor baik. Kuning: sinyal GPS motor buruk. Merah: sinyal GPS motor tidak ada.</p>
	<p>Hijau: motor beroperasi dengan normal. Merah (tidak berkedip): perangkat lunak motor sedang dihidupkan. Merah (berkedip): ada kesalahan sistem. Biru: motor dalam mode pemasangan. Kuning: motor mode pemulihan (untuk pembaruan perangkat lunak dan prosedur pemulihan).</p>
	<p>Tekan untuk menghidupkan atau mematikan motor.</p> <p>CATATAN: Secara default, trolling motor menyala secara otomatis saat menerima daya. Tombol ini tidak perlu ditekan untuk menyalakan. Hal ini dapat diubah dalam setelan (Pengaturan Trolling Motor, halaman 20).</p> <p>Trolling motor dimatikan secara otomatis saat berada di posisi tersimpan selama dua jam.</p> <p>Saat propeler berputar, tekan untuk menghentikan propeler.</p> <p>Tekan tiga kali untuk masuk ke mode pemasangan.</p>
	Menyala apabila propeler aktif (Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 10).
	Menyala ketika tahan haluan aktif (Mempertahankan Haluan Anda, halaman 15).
	Menyala jika kunci jangkar aktif (Mempertahankan Posisi Anda, halaman 15). Tekan untuk mengaktifkan kunci jangkar. Tahan untuk menonaktifkan kunci jangkar.

Indikator Status

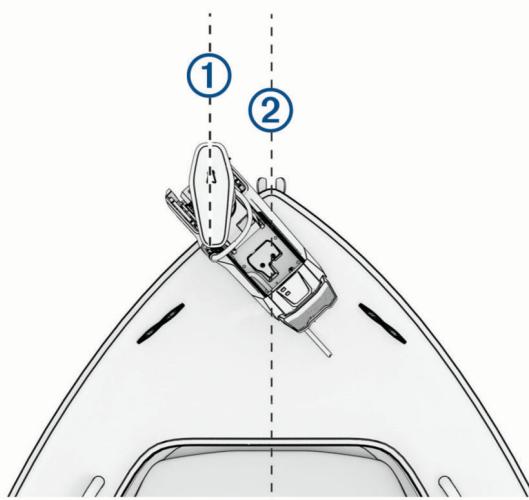
LED  menunjukkan status motor.

Hijau	Pengoperasian normal
Merah	Tidak berkedip: sistem sedang dimulai Berkedip: kesalahan sistem
Biru	Mode pemasangan
Kuning	Mode pemulihan (untuk pembaruan perangkat lunak dan prosedur pemulihan)

Mengatur Offset Haluan

Berdasarkan sudut pemasangan, trolling motor mungkin tidak sejajar dengan garis tengah kapal Anda. Untuk hasil terbaik, Anda harus mengatur offset haluan.

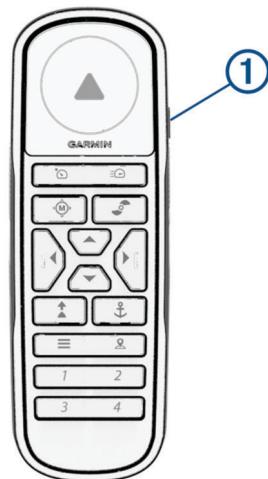
- 1 Dengan remote kontrol, sesuaikan sudut trolling motor ① sehingga sejajar dengan garis tengah kapal Anda ② yang mengarah lurus ke depan.



- 2 Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Tekan **◀** atau **▶** untuk menyesuaikan offset haluan.
- 4 Tekan **▼** untuk mengatur offset haluan.
- 5 Ulangi prosedur ini jika perlu.

Remote Kontrol

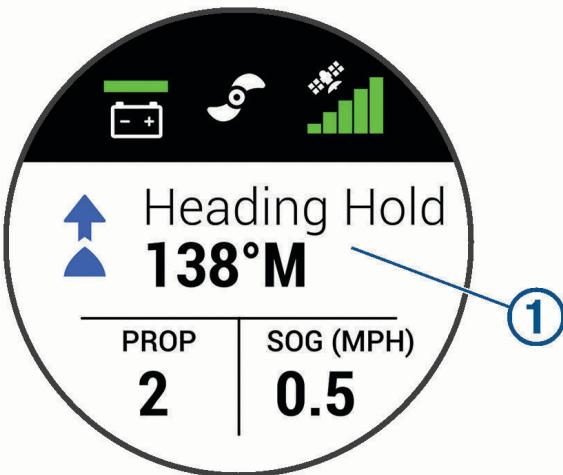
CATATAN: Anda mungkin perlu memperbarui perangkat lunak di motor trolling untuk mengaktifkan fitur pendorong mundur (*Pembaruan Perangkat Lunak*, halaman 22).



Tombol	Deskripsi
	Tahan untuk menghidupkan dan mematikan remote kontrol.
	Tekan untuk menghidupkan dan mengatur kontrol jelajah pada kecepatan di atas permukaan (SOG) saat ini (Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 14). Tekan lagi untuk menonaktifkan kontrol jelajah dan kembali ke kontrol kecepatan manual.
	Tekan dua kali untuk menghidupkan propeler dan mengatur ke kecepatan penuh. Tekan lagi untuk kembali ke kecepatan dan setelan propeler sebelumnya.
	Tekan untuk kontrol manual (Mengemudikan Motor Trolling secara Manual, halaman 10). Tahan untuk mengemudi dengan gerakan (Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi, halaman 11).
	Tekan sekali untuk menghidupkan dan mematikan propeler (Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 10). Tekan dua kali untuk menonaktifkan fungsi pilot otomatis (jika diaktifkan), menghentikan propeler, dan beralih antara pendorong maju dan mundur (Pendorong Mundur, halaman 16)
	Tekan untuk bernavigasi pada menu (Bernavigasi pada Menu, halaman 10). Setelah membuka menu, tekan untuk memilih item menu, dan tekan untuk kembali tanpa menyimpan. Jika kunci jangkar aktif, tekan untuk mengatur posisi kunci jangkar ke depan, belakang, kiri, atau kanan dengan rentang penambahan 1,5 m (5 ft.). Ketika tahan haluan atau kontrol manual aktif, tekan dan untuk memutar sebanyak satu derajat, atau tahan untuk memutar dengan kenaikan lima derajat. Tekan dan untuk mengubah kecepatan secara bertahap, atau tahan untuk mengubah kecepatan sekaligus. Jika kecepatan Anda disetel ke nol, tekan untuk beralih ke mundur (Pendorong Mundur, halaman 16).
	Tekan untuk mengaktifkan tahan haluan. Tahan haluan menggunakan motor trolling untuk mempertahankan haluan saat ini (Mempertahankan Haluan Anda, halaman 15). Tekan lagi untuk menonaktifkan tahan haluan, menghentikan propeler, dan melanjutkan kontrol manual. Tahan untuk mengatur tahan haluan dengan mengarahkan remote (Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan, halaman 11).
	Tekan untuk mengaktifkan kunci jangkar. Kunci jangkar menggunakan trolling motor untuk mempertahankan posisi Anda (Mempertahankan Posisi Anda, halaman 15). Tekan lagi untuk menonaktifkan kunci jangkar dan kembali ke mode kemudi sebelumnya. Tahan untuk mengatur posisi kunci jangkar dengan mengarahkan remote (Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan, halaman 11).
	Pilih untuk membuka menu. Tekan untuk keluar dari menu.
	Tekan untuk menandai titik acuan.
1 hingga 4	Tekan untuk membuka pintasan untuk chartplotter Garmin yang disetel untuk tombol. ¹

¹ Memerlukan koneksi ke chartplotter Garmin yang kompatibel. Lihat manual pengguna chartplotter untuk mengetahui petunjuknya.

Layar Remote Kontrol



	Menunjukkan status operasional trolling motor. Misalnya, ketika kontrol manual aktif, Manual ditampilkan, dan ketika tahan haluan aktif, Heading Hold ditampilkan bersama dengan titik setel tahan haluan dalam derajat.
	Menunjukkan status baterai trolling motor. Hijau: level tegangan baterai motor baik. Kuning: level tegangan baterai motor sedang. Merah: level tegangan baterai motor rendah. Berkedip merah: level tegangan baterai motor sangat rendah. CATATAN: Secara default, indikator tingkat baterai dioptimalkan untuk baterai asam timbal (Pengaturan Manajemen Baterai, halaman 21). TIP: Anda dapat mengubah tampilan status baterai motor trolling sehingga menunjukkan tegangan dan bukan ikon (Pengaturan Trolling Motor, halaman 20). Anda dapat melihat tingkat baterai remote kontrol dengan menekan
	Menunjukkan status propeler. Putih dan berputar: propeler memberi gaya dorong ke depan. Merah dan berputar: propeler memberikan gaya dorong ke belakang. ² CATATAN: Anda mungkin perlu memperbarui perangkat lunak di motor trolling untuk mengaktifkan fitur pendorong mundur (Pembaruan Perangkat Lunak, halaman 22). Tidak berputar: propeler aktif dengan kecepatan disetel ke nol. Tidak ditampilkan: propeler dimatikan.
	Menunjukkan kekuatan sinyal GPS trolling motor.
PROP	Menampilkan tingkat kecepatan propeler (Menyesuaikan Kecepatan Motor, halaman 10). Saat propeler aktif dengan memberikan gaya dorong mundur, level kecepatan diindikasikan dengan warna merah. ² CATATAN: Kecepatan propeler tidak ditampilkan saat motor menggunakan kontrol jelajah.
SOG	Menampilkan kecepatan yang diukur di atas permukaan (SOG).

² Motor dapat menghasilkan suara lebih nyaring, daya dorong lebih lemah, dan efisiensi energi lebih rendah saat bergerak mundur dibandingkan maju.

Bernavigasi pada Menu

Anda dapat menggunakan tombol menu dan panah untuk menavigasi menu pada remote kontrol.

- Untuk membuka menu, tekan .
- Untuk berpindah di antara item menu yang berbeda, tekan  dan .
- Untuk memilih item menu, tekan .
- Untuk kembali ke item menu sebelumnya, tekan .
- Untuk keluar dari menu, tekan  atau tekan 

Menghidupkan dan Mematikan Propeler

PERINGATAN

Jangan gunakan motor di area tempat Anda atau orang lain di dalam air dapat menyentuh propeler yang berputar karena bisa menyebabkan cedera parah.

Jangan mengoperasikan motor saat propeler keluar dari air. Menyentuh propeler yang berputar bisa menyebabkan cedera parah.

- 1 Jika perlu, gunakan trolling motor ([Memasang Motor dari Posisi Tersimpan, halaman 1](#)).

CATATAN: Propeler tidak dapat berputar jika trolling motor berada di posisi tersimpan.

- 2 Pada remote kontrol, tekan  untuk menghidupkan propeler.

- 3 Tekan  lagi untuk mematikan propeler.

Menyesuaikan Kecepatan Motor

Pada remote kontrol, tekan  atau  untuk menambah atau mengurangi kecepatan.

Dalam mode manual, kecepatan propeler, yang ditampilkan di bidang PROP pada layar remote kontrol, meningkat atau menurun sesuai pengaturan.

Dalam mode kontrol jelajah, kecepatan target saat ini ditampilkan pada layar remote trolling motor, dan akan meningkat atau menurun sesuai pengaturan.

CATATAN: Dalam mode manual, meningkatkan atau menurunkan kecepatan menggunakan remote kontrol tidak secara otomatis menghidupkan propeler. Anda harus menekan tombol  pada remote kontrol untuk menghidupkan propeler.

Mengalihkan Kecepatan Penuh

- 1 Pada remote kontrol, tekan  dua kali.

Kecepatan propeler trolling motor meningkat dengan cepat ke kecepatan penuh.

- 2 Tekan  untuk kembali ke kecepatan propeler sebelumnya.

TIP: Saat berada di kecepatan penuh, Anda dapat menekan  pada remote kontrol untuk menurunkan kecepatan propeler secara perlahan.

Mengemudikan Motor Trolling secara Manual

Dalam mode manual, Anda dapat menyesuaikan arah dan kecepatan motor trolling sebagaimana diperlukan.

CATATAN: Secara default, motor trolling motor berada dalam mode manual saat dinyalakan.

- 1 Jika perlu, tekan .

- 2 Tekan  dan  untuk mengemudi.

TIP: Anda juga dapat menggunakan kontrol gerakan untuk mengemudi ([Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi, halaman 11](#)).

Kontrol Gerakan

Anda dapat mengarahkan atau menggerakkan remote kontrol untuk berinteraksi dengan trolling motor. Anda harus mengalibrasi kompas di trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 14](#)), dan kompas di remote kontrol ([Mengalibrasi Remote Kontrol, halaman 12](#)) sebelum dapat menggunakan kontrol gerakan.

Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi

Anda dapat mengemudikan motor dengan mengarahkan remote kontrol.

- 1 Jika perlu, nyalakan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 10](#)).
- 2 Tahan .
- 3 Ketika menahan , arahkan remote kontrol ke kiri atau kanan untuk mengarahkan sisi kiri atau sisi kanan kapal.
- 4 Lepas  untuk menghentikan kemudi.

Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan

Anda dapat menggerakkan remote kontrol untuk menyesuaikan tahan haluan Anda ([Mempertahankan Haluan Anda, halaman 15](#)).

- 1 Jika perlu, nyalakan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 10](#)).
- 2 Tahan .
- 3 Arahkan remote kontrol ke arah haluan yang Anda inginkan.
- 4 Lepaskan  untuk mengatur arah haluan.

Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan

Anda dapat menggerakkan remote kontrol untuk menyesuaikan posisi Anda ketika menggunakan fitur kunci jangkar ([Mempertahankan Posisi Anda, halaman 15](#)).

- 1 Tahan .
- 2 Arahkan remote kontrol ke arah yang diinginkan untuk memindahkan posisi Anda.
Posisi Anda berpindah sejauh 1,5 m (5 ft.) ke arah yang Anda pilih.
- 3 Lepaskan .
- 4 Ulangi prosedur ini hingga Anda berada di posisi yang Anda inginkan.

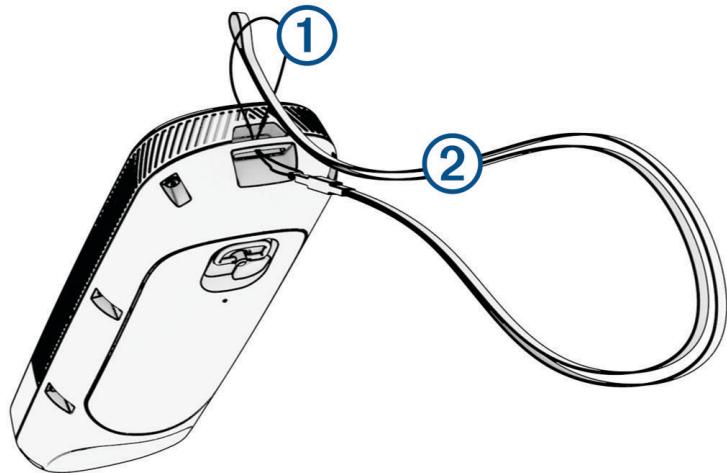
Memasang Baterai di Remote Kontrol

Remote kontrol beroperasi dengan dua baterai AA (tidak disertakan). Gunakan baterai litium untuk hasil terbaik.

- 1 Putar D-ring berlawanan arah jarum jam, lalu tarik ke atas untuk melepaskan penutup.
- 2 Masukkan dua baterai AA ke kutub yang sesuai.
- 3 Pasang kembali penutup baterai, lalu putar D-ring searah jarum jam.

Memasang Tali Gantungan

- 1 Mulai dari bagian belakang remote kontrol, masukkan lingkaran tali gantung ① melalui lubang.



- 2 Masukkan ujung tali gantungan berikutnya ② melalui lubang tersebut, lalu tarik dengan erat.
- 3 Jika perlu, letakkan tali gantungan di sekeliling leher atau pergelangan tangan agar tidak lepas selama pemakaian.

Mengalibrasi Remote Kontrol

PEMBERITAHUAN

Kalibrasikan kompas elektronik di luar ruangan. Untuk meningkatkan akurasi arah, jangan berdiri di dekat objek yang memengaruhi medan magnet, seperti kendaraan, bangunan, dan kabel tiang listrik.

Anda harus mengalibrasi kompas pada remote kontrol sebelum dapat mengontrol motor dengan gerakan. Jika kontrol gerakan tidak berfungsi dengan benar setelah kalibrasi, Anda dapat mengulangi proses ini sesering yang diperlukan.

- 1 Pilih > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.

- 2 Pilih **Start**, dan ikuti petunjuk di layar.

Menghubungkan Remote Kontrol

Remote kontrol telah terhubung secara otomatis dengan trolling motor. Ikuti langkah berikut jika Anda perlu memasangkannya lagi.

- 1 Nyalakan trolling motor.
- 2 Tekan tiga kali pada trolling motor untuk masuk ke mode pemasangan. LED status pada trolling motor akan menyala biru saat mencari koneksi.
- 3 Dekatkan remote kontrol dalam jarak 1 m (3 ft.) dari trolling motor.
- 4 Nyalakan remote kontrol.
- 5 Pada remote kontrol, pilih > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**. Setelah beberapa detik, **Pairing Complete** akan ditampilkan di remote kontrol.

Menghubungkan Remote Kontrol Tambahan

Anda dapat menghubungkan hingga dua remote kontrol sekaligus ke trolling motor Anda.

Untuk menghubungkan remote kontrol kedua, Anda harus mengikuti langkah berikut menggunakan remote kontrol pertama yang terhubung.

- 1 Nyalakan trolling motor.
- 2 Pada remote kontrol yang sudah terhubung ke motor, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Tempatkan remote kontrol tambahan dalam jarak 1 m (3 ft.) dari panel layar pada trolling motor.
- 4 Aktifkan remote kontrol tambahan.
- 5 Pada remote kontrol tambahan, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.

Device Found akan muncul pada remote kontrol pertama. Setelah beberapa detik, Pairing Complete akan muncul pada remote kontrol kedua.

Pilot Otomatis

PERINGATAN

Anda bertanggung jawab atas pengoperasian kapal dengan aman dan berhati-hati. Fitur autopilot pada motor trolling adalah alat yang dapat meningkatkan kemampuan Anda dalam mengoperasikan perahu. Fitur ini tidak melepaskan Anda dari tanggung jawab untuk mengoperasikan perahu dengan aman. Hindari bahaya navigasi dan jangan sekali-kali meninggalkan kontrol motor tanpa pengawasan.

Pelajari untuk mengoperasikan fitur autopilot di perairan terbuka yang tenang dan bebas bahaya.

PERHATIAN

Saat menggunakan fitur autopilot, bersiaplah untuk situasi mendadak, berakselerasi, dan berbelok.

Trolling motor Force Kraken mendukung fitur autopilot seperti mengikuti rute yang telah direncanakan, menjaga arah laju, dan mempertahankan posisi Anda.

Anda harus mengalibrasi kompas trolling motor sebelum dapat menggunakan fitur autopilot ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 14](#)). Anda harus memiliki sinyal GPS untuk mengaktifkan mode autopilot ([Memperoleh Sinyal GPS, halaman 14](#)).

Anda dapat mengaktifkan dan mengontrol setiap mode autopilot menggunakan remote kontrol yang disertakan ([Remote Kontrol, halaman 7](#)). Anda dapat mengontrol fitur autopilot tertentu menggunakan perangkat lain yang kompatibel ([Pengoperasian, halaman 3](#)).

TIP: Dalam situasi tertentu, mode autopilot dapat menimbulkan lebih banyak turbulensi dari yang diharapkan. Anda dapat menyesuaikan pengaturan gain autopilot untuk mengatur sensitivitas autopilot sesuai dengan berbagai kondisi ([Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis, halaman 14](#)).

Force Kraken mendukung fitur autopilot berikut:

Kontrol Jelajah: Motor secara otomatis mengontrol kecepatan propeler untuk mempertahankan kecepatan target ([Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 14](#)).

Kunci Jangkar: Motor secara otomatis mengarahkan dan menjalankan propeler untuk mempertahankan posisi Anda ([Mempertahankan Posisi Anda, halaman 15](#)).

Tahan Haluan: Motor mengemudi secara otomatis untuk menjaga kapal Anda di arah laju yang sama ([Mempertahankan Haluan Anda, halaman 15](#))

Rute Mengikuti: Motor dapat mengarahkan dan menggerakkan propeler secara otomatis untuk menavigasi ke titik acuan, mengikuti jalur, atau lintasan tertentu ([Bernavigasi, halaman 16](#)).

Mengalibrasi Kompas Trolling Motor

Sebelum mengalibrasi kompas trolling motor, pastikan Anda berada di perairan terbuka yang tenang dan cukup luas untuk memutar kapal sepenuhnya.

PEMBERITAHUAN

Mengalibrasi kompas trolling motor dalam kondisi air bergelombang dan angin kencang dapat berdampak negatif terhadap kinerja autopilot.

- 1 Pastikan trolling motor berada di posisi terpasang ([Memasang Motor dari Posisi Tersimpan](#), halaman 1).
- 2 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Jika diminta, ikuti petunjuk di layar untuk mengalibrasi kompas.

Anda dapat menggunakan pedal kaki, remote kontrol, atau motor outboard untuk mengarahkan kapal sekaligus mengalibrasi kompas.

Jika fitur autopilot tidak berfungsi sebagaimana mestinya, sebaiknya ulangi proses kalibrasi.

Memperoleh Sinyal GPS

- 1 Pindahkan kapal ke area dengan pemandangan langit yang tidak terhalang.
- 2 Tunggu 30 hingga 60 detik sementara trolling motor menemukan satelit.

Jika motor telah memperoleh posisi menggunakan GPS, lampu indikator LED  akan menyala hijau.

Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis

Anda dapat menyesuaikan pengaturan gain autopilot untuk mengatur sensitivitas autopilot sesuai dengan berbagai kondisi.

- 1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Pilih opsi:
 - Untuk menyesuaikan gain dalam mode Kunci Jangkar, pilih **Anchor Gain**.
 - Untuk menyesuaikan gain autopilot dalam mode navigasi, termasuk Tahan Haluan dan Kontrol Jelajah, pilih **Navigation Gain**.
- 3 Pilih  atau  untuk menambah atau mengurangi nilai gain:
 - Tingkatkan pengaturan gain agar autopilot lebih responsif. Motor akan lebih akurat dalam mengontrol kapal Anda, tetapi dapat menimbulkan lebih banyak turbulensi. Nilai gain yang lebih tinggi biasanya diperlukan untuk kapal yang lebih besar atau lebih berat.
 - Kurangi pengaturan gain agar autopilot tidak terlalu responsif. Motor akan menimbulkan lebih sedikit turbulensi, tetapi mungkin kurang akurat dalam mengontrol kapal Anda.
- 4 Pilih  untuk mengonfirmasi pilihan Anda.

Mempertahankan Kecepatan Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor](#), halaman 14).

Fitur kontrol jelajah adalah fungsi pilot otomatis yang mengatur dan mempertahankan kecepatan tertentu di atas permukaan, yang menyesuaikan diri dengan perubahan arus dan angin secara otomatis.

TIP: Anda dapat menggunakan kontrol jelajah dalam mode autopilot lainnya ([Pilot Otomatis](#), halaman 13).

Pada remote kontrol, tekan .

Kontrol jelajah diaktifkan pada kecepatan saat ini.

Untuk menonaktifkan kontrol jelajah dan propeler, tekan .

Mempertahankan Posisi Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 14](#)).

Fitur kunci jangkar menggunakan GPS untuk mempertahankan posisi Anda menggunakan trolling motor.

Tekan .

CATATAN: Anda dapat menyesuaikan posisi kunci jangkar dengan menekan tombol panah pada remote kontrol, atau dengan menggunakan kontrol gerakan ([Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan, halaman 11](#)).

Untuk menonaktifkan kunci jangkar, tekan  lagi.

Mempertahankan Haluan Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 14](#)).

Anda dapat mengaktifkan Heading Hold untuk membuat kapal Anda bergerak ke arah kompas yang sama. Motor dapat menyetel haluan secara otomatis untuk mengompensasi deviasi yang disebabkan oleh faktor seperti angin dan arus.

1 Kemudikan perahu ke arah yang Anda inginkan.

2 Tekan .

CATATAN: Anda dapat menyesuaikan arah dengan menekan  dan Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan, halaman 11).

TIP: Saat menggunakan mode autopilot ini, Anda juga dapat mempertahankan kecepatan menggunakan kontrol jelajah ([Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 14](#)).

Untuk menonaktifkan Heading Hold dan kembali ke mode manual, Anda harus memilih  atau .

Mengubah Karakteristik Heading Hold

Secara default, fitur Heading Hold diatur ke mode Go To mode, yang dapat menyesuaikan arah haluan untuk mengoreksi penyimpangan dan memastikan kapal tetap bergerak lurus. Jika diinginkan, Anda dapat mengonfigurasi fitur Heading Hold untuk menggunakan mode Vessel Align, yang tidak memperhitungkan penyimpangan dan hanya menjaga arah haluan tetap konsisten.

1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Pilih **Vessel Align**.

Anda dapat memilih Go To untuk mengembalikan ke mode Heading Hold default.

Bernavigasi

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 14](#)).

Trolling motor menggunakan GPS untuk mengemudikan perahu ke lokasi titik acuan atau mengikuti rute atau trek.

1 Di remote kontrol, pilih opsi:

- Mulailah bernavigasi ke titik acuan tersimpan ([Melakukan Navigasi ke Titik Acuan, halaman 17](#)).
- Mulai menavigasi rute tersimpan ([Bernavigasi pada sebuah Rute, halaman 18](#)).
- Mulai menelusuri kembali trek aktif ([Menavigasi ke Awal Trek Aktif, halaman 19](#)).
- Mulai bernavigasi pada trek tersimpan ([Bernavigasi pada Trek Tersimpan, halaman 19](#)).

CATATAN: Anda juga dapat menggunakan trolling motor untuk mengikuti jalur panduan otomatis saat navigasi dimulai dari chartplotter yang terhubung. Lihat panduan pengguna chartplotter Anda untuk mendapatkan informasi selengkapnya.

Navigating ditampilkan di layar remote kontrol, dan trolling motor secara otomatis mengarahkan kapal ke tujuan.

2 Atur kecepatan sesuai kebutuhan.

TIP: Saat menggunakan mode autopilot ini, Anda juga dapat mempertahankan kecepatan menggunakan kontrol jelajah ([Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 14](#)).

Menjeda dan Melanjutkan Navigasi

1 Saat bernavigasi, pada remote kontrol, pilih opsi:

- Untuk menjeda navigasi dan tetap melanjutkan ke arah yang sama pada kecepatan yang sama, pilih > **Standby**.
- Untuk menjeda navigasi dan mengatur kunci jangkar, pilih

Navigasi akan berhenti dan trolling motor akan kembali ke mode manual atau mempertahankan posisi Anda dalam kunci jangkar.

2 Pilih > **Follow Route** atau tekan untuk melanjutkan navigasi.

3 Bila perlu, nyalakan propeler.

Menghentikan Navigasi

Pilih > **Stop Nav**.

Navigasi akan berhenti dan trolling motor kembali ke mode manual.

Pendorong Mundur

CATATAN: Anda mungkin perlu memperbarui perangkat lunak di motor trolling untuk mengaktifkan fitur pendorong mundur ([Pembaruan Perangkat Lunak, halaman 22](#)).

Pada mode manual, Anda dapat menjalankan propeler ke arah mundur. Menjalankan propeler secara mundur dalam waktu singkat dapat berguna dalam beberapa situasi, seperti saat keluar dari ruang sempit dengan lebih sedikit kemudi motor.

Karena propeler pada motor trolling dirancang terutama untuk pendorong depan, motor ini kurang efisien untuk pendorong belakang, dan mengakibatkan lebih banyak suara bising dari motor, terutama ketika kecepatan propeler tinggi, dan lebih banyak turbulensi di bawah air.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menggunakan pendorong mundur sesedikit mungkin untuk meminimalkan kavitas dan keausan yang berlebihan pada propeler dan motor penggerak propeler.

Peralihan Antara Mode Maju dan Mundur

- 1 Tekan  dua kali.

Ikon  di layar remote kontrol akan berubah menjadi merah saat propeler diatur ke mode mundur. Jika motor beroperasi dalam mode autopilot, sistem akan secara otomatis beralih ke mode manual. Jika propeler sedang berputar, maka akan berhenti secara otomatis.

- 2 Tekan  lagi untuk menghidupkan propeler.

CATATAN: Saat beralih antara mode maju dan mundur, kecepatan propeler diatur secara otomatis ke kecepatan terakhir yang digunakan dalam mode dorong yang sama.

Titik acuan

Titik acuan digunakan untuk menandai lokasi sehingga Anda dapat kembali ke lokasi tersebut di masa depan. Motor trolling dapat menyimpan hingga 5000 titik acuan.

Ketika motor trolling dihubungkan ke chartplotter, titik acuan yang tersimpan di motor trolling dan di chartplotter disinkronkan secara otomatis.

CATATAN: Karena sistem disinkronkan, ketika Anda menghapus titik acuan, memulihkan pengaturan default, atau menghapus data pengguna menggunakan remote motor trolling, titik acuan di chartplotter juga dihapus. Begitu pula sebaliknya, jika Anda menghapus titik acuan dari chartplotter, titik acuan tersebut akan terhapus secara otomatis dari motor trolling.

Membuat Titik Acuan

Anda dapat menyimpan lokasi Anda saat ini sebagai titik acuan.

- 1 Jika perlu, pergi ke lokasi yang ingin Anda simpan sebagai titik acuan.
- 2 Di remote kontrol, tekan .

Melakukan Navigasi ke Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 10).
Trolling motor akan mengemudikan ke lokasi titik acuan ([Bernavigasi](#), halaman 16).

Melihat Detail Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Edit**.
- 4 Berikan nama baru untuk titik acuan.

Menghapus Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Delete**.

Rute

Rute adalah urutan dari serangkaian lokasi yang mengarahkan Anda ke tujuan akhir.

Saat Anda menghubungkan trolling motor ke chartplotter, rute yang disimpan di chartplotter disinkronkan dengan rute yang disimpan pada trolling motor. Menghapus atau mengedit rute pada satu perangkat akan secara otomatis mengubah rute yang tersimpan pada perangkat lain. Anda hanya dapat membuat rute dengan chartplotter.

Anda dapat menyimpan hingga 100 rute.

Bernavigasi pada sebuah Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Pilih opsi:
 - Untuk menavigasi rute dari titik awal yang digunakan saat rute dibuat, pilih **Forward**.
 - Untuk menavigasi rute dari titik tujuan yang digunakan saat rute dibuat, pilih **Backward**.
 - Untuk menavigasi dari lokasi Anda saat ini ke titik awal rute kemudian menavigasi rute, pilih **From Start**.
- 5 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 10](#)).
Trolling motor akan mengemudi di sepanjang rute ke arah yang dipilih ([Bernavigasi, halaman 16](#)).

Ketika mendekati akhir rute, secara default, trolling motor akan beralih ke fitur kunci jangkar dan menahan posisi di akhir rute. Anda dapat mengubah setelan ini dalam pengaturan ([Pengaturan Trolling Motor, halaman 20](#)).

Melihat Detail Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Edit**.
- 4 Masukkan nama baru untuk rute.

Menghapus Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Delete**.

Trek

Trek adalah rekaman jalur perahu Anda. Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif dan dapat disimpan. Anda dapat menyimpan hingga 50 trek.

Saat Anda menghubungkan trolling motor ke chartplotter, jalur aktif dan trek tersimpan di chartplotter disinkronkan dengan trek aktif dan trek tersimpan yang ada di trolling motor. Menambah, menghapus, atau mengedit trek aktif dan tersimpan di satu perangkat akan secara otomatis mengubah trek aktif dan tersimpan yang tersimpan di perangkat lainnya.

Menyimpan Trek Aktif

Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif. Anda dapat menyimpan trek aktif dan menggunakannya untuk navigasi di masa depan.

Anda dapat menyimpan hingga 50 trek pada trolling motor.

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Trek aktif disimpan dengan nama berupa tanggal hari ini.

- 2 Anda dapat mengubah nama trek tersimpan (opsional).

Menghapus Trek Aktif

Pilih  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Memori trek akan dihapus dan trek yang aktif akan terus direkam.

Menavigasi ke Awal Trek Aktif

Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif. Anda dapat menavigasi dari posisi Anda saat ini kembali ke titik awal trek aktif di sepanjang jalur yang Anda tempuh.

- 1 Pilih  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 10).

Trolling motor menavigasi kembali ke titik awal trek aktif di sepanjang jalur yang Anda tempuh ([Bernavigasi](#), halaman 16).

Bernavigasi pada Trek Tersimpan

- 1 Pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Pilih opsi:
 - Untuk menavigasi trek tersimpan awal hingga akhir trek, pilih **Forward**.
 - Untuk menavigasi trek tersimpan dari akhir hingga awal trek, pilih **Backward**.
- 5 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 10).
Trolling motor bergerak di sepanjang trek tersimpan ke arah yang dipilih ([Bernavigasi](#), halaman 16).

Melihat Detail Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > Tracks > Saved Tracks.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih Edit.
- 4 Berikan nama baru untuk trek tersimpan.

Menghapus Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > Tracks > Saved Tracks.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih Delete.

Pengaturan

Pengaturan Trolling Motor

Pada remote kontrol, pilih  > Settings > Trolling Motor.

Wi-Fi: Mengatur preferensi jaringan nirkabel untuk trolling motor (*Pengaturan Jaringan Nirkabel*, halaman 21).

Calibrate: Mengalibrasi kompas trolling motor (*Mengalibrasi Kompas Trolling Motor*, halaman 14) dan mengatur offset haluan trolling motor (*Mengatur Offset Haluan*, halaman 6).

Units: Mengatur unit pengukuran.

Battery Management: Menetapkan pengaturan yang berkaitan dengan baterai trolling motor (*Pengaturan Manajemen Baterai*, halaman 21).

Beep: Menonaktifkan atau mengaktifkan suara notifikasi autopilot.

Prop Stow Side: Mengatur di sisi trolling motor yang mana propeler akan berputar saat menyimpan trolling motor. Hal ini berguna jika Anda memasukkan item lain di dekat propeler yang disimpan. Hal ini juga mungkin diperlukan jika Anda menginstal transduser LiveScope™ pada trolling motor.

Auto Power On: Menghidupkan trolling motor saat Anda memberikan daya ke sistem.

Heading Hold: Mengatur setelan fitur tahan haluan (*Mengubah Karakteristik Heading Hold*, halaman 15).

Nav. Arrival: Mengatur karakteristik trolling motor saat mencapai akhir suatu rute. Pada pengaturan Anchor Lock, trolling motor akan ditahan posisinya dengan menggunakan fitur kunci jangkar saat kapal mencapai akhir rute. Pada pengaturan Manual, baling-baling dinonaktifkan ketika kapal mencapai akhir suatu rute.

PERHATIAN

Saat menggunakan Manual untuk pengaturan Nav. Arrival, Anda harus siap untuk mengontrol perahu.

Anchor Gain: Mengatur tingkat respons autopilot saat dalam mode kunci jangkar (*Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis*, halaman 14).

Navigation Gain: Mengatur tingkat respons autopilot saat dalam mode autopilot lainnya (*Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis*, halaman 14).

Clear User Data: Menghapus semua titik acuan, rute, trek, dan trek aktif tersimpan.

CATATAN: Jika terhubung ke chartplotter, pilihan ini akan membersihkan data pengguna di trolling motor dan chartplotter yang terhubung.

Restore Defaults: Mereset pengaturan trolling motor ke nilai default pabrik.

CATATAN: Mengembalikan ke pengaturan default tidak akan menghapus data pengguna pada motor trolling atau pada chartplotter terhubung.

Clear Diagnostics: Menghapus data yang dihasilkan sistem dan disimpan pada trolling motor untuk keperluan pemecahan masalah.

Pengaturan Jaringan Nirkabel

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

CATATAN: Mode Wi-Fi® yang aktif ditampilkan di bagian atas layar.

Mode: Mengatur mode Wi-Fi. Anda dapat menonaktifkan teknologi Wi-Fi, bergabung dengan jaringan chartplotter, atau membuat titik akses nirkabel untuk menggunakan aplikasi ActiveCaptain ([Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain, halaman 21](#)).

Setup > Name: Mengatur nama titik akses nirkabel pada trolling motor (khusus mode ActiveCaptain).

Setup > Password: Mengatur kata sandi untuk titik akses nirkabel pada trolling motor (khusus mode ActiveCaptain).

Pengaturan Manajemen Baterai

Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Mengatur tampilan indikator baterai trolling motor ke ikon atau nilai tegangan numerik.

Battery Setup: Mengatur jenis baterai yang terhubung ke trolling motor, yang membantu menghitung status baterai yang dilaporkan.

Pengaturan Remote Kontrol

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Menyesuaikan pengaturan lampu latar. ([Pengaturan Lampu Latar, halaman 21](#))

Beep: Mengatur beeper agar berbunyi saat tombol ditekan dan alarm berbunyi.

Auto Power Off: Mengatur durasi waktu sebelum remote kontrol nonaktif secara otomatis.

Calibrate: Mengalibrasi remote kontrol untuk fitur kontrol gerakan ([Mengalibrasi Remote Kontrol, halaman 12](#)).

Pairing: Memasangkan remote kontrol dengan trolling motor ([Menghubungkan Remote Kontrol, halaman 12](#)).

Language: Mengatur bahasa teks tampilan.

Restore Defaults: Mengatur ulang remote kontrol ke pengaturan standar pabrik. Tindakan ini akan mengembalikan pengaturan konfigurasi default pada remote kontrol, namun tidak menghapus data pengguna yang telah disimpan.

Pengaturan Lampu Latar

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Mengatur lampu latar untuk menyala saat tombol ditekan.

Alarms: Mengatur lampu latar untuk menyala jika alarm berbunyi pada remote kontrol.

Timeout: Mengatur durasi waktu sebelum lampu latar mati.

Brightness: Mengatur tingkat kecerahan lampu latar.

Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain

Anda dapat menghubungkan perangkat seluler ke trolling motor menggunakan aplikasi ActiveCaptain. Aplikasi ini mempermudah dan mempercepat Anda untuk berinteraksi dengan trolling motor dan memperbarui perangkat lunak perangkat.

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Masukkan nama dan kata sandi untuk jaringan ini.
- 3 Instal dan buka aplikasi ActiveCaptain dari App Store di perangkat seluler Anda.
- 4 Dekatkan perangkat seluler ke trolling motor.
- 5 Dari pengaturan perangkat seluler Anda, buka halaman koneksi Wi-Fi dan hubungkan ke perangkat dengan menggunakan nama dan kata sandi yang Anda masukkan di langkah sebelumnya.

Menghubungkan ke Chartplotter

Chartplotter Garmin yang kompatibel harus memiliki versi perangkat lunak terbaru yang diinstal sebelum Anda dapat menghubungkan trolling motor.

CATATAN: Anda dapat memeriksa daftar perangkat Garmin yang kompatibel di garmin.com/force_kraken_compatible untuk memastikan chartplotter Anda mendukung trolling motor.

Anda dapat menghubungkan trolling motor secara nirkabel ke chartplotter Garmin yang kompatibel. Setelah terhubung ke chartplotter yang kompatibel, Anda dapat mengontrol trolling motor dari chartplotter.

- 1 Aktifkan chartplotter dan trolling motor.
- 2 Pastikan chartplotter menjalankan jaringan nirkabel.

CATATAN: Jika Anda memiliki beberapa chartplotter yang terpasang, hanya satu yang dapat menjadi host jaringan nirkabel. Lihat panduan pemilik chartplotter Anda untuk informasi selengkapnya.

- 3 Di chartplotter, pilih **Pengaturan > Komunikasi > Perangkat Nirkabel > Garmin Trolling Motor > Mulai.**

- 4 Di panel layar trolling motor, tekan  tiga kali untuk masuk ke mode penghubungan.

Lampu indikator LED  di trolling motor akan menyala biru saat mencari koneksi ke chartplotter, dan akan berubah hijau saat koneksi berhasil.

Pesan konfirmasi akan muncul pada chartplotter jika koneksi berhasil.

- 5 Setelah chartplotter dan trolling motor berhasil terhubung, aktifkan bilah trolling motor chartplotter untuk mengontrol motor.

Lihat versi terbaru panduan pemilik chartplotter Anda untuk mendapat petunjuk pengoperasian lengkap.

Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin

Anda dapat menghubungkan trolling motor secara nirkabel ke jam tangan Garmin yang kompatibel, dan mengontrol trolling motor menggunakan aplikasi Trolling Motor di jam tangan.

CATATAN: Anda dapat melihat daftar perangkat Garmin yang kompatibel di garmin.com/force_kraken_compatible untuk memastikan jam Anda mendukung trolling motor.

Kali pertama Anda menghubungkan trolling motor ke jam tangan, Anda harus menghubungkan jam tangan dan motor. Setelah dihubungkan, jam tangan akan terhubung ke motor secara otomatis saat motor dinyalakan dan berada dalam jangkauan.

- 1 Pastikan motor trolling dinyalakan dan kontrol jarak jauh terhubung ke trolling.
- 2 Dekatkan jam tangan Garmin yang kompatibel dalam jarak 3 m (10 ft.) dari trolling motor.
- 3 Di jam tangan, tahan **MENU**.
- 4 Pilih **Sensor & Aksesoris > Tambah Baru > Trolling Motor**
- 5 Di panel layar trolling motor, tekan  tiga kali untuk masuk ke mode penghubungan.
 di panel tampilan motor trolling menyala biru saat mencari koneksi, dan akan berubah dengan menyala hijau jika koneksi berhasil.
- 6 Konfirmasi kode penghubungan yang ditampilkan di jam tangan dan di remote kontrol yang terhubung.

Anda dapat menekan **START** dan memilih Trolling Motor dari daftar aktivitas dan aplikasi untuk membuka kontrol motor trolling.

Pembaruan Perangkat Lunak

Anda dapat mengunjungi garmin.com/support/software/marine.html untuk menemukan informasi tentang pembaruan perangkat lunak terbaru untuk perangkat kelautan Garmin Anda.

Memperbarui Perangkat Lunak dengan Aplikasi ActiveCaptain

Anda dapat mengunjungi garmin.com/videos/trolling_motor_update/ dan menonton video untuk membantu proses pembaruan perangkat lunak.

PEMBERITAHUAN

Aplikasi mungkin perlu mengunduh file berukuran besar untuk pembaruan perangkat lunak. Periksa batas data reguler atau biaya yang mungkin dikenakan penyedia layanan internet Anda. Hubungi penyedia layanan internet Anda untuk informasi selengkapnya mengenai batas atau biaya data.

Proses instalasi akan berlangsung beberapa menit.

CATATAN: Untuk memperbarui motor trolling, Anda harus menghubungkan perangkat seluler Anda langsung ke jaringan Wi-Fi khusus pada motor trolling menggunakan aplikasi ActiveCaptain.

- 1 Jika perlu, siapkan trolling motor yang akan digunakan dengan aplikasi ActiveCaptain app ([Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain, halaman 21](#)).
- 2 Hubungkan perangkat seluler ke jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
Menghubungkan ke jaringan Wi-Fi pada trolling motor akan memberikan informasi yang diperlukan ke aplikasi untuk mengunduh file pembaruan yang sesuai.
- 3 Buka aplikasi ActiveCaptain.
- 4 Putuskan perangkat seluler dari jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
- 5 Sambungkan perangkat seluler ke internet.
- 6 Dari aplikasi ActiveCaptain, pilih **Perangkat Kelautan Saya > Unduh**.

CATATAN: Opsi untuk mengunduh pembaruan hanya ditampilkan jika pembaruan perangkat lunak tersedia untuk perangkat Anda.

Aplikasi ActiveCaptain akan mengunduh file pembaruan ke perangkat seluler.

- 7 Sambungkan kembali perangkat seluler ke jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
Pembaruan tersebut akan ditransfer ke trolling motor. Penyelesaian proses ini memerlukan waktu hingga 30 menit. Lampu indikator kecepatan motor pada panel tampilan motor trolling berkedip untuk menunjukkan perangkat lunak sedang diperbarui.

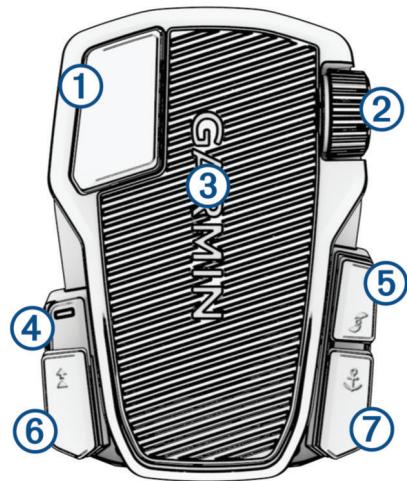
CATATAN: Jika transfer selesai tetapi lampu panel tampilan motor trolling tidak berkedip, Anda harus mematikan motor trolling dan menghidupkannya lagi untuk menjalankan pembaruan.

- 8 Pastikan remote kontrol aktif dan tersambung.
Setelah pembaruan perangkat lunak trolling motor selesai, jika pembaruan untuk remote kontrol tersedia, lampu indikator kecepatan berkedip, dan hitungan mundur akan dimulai di remote kontrol. Di akhir hitungan mundur, remote kontrol akan menampilkan  setelah menyelesaikan proses pembaruan. Penyelesaian proses ini memerlukan waktu hingga 5 menit.
- 9 Pastikan pedal kaki telah dinyalakan dan terhubung.
Setelah pembaruan perangkat lunak trolling motor selesai, jika tersedia pembaruan untuk pedal kaki, lampu indikator pada pedal kaki akan menyala ungu saat menyelesaikan proses pembaruan. Ketika lampu indikator mati, maka pembaruan selesai.

Pedal Kaki

Anda dapat mengontrol trolling motor menggunakan pedal kaki (dijual terpisah).

CATATAN: Anda mungkin perlu memperbarui perangkat lunak di motor trolling untuk mengaktifkan fitur pendorong mundur (*Pembaruan Perangkat Lunak*, halaman 22).

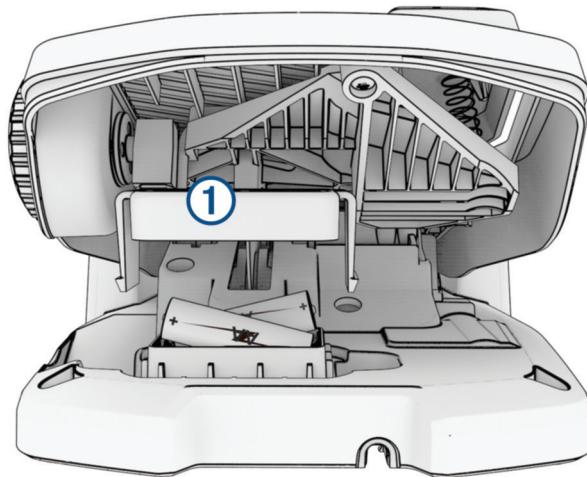


 ①	Kontrol propeler sementara	Tahan untuk menghidupkan propeler pada kecepatan yang disetel. Lepaskan untuk mematikan propeler.
 ②	Roda kecepatan	Putar roda menjauhi Anda untuk meningkatkan kecepatan propeler atau kecepatan kontrol jelajah. Putar roda ke arah Anda untuk menurunkan kecepatan propeler atau kecepatan kontrol jelajah. CATATAN: Roda kecepatan tidak aktif jika kunci jangkar diaktifkan.
 ③	Pedal kemudi	Dorong pedal dengan jari kaki untuk memutar motor searah jarum jam. Tekan pedal dengan tumit untuk memutar motor berlawanan arah jarum jam. CATATAN: Jika kunci jangkar atau tahan haluan berada pada posisi ON, atau jika Anda mengikuti rute, miringkan pedal atau tekan tombol untuk melanjutkan kontrol manual pada kecepatan propeler sebelumnya.
 ④	LED Status	Menunjukkan status pedal kaki (<i>Indikator Status</i> , halaman 26).
 ⑤	Kontrol propeler berlanjut	Tekan sekali untuk menghidupkan dan mematikan propeler (<i>Menghidupkan dan Mematikan Propeler</i> , halaman 10). Tekan dua kali untuk menonaktifkan fungsi pilot otomatis (jika diaktifkan), menghentikan propeler, dan beralih antara pendorong maju dan mundur (<i>Pendorong Mundur</i> , halaman 16)
 ⑥	Tahan haluan	Tekan sekali untuk mengatur dan mempertahankan haluan saat ini (<i>Mempertahankan Haluan Anda</i> , halaman 15). Tekan lagi untuk menonaktifkan tahan haluan, menghentikan propeler, dan melanjutkan kontrol manual. Tekan dua kali untuk menonaktifkan fungsi pilot otomatis (jika diaktifkan), menghentikan propeler, dan beralih antara pendorong maju dan mundur (<i>Pendorong Mundur</i> , halaman 16) TIP: Anda dapat menonaktifkan tombol ini dengan menekannya enam kali. Anda dapat menekan tombol enam kali lagi untuk mengaktifkannya kembali.
 ⑦	Kunci jangkar	Tekan untuk mengaktifkan kunci jangkar. Kunci jangkar menggunakan trolling motor untuk mempertahankan posisi Anda (<i>Mempertahankan Posisi Anda</i> , halaman 15). Tekan lagi untuk menonaktifkan kunci jangkar dan kembali ke mode kemudi sebelumnya. TIP: Anda dapat menonaktifkan tombol ini dengan menekannya enam kali. Anda dapat menekan tombol enam kali lagi untuk mengaktifkannya kembali.

Memasang Baterai

Pedal kaki dapat dioperasikan dengan menggunakan dua baterai alkaline, NiMH, atau litium ukuran AA (tidak disertakan). Gunakan baterai litium untuk hasil terbaik.

- 1 Angkat bagian depan pedal kaki setinggi mungkin.
- 2 Jepit sisi penutup baterai ①, lalu tarik ke atas untuk melepaskannya.



- 3 Masukkan dua baterai AA ke kutub yang sesuai.
- 4 Pasang penutup baterai, lalu tekan ke bawah hingga kedua sisi terkunci pada tempatnya.

Memasangkan Pedal Kaki

- 1 Nyalakan trolling motor.
- 2 Di panel layar trolling motor, tekan ⚡ tiga kali untuk masuk ke mode pemasangan.
⚡ pada panel layar trolling motor menyala biru saat mencari koneksi.
- 3 Tempatkan pedal kaki dalam jarak 1 m (3 ft.) dari panel layar trolling motor.
- 4 Berikan daya untuk pedal kaki menggunakan kabel daya atau masukkan baterai untuk menghidupkan.
- 5 Dalam waktu 30 detik setelah menyalakan pedal kaki, tahan ⚡ hingga LED status pada pedal kaki menyala biru.
- 6 Lepaskan ⚡.
LED status pada pedal kaki menyala biru saat mencari koneksi, lalu mati ketika berhasil dipasangkan dengan trolling motor.
⚡ pada panel layar trolling motor berubah menjadi hijau saat koneksi berhasil.

Indikator Status

LED pada pedal kaki menunjukkan status pedal kaki.

Menyala hijau	Pedal kaki dihidupkan.
Menyala dan berkedip biru	Pedal kaki dipasangkan. LED padam ketika terhubung ke trolling motor atau waktu proses pemasangan habis sebelum dapat terhubung.
Berkedip hijau saat menekan tombol	Pedal kaki terhubung ke trolling motor dan mengirimkan perintah untuk menekan tombol.
Berkedip merah saat menekan tombol	Pedal kaki tidak terhubung ke trolling motor.
Nonaktif	LED padam ketika pedal disambungkan ke trolling motor dan tidak mengirimkan perintah. Hal ini memperpanjang masa pakai baterai.

Menonaktifkan Tombol Pilot Otomatis di Pedal Kaki

Sebelum dapat menonaktifkan atau mengaktifkan kembali tombol pilot otomatis di pedal kaki, Anda harus memastikan pedal kaki dialiri daya.

Anda dapat menonaktifkan tombol tahan haluan (↑) dan tombol kunci jangkar (⚓) di pedal kaki untuk menghindari agar tidak diaktifkan secara tidak sengaja.

Tekan tombol enam kali dengan cepat untuk menonaktifkannya.

LED status berubah ke merah selama 1 detik untuk menunjukkan bahwa tombol dinonaktifkan.

TIP: Untuk mengaktifkan kembali tombol ini, tekan tombol enam kali dengan cepat. LED status berubah ke hijau selama satu detik untuk menunjukkan bahwa tombol diaktifkan.

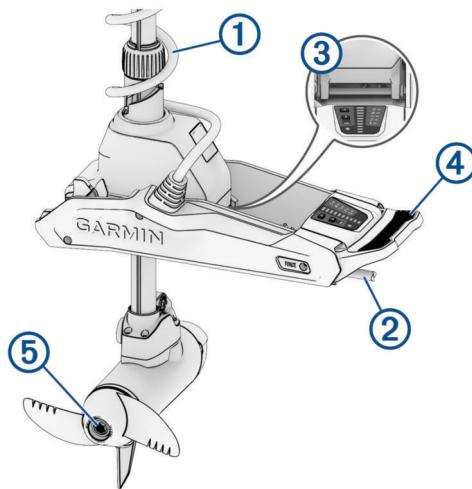
Kebutuhan dan Jadwal Pemeliharaan

PEMBERITAHUAN

Setelah menggunakan motor di air bergaram atau air payau, Anda harus membilas seluruh bagian motor dengan air bersih dan menyemprotkan silikon berbasis air dengan kain lembut. Hindari menyemprotkan semburan air langsung ke tutup poros untuk mencegah masuknya air yang dapat menyebabkan kerusakan produk.

Untuk mempertahankan garansi, Anda harus melakukan tugas pemeliharaan rutin untuk menyiapkan motor Anda di musim ini. Jika Anda mengangkat motor di lingkungan yang kering dan berdebu seperti kerikil atau di jalanan kotor, Anda harus mengulangi tugas ini selama musim ini sesuai kebutuhan.

Untuk mengetahui petunjuk servis dan informasi tentang komponen pengganti, lihat *Panduan Servis Lapangan* di garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor.

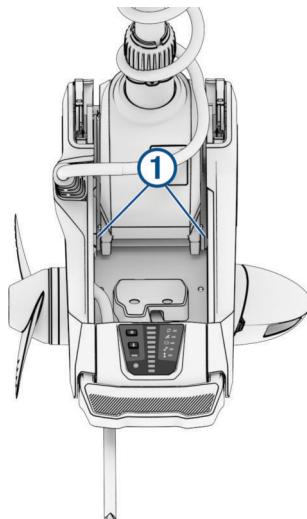


- Periksa keausan kabel koil (1) dan ganti seperlunya..
- Periksa dan bersihkan kabel daya (2).
- Lumasi engsel (3) dengan gemuk pelumas marine grade (*Melumasi Engsel*, halaman 28).
- Bersihkan dan lumasi stow dan gunakan pedal kait (4) (*Membersihkan dan Melumasi Mekanisme Penguncian*, halaman 29) dan palang kait.
- Bersihkan atau ganti anoda (5) di motor penggerak propeler (*Menyervis Anoda*, halaman 30).
- Singkirkan tali pancing yang terjerat dan penghalang lainnya dari propeler.

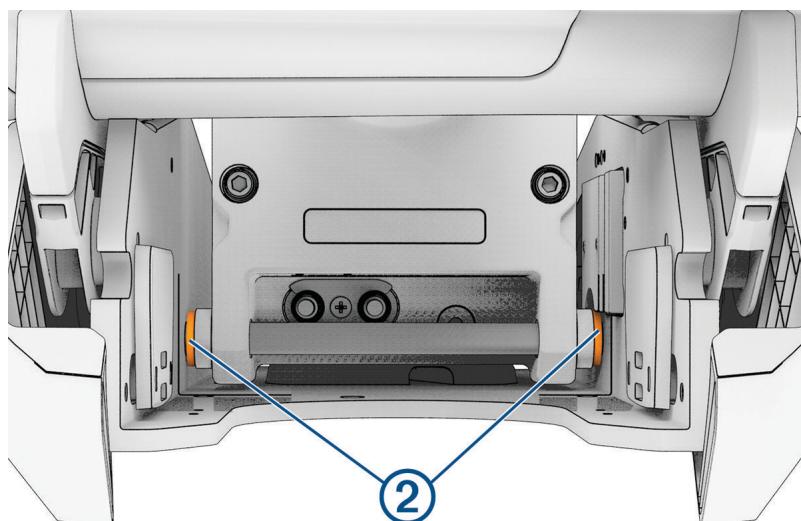
Melumasi Engsel

Engsel memungkinkan motor beralih dengan mulus dari posisi tersimpan ke terpasang, dan kembali lagi. Anda sebaiknya melumasi engsel seperlunya.

- 1 Pastikan motor berada dalam posisi terpasang.
- 2 Cari dua titik engsel ①.



- 3 Oleskan pelumas antilengket berbentuk lapisan kering pada setiap titik engsel, di sela komponen yang bergerak ②, dan biarkan mengering sesuai petunjuk yang disertakan dengan produk.

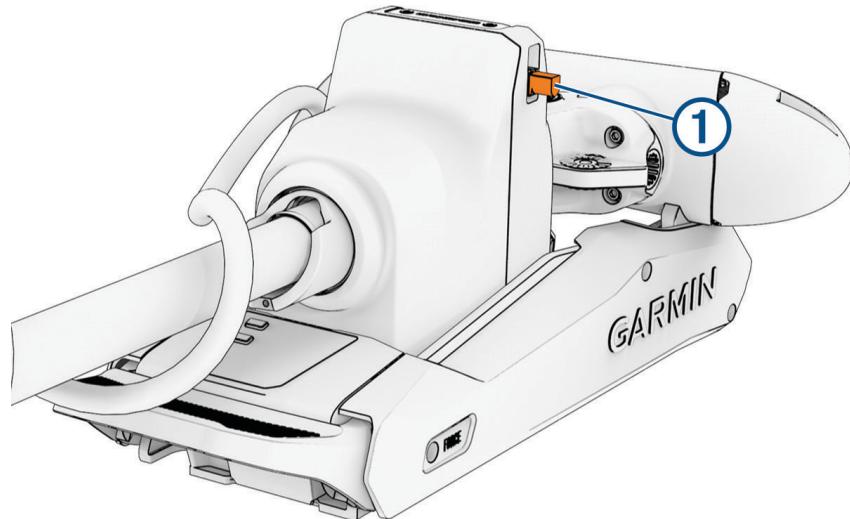


- 4 Pindahkan motor dari posisi tersimpan ke posisi terpasang dan kembalikan beberapa kali untuk mendistribusikan pelumas.
- 5 Jika perlu, oleskan pelumas tambahan dan ulangi langkah sebelumnya.

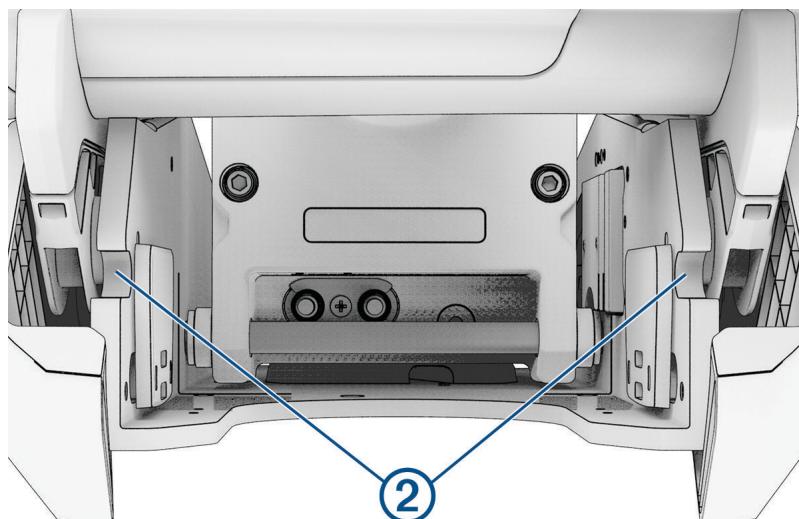
Membersihkan dan Melumasi Mekanisme Penguncian

CATATAN: Prosedur ini sebaiknya dilakukan saat motor berada dalam posisi tersimpan.

- Tempatkan motor dalam posisi tersimpan sehingga Anda dapat mengakses mekanisme penguncian ①.



- Bersihkan serpihan, kotoran, dan endapan dari semua saluran mekanisme penguncian.
- Oleskan gemuk sintetis serbaguna berkualitas maritim pada mekanisme penguncian dan saluran.
- Gerakkan kait secara manual beberapa kali untuk menggerakkan mekanisme pada saluran dan mendistribusikan gemuk.
- Jika perlu, oleskan gemuk tambahan dan ulangi langkah sebelumnya.
- Bersihkan serpihan, kotoran, dan endapan dari rumah kait ②.



- Oleskan gemuk sintetis serbaguna berkualitas maritim pada rumah kait serta permukaan dan slot yang miring pada alas dudukan agar mekanisme penguncian dapat bergeser dengan mulus ke dalam rumah kait.

Menyervis Anoda

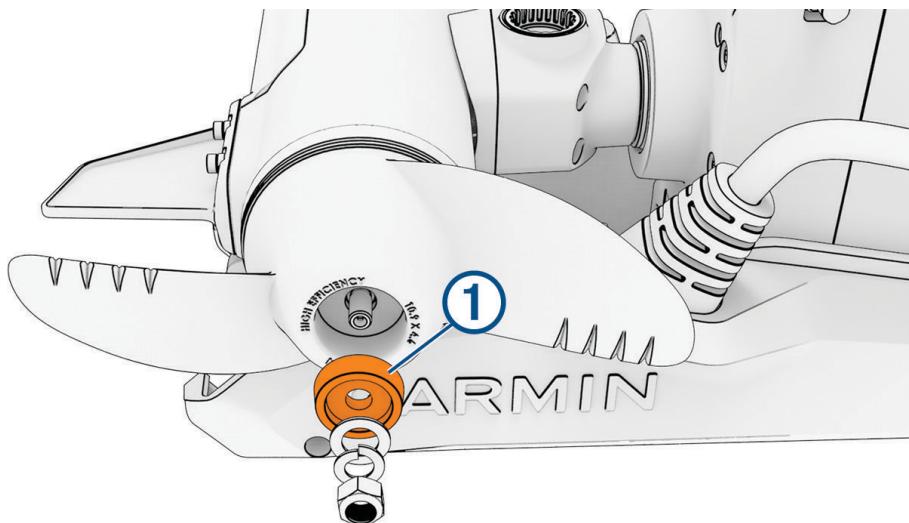
PERINGATAN

Selalu putuskan koneksi motor dari baterai sebelum menangani atau bekerja pada propeler, motor penggerak propeler, koneksi listrik, atau penutup elektronik untuk menghindari cedera serius atau membahayakan keselamatan.

Anoda galvanis melindungi komponen motor dari korosi. Setiap musim, anoda ini harus diperiksa dan dibersihkan atau diganti jika perlu. Anda dapat membeli anoda pengganti dari dealer Garmin atau mengunjungi garmin.com.

Menyervis Anoda Propeler

- 1 Dengan soket $\frac{9}{16}$ inci (15 mm), longgarkan mur pada ujung propeler.
- 2 Lepaskan propeler dan singkirkan mur, washer pengunci, dan washer datar.
- 3 Lepaskan dan periksa anoda ①.



- 4 Pilih opsi:
 - Jika anode setengah dari ukuran aslinya atau lebih besar, bersihkan anoda dengan menggunakan sikat kawat atau amplas.

PEMBERITAHUAN

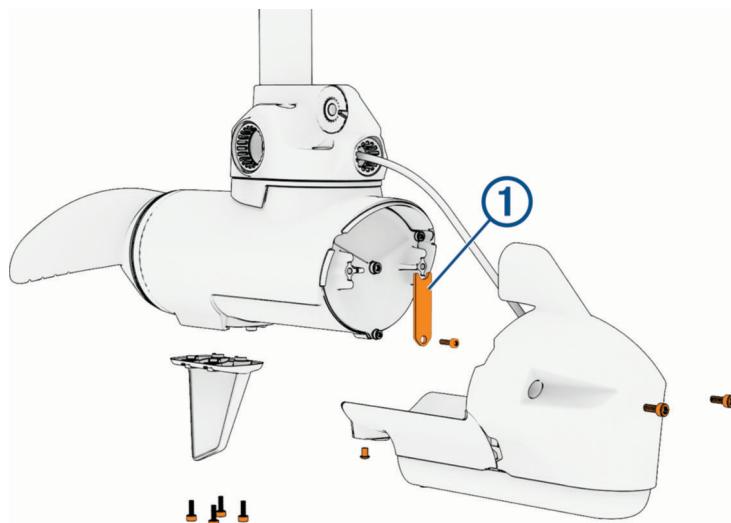
Lepaskan anoda dari motor sebelum membersihkannya dengan sikat kawat atau amplas. Membersihkan anoda saat terpasang di motor dapat merusak motor, mempercepat korosi, dan memperpendek masa pakai motor.

- Jika anode lebih kecil dari setengah ukuran aslinya, buang anode dan beli pengantinya.
- 5 Letakkan anoda yang telah dibersihkan atau baru ke bagian belakang di poros penggerak propeler, dan diikuti dengan washer datar, washer pengunci, dan mur.
 - 6 Dengan menggunakan soket $\frac{9}{16}$ inci (15 mm), kencangkan mur ke 16,27 N·m (12 lbf·ft) untuk mengencangkan propeler.

Menyervis Anode Kerucut Hidung

CATATAN: Motor trolling yang dibuat setelah 2024 menggunakan dua sekrup untuk mengencangkan anode ke rumah motor penggerak propeler. Jika anode pengganti Anda memiliki dua lubang, tetapi motor penggerak propeler Anda hanya memiliki satu lubang, Anda dapat memasang anode baru menggunakan hanya satu sekrup dan mengabaikan sekrup lainnya.

- 1 Dengan menggunakan hex bit atau kunci pas 4 mm, lepaskan empat sekrup yang mengencangkan sirip di bagian bawah motor.
- 2 Dengan menggunakan hex bit atau kunci pas 3 mm, lepaskan sekrup yang mengencangkan transduser dan kerucut hidung di bagian bawah motor.
- 3 Dengan menggunakan hex bit atau kunci pas 4 mm, lepaskan sekrup untuk melepaskan kerucut hidung dari bagian depan motor.
- 4 Dengan menggunakan hex bit atau kunci pas 3 mm, lepaskan anode ① di bagian depan motor.



- 5 Periksa anode, dan selesaikan tindakan:
 - Jika anode setengah dari ukuran aslinya atau lebih besar, bersihkan anoda dengan menggunakan sikat kawat atau amplas.
 - Jika anode lebih kecil dari setengah ukuran aslinya, buang anode dan beli pengantinya.
- 6 Kencangkan anode baru atau bersih ke motor penggerak propeler menggunakan satu atau dua sekrup.
CATATAN: Jika motor penggerak propeler Anda memiliki dua titik pemasangan anode, Anda harus selalu menggunakan dua sekrup untuk mengencangkannya.
- 7 Pasang kembali kerucut hidung dengan menggunakan dua sekrup untuk mengencangkannya ke bagian depan motor penggerak propeler.
- 8 Pasang kembali sekrup yang mengencangkan transduser dan kerucut hidung ke bagian bawah motor penggerak propeler.
- 9 Pasang kembali sirip pada bagian bawah motor penggerak propeler.

Spesifikasi

Trolling Motor

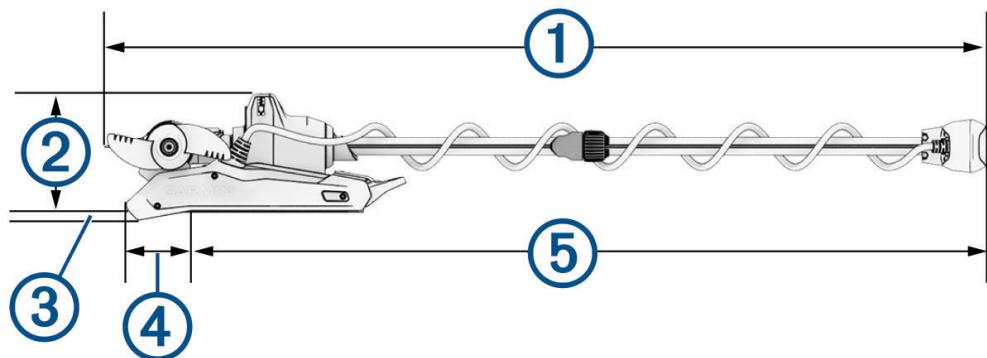
Berat (motor, dudukan, dan kabel)	Model putih 48 inci: 22,6 kg (50 lb.) Model hitam 48 inci: 23,2 kg (51 lb.) Model putih 63 inci: 24 kg (53 lb.) Model hitam 63 inci: 24,5 kg (54 lb.) Model putih 75 inci: 24,5 kg (54 lb.) Model hitam 75 inci: 25,4 kg (56 lb.) Model putih 90 inci: 25 kg (55 lb.) Model hitam 90 inci: 25 kg (55 lb.) Model putih 110 inci: 26,2 kg (58 lb.) Model hitam 110 inci: 26,2 kg (58 lb.)
Berat (stabilisator)	0,66 kg (1,45 lb.)
Suhu pengoperasian	Dari -5° hingga 40 °C (dari 23° hingga 104 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Bahan	Dudukan dan rumah motor: Aluminium Tutup poros, panel layar, dan panel samping: plastik Poros motor: kaca serat
Rating air	Tutup poros: IEC 60529 IPX5 ³ Rumah motor kemudi: IEC 60529 IPX7 ⁴ Rangka panel layar: IEC 60529 IPX7 ⁴ Rumah motor penggerak propeler: IEC 60529 IPX8 ⁵
Jarak aman kompas	61 cm (2 kaki)
Panjang kabel daya	1,2 m (4 kaki)
Tegangan masuk	Dari 20 hingga 45 Vdc
Nilai ampere input	60 A kontinu
Pemutus (tidak disertakan)	42 VDC atau lebih, sesuai untuk 60 A kontinu CATATAN: Anda dapat melindungi sistem dengan menggunakan pemutus arus yang lebih besar, tidak melebihi 90 A, jika beroperasi dalam suhu tinggi atau jika Anda berbagi sirkuit dengan perangkat lain. Anda harus memastikan bahwa rangkaian kabel kapal Anda memenuhi standar kabel laut menggunakan pemutus yang lebih besar sebelum mengubahnya.
Penggunaan daya utama pada 36 Vdc 60 A	Mati: 72 mW Daya penuh: 2160 W
Frekuensi radio	2,4 GHz @ 17,4 dBm Maks

³ Tahan terhadap proyeksi paparan air dari arah mana pun (seperti hujan).

⁴ Tahan terhadap paparan air secara tidak sengaja hingga kedalaman 1 m selama maksimal 30 menit.

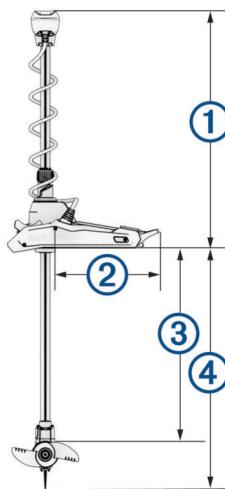
⁵ Tahan terhadap perendaman terus-menerus dalam air hingga kedalaman 3 m.

Dimensi Posisi Stow

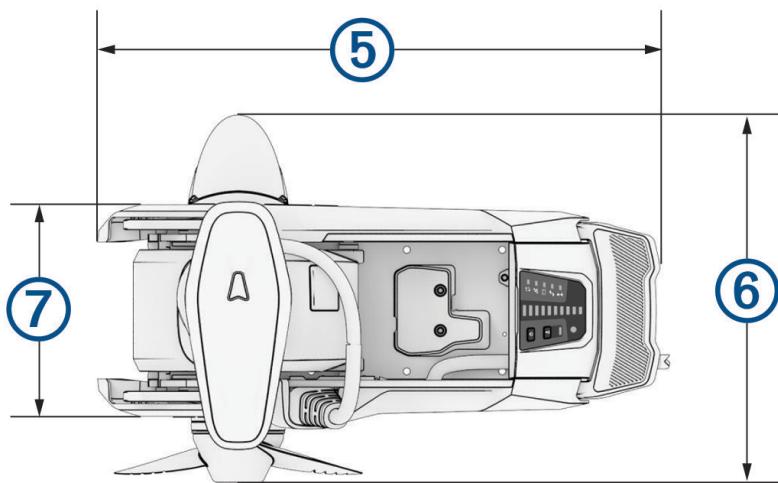


Item	Model 48 inci	Model 63 inci	Model 75 inci	Model 90 inci	Model 110 inci
①	156 cm (61 7/16 inci)	194,1 cm (76 7/16 inci)	224,8 cm (88 1/2 inci)	262,68 cm (103 3/8 inci)	313,48 cm (123 3/8 inci)
②	26,2 cm (10 5/16 inci)	26,2 cm (10 5/16 inci)	26,2 cm (10 5/16 inci)	26,2 cm (10 5/16 inci)	26,2 cm (10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

Dimensi Pemasangan



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



⁶ Jika digunakan pada kedalaman maksimum.

Item	Semua Model
⑤	61,2 cm (24 1/8 inci)
⑥	Dengan transduser: 42,7 cm (16 13/16 inci) Tanpa transduser: 41,2 cm (16 1/4 inci)
⑦	24,6 cm (9 11/16 inci)

Informasi Thrust Motor dan Tarikan Arus

Anda dapat merujuk tabel ini untuk memahami hubungan antara tingkat throttle, daya keluaran, dan konsumsi arus motor. Nilai-nilai ini dikumpulkan berdasarkan pengaturan uji ISO13342, menggunakan propeler Garmin efisiensi tinggi, dalam air yang relatif tenang, dengan motor yang terpasang cukup dalam untuk menventilasi, dan dengan toleransi ± 22 N (5 lbf) dan ± 5 A. Tingkat tegangan diukur pada terminal kabel daya trolling motor.

Pengaturan Kecepatan Propeler	Sumber Daya 25,6 VDC			Sumber Daya 38,4 VDC		
	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (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

Pengaturan Kecepatan Propeler	Sumber Daya 25,6 VDC			Sumber Daya 38,4 VDC		
	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (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

CATATAN: Nilai kecepatan propeler negatif merujuk pada propeler yang beroperasi mundur (*Pendorong Mundur*, halaman 16).

Spesifikasi Kontrol

Dimensi (P×L×T)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ inci)
Berat	109 g (3,8 ons) tanpa baterai
Bahan	Nilon berisi kaca
Jenis layar	Terlihat di bawah sinar matahari, memory-in-pixel (MIP) transflektif
Resolusi layar	R240 x 240 piksel
Ukuran layar (diameter)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ inci)
Suhu pengoperasian	Dari -15° hingga 55 °C (5° hingga 131 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Jenis baterai	2 AA (tidak termasuk)
Masa pakai baterai	240 jam, penggunaan wajar
Frekuensi radio	Nominal 2,4 GHz @ 10,0 dBm
Rating air	IEC 60529 IPX7 ⁷
Jarak aman kompas	15 cm (6 inci)

⁷ Tahan terhadap paparan air secara tidak sengaja hingga kedalaman 1 m selama maksimal 30 menit.

Pedal Kaki

Dimensi (P×L×T)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ in.)
Berat	1,8 kg (4 lb)
Suhu pengoperasian	Dari -15° hingga 55 °C (5° hingga 131 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Rating air	IEC 60529 IPX7
Bahan	Plastik
Tegangan masuk	Dari 10 hingga 45 Vdc
Tegangan masuk terukur	12/24/36 Vdc
Arus masuk yang umum	< 1 mA @ 12 Vdc
Arus keluar maksimum	10 mA @ 12 Vdc
Sekring (pada kabel daya)	Jenis mini-blade 2 A
Panjang kabel daya	2 m (6,6 ft.)
Jenis baterai	Dua baterai AA (Alkaline, NiMH, atau litium. Tidak disediakan.)
Masa pakai baterai	Setidaknya 1 tahun
Frekuensi radio	Nominal 2,4 GHz @ 0,72 dBm
Jarak aman kompas	60 cm (2 ft.)

Layanan dan Antarmuka Jaringan

Peralatan yang terhubung melalui Wi-Fi dapat menggunakan layanan dan antarmuka jaringan berikut. Antarmuka dan layanan ini diaktifkan secara default, tidak dapat dinonaktifkan, dan diperlukan untuk pengoperasian perlengkapan yang sesuai.

- Layanan milik Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

CATATAN: Saat Anda menghubungkan peralatan ke jaringan, informasi pribadi akan disinkronkan dengan peralatan yang baru ditambahkan.

support.garmin.com