

GARMIN®

FORCE® KRAKEN

คู่มือการใช้งาน

© 2023 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาคู่มือนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาของคู่มือนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือนายงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin®, โลโก้ Garmin, ActiveCaptain®, และ Force® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation

สารบัญ

เริ่มต้นใช้งาน.....	1	เวย์พอยท์.....	15
การปรับใช้มอเตอร์จากตำแหน่งที่จัดเก็บ.....	1	การสร้างเวย์พอยท์.....	15
การปรับความลึกของทอлингมอเตอร์.....	2	การนำทางไปยังเวย์พอยท์.....	15
การเก็บมอเตอร์จากตำแหน่งที่ใช้งาน.....	2	การดูรายละเอียดเวย์พอยท์.....	15
การใช้งาน.....	3	การแก้ไขชื่อเวย์พอยท์.....	15
แผนแสดงผลทอлингมอเตอร์.....	3	การลบเวย์พอยท์.....	16
ตัวบ่งชี้สถานะ.....	5	เส้นทาง.....	16
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	5	การนำทางไปตามเส้นทาง.....	16
รีโมทคอนโทรล.....	6	การดูรายละเอียดเส้นทาง.....	16
หน้าจอรีโมทคอนโทรล.....	8	การแก้ไขชื่อเส้นทาง.....	16
การเลื่อนดูเมนู.....	9	การลบเส้นทาง.....	16
การเปิดและปิดใบพัด.....	9	แทร็ค.....	17
การปรับความเร็วของมอเตอร์.....	9	การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน.....	17
การบังคับทิศทางทอлингมอเตอร์ด้วยตนเอง.....	9	การลบแทร็คที่ใช้งาน.....	17
การควบคุมด้วยท่าทาง.....	9	การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งาน	17
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับ		อยู่.....	17
ทิศทาง.....	10	การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้.....	17
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการ		การดูรายละเอียดแทร็คที่บันทึกไว้.....	17
รักษาทิศมุ่งหน้า.....	10	การแก้ไขชื่อแทร็คที่บันทึกไว้.....	18
การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการ		การลบแทร็คที่บันทึกไว้.....	18
รักษาตำแหน่งของคุณ.....	10	การตั้งค่า.....	18
การติดตั้งแบตเตอรี่ในรีโมทคอนโทรล.....	10	การตั้งค่าทอлингมอเตอร์.....	18
การติดสายคล้อง.....	10	การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย.....	19
การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล.....	11	การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่.....	19
การจับคู่รีโมทคอนโทรล.....	11	การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล.....	19
การจับคู่รีโมทคอนโทรลเสริม.....	11	การตั้งค่าไฟหน้าจอล.....	19
ออโตไพลอต.....	12	การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป	19
การปรับเทียบเข็มทิศทอлингมอเตอร์.....	12	ActiveCaptain.....	19
การรับสัญญาณ GPS.....	12	การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	20
การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต.....	13	การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin.....	20
การรักษาความเร็วของคุณ.....	13	การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	20
การรักษาตำแหน่งของคุณ.....	13	การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป	
การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ.....	13	ActiveCaptain.....	21
การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading		แป้นเหยียบ.....	22
Hold.....	14	การติดตั้งแบตเตอรี่.....	23
การนำทาง.....	14	การจับคู่แป้นเหยียบ.....	23
การหยุดชั่วคราวและการนำทางต่อ.....	14	ตัวบ่งชี้สถานะ.....	23
การหยุดการนำทาง.....	14	การปิดใช้งานปุ่มออโตไพลอตบนแป้นเหยียบ.....	24
แรงขับเคลื่อนหลัง.....	14		
การเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอย			
หลัง.....	15		

ความต้องการและกำหนดการซ่อมบำรุง.....24

การใส่สารหล่อลื่นบนปั๊ม.....	25
การทำความสะอาดและหล่อลื่นกลไกการ ล็อค.....	26
การซ่อมบำรุงแอมโวลต์.....	26
การซ่อมบำรุงแอมโวลต์ใบพัด.....	27
การซ่อมบำรุงแอมโวลต์ของกรวยจุ่ม.....	28

ข้อมูลจำเพาะ..... 29

ทอร์คมอเตอร์.....	29
ขนาดขดเค็ม.....	30
ขนาดขดใช้งาน.....	31
ข้อมูลแรงขับของมอเตอร์และกระแสไฟ ปัจจุบัน.....	32
ข้อมูลจำเพาะของ.....	34
แป้นเหยียบ.....	35
อินเทอร์เฟซและบริการเครือข่าย.....	35

เริ่มต้นใช้งาน

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่น ๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้ลอยใต้น้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ห้ามใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือผู้อื่นที่อยู่ในน้ำอาจสัมผัสกับใบพัดหมุนได้ ซึ่งอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติอัตโนมัติของทรอลิ่งมอเตอร์คือเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้คุณสมบัติอัตโนมัติของทรอลิ่งมอเตอร์บนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้การควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ต้นไม้ หินใต้น้ำ พื้นทำเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนที่จะจัดการหรือทำงานกับใบพัด มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด การเชื่อมต่อไฟฟ้า หรือกล่องอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิต

⚠ ข้อควรระวัง

เก็บรีโมทคอนโทรลไว้กับตัวเสมอเมื่อใช้งานทรอลิ่งมอเตอร์ หากจำเป็นต้องเปลี่ยนหรือหยุดการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อใดก็ได้ คุณสามารถกด  บนรีโมทคอนโทรลหรือบนแป้นเหยียบ หรือกด  บนตัวยึดเพื่อหยุดใบพัด

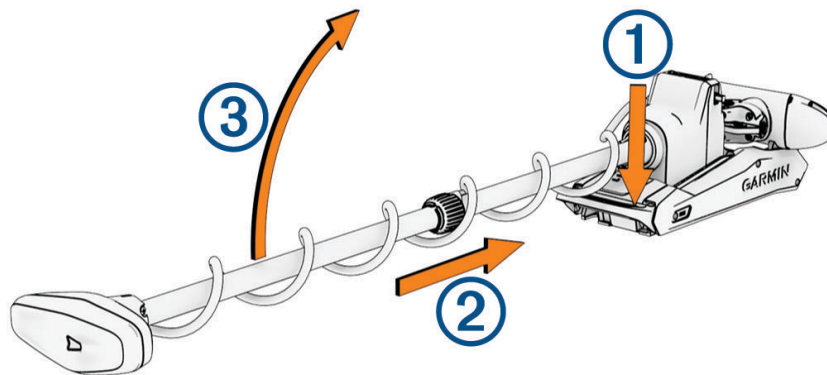
ขณะที่ใช้คุณสมบัติอัตโนมัติให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

เมื่อจะเก็บหรือจะใช้งานมอเตอร์ ให้ตระหนักถึงความเสี่ยงที่จะติดหรือถูกบีบจากชิ้นส่วนที่กำลังขยับอยู่ ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บส่วนบุคคลได้

เมื่อจัดเก็บหรือใช้งานมอเตอร์ ควรวางตำแหน่งให้มั่นคง และระวังพื้นผิวลื่นรอบ ๆ มอเตอร์ การเสียหลักขณะจัดเก็บหรือใช้งานเครื่องยนต์อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้

การปรับใช้มอเตอร์จากตำแหน่งที่จัดเก็บ

- 1 เลื่อนปลอกปรับความลึกออกจากตัวเครื่องมอเตอร์
- 2 เหยียบแป้นค้างไว้เพื่อปลดสลัก ①



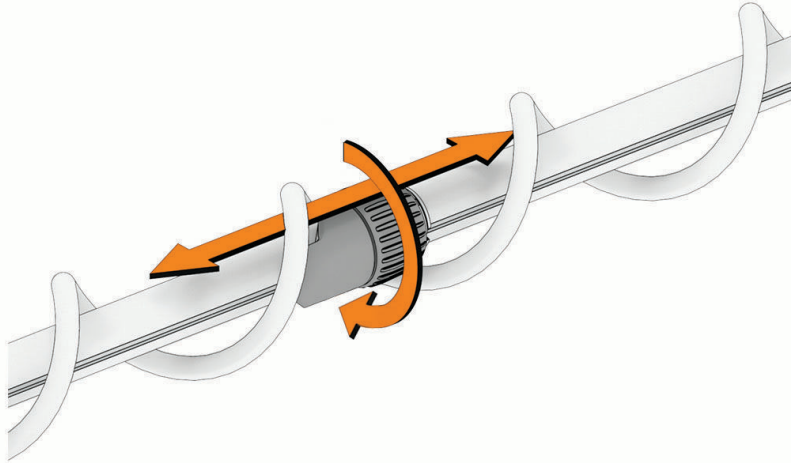
- 3 เลื่อนมอเตอร์ออก ②, ปล่อยแป้น และยกมอเตอร์ขึ้น ③ เข้าสู่ตำแหน่งที่ใช้งาน
- 4 หากจำเป็น ให้ดันเพลาลูกเบี้ยวออกไปเพื่อล็อกมอเตอร์ในตำแหน่งที่ใช้งาน

ข้อสังเกต

กลไกการปรับความลึกได้รับการคีย์เพื่อให้สอดคล้องกับมอเตอร์บังคับเลี้ยว และควรจัดตำแหน่งโดยอัตโนมัติเมื่อคุณปรับใช้มอเตอร์ เพื่อหลีกเลี่ยงประสิทธิภาพการบังคับเลี้ยวที่ไม่คาดคิด ให้ตรวจสอบสิ่งกีดขวางที่อาจขัดขวางไม่ให้ชิ้นส่วนเรียงตัวอย่างถูกต้องก่อนใช้งานมอเตอร์

การปรับความลึกของทรอลิ่งมอเตอร์

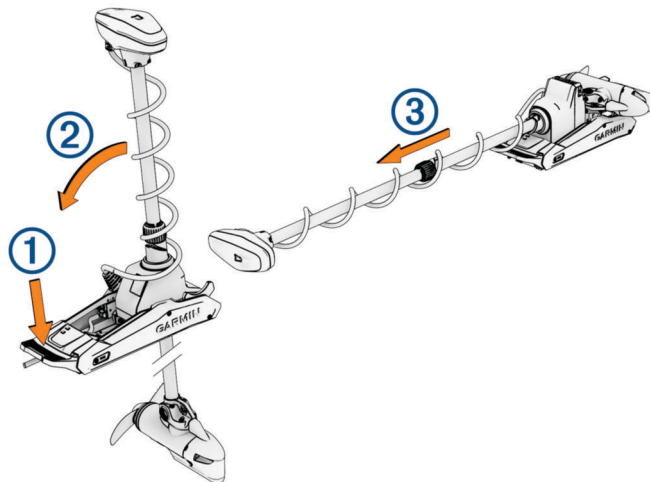
- 1 เก็บมอเตอร์
- 2 คลายปลอกบนเพลามอเตอร์



- 3 เลื่อนปลอกเพื่อเพิ่มหรือลดความลึกของทรอลิ่งมอเตอร์
- 4 ขันปลอกให้แน่น
- 5 วางมอเตอร์ในตำแหน่งใช้งานเพื่อตรวจสอบความลึก
- 6 ทำซ้ำขั้นตอนนี้หากจำเป็นเพื่อตั้งค่าความลึกที่ต้องการ

การเก็บมอเตอร์จากตำแหน่งที่ใช้งาน

- 1 เขี่ยเบ้าเป็นค้างไว้เพื่อปลดสลัก ①



หมายเหตุ: มอเตอร์ควรหมุนไปที่ 90° โดยอัตโนมัติเพื่อจัดเก็บ สามารถกำหนดค่าด้านที่เก็บใบพัดได้ในเมนูการตั้งค่า

- 2 เอียงเพลาด้านหลัง ② จากนั้นยกมอเตอร์ขึ้นช้าๆ ขณะเอียงเพลากลับไปที่ตำแหน่งแนวนอน

3 เลื่อนมอเตอร์เข้าไปในตัวจับมอเตอร์จนกระทั่งล้ออยู่ในตำแหน่งที่จัดเก็บ ③

⚠ คำเตือน

ดันไปข้างหน้าตามความยาวของเพลลา จากนั้นดึงไปข้างหลังตามความยาวของเพลลาเพื่อให้แน่ใจว่ามอเตอร์ล็อกเข้าที่อย่างแน่นหนา หากมอเตอร์ไม่ได้ล็อกอย่างแน่นหนาในตำแหน่งจัดเก็บ มอเตอร์อาจเปลี่ยนเป็นตำแหน่งใช้งานโดยไม่คาดคิดขณะอยู่ในน้ำที่มีคลื่นแรงหรือขณะพ่วงกับรถ ซึ่งอาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหายหรือได้รับบาดเจ็บสาหัสได้

ต้องขยับปลอกปรับความลึกให้ใกล้กับฐานของมอเตอร์มากที่สุด หากไม่ทำเช่นนั้นอาจทำให้ทอร์ลิ่งมอเตอร์เกิดการเปลี่ยนเป็นตำแหน่งใช้งานโดยไม่คาดคิด ส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหายหรือได้รับบาดเจ็บสาหัส

4 หากติดตั้งแล้ว ให้ยึดเพลลามอเตอร์ไว้ในตัวปรับสมดุล

การใช้งาน

คุณสามารถควบคุมทุกคุณสมบัติของทอร์ลิ่งมอเตอร์ได้โดยใช้รีโมทคอนโทรลที่ให้มา (*รีโมทคอนโทรล*, หน้า 6)

นอกจากรีโมทคอนโทรลแล้ว คุณยังสามารถควบคุมคุณสมบัติบางประการของทอร์ลิ่งมอเตอร์ Force Kraken ได้โดยใช้เครื่องมือต่อไปนี้:

- แป้นเหยียบ (*แป้นเหยียบ*, หน้า 22) (ไม่ได้ให้มาด้วย)
- อุปกรณ์มือถือที่มีแอป ActiveCaptain® (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain*, หน้า 19)
- ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin® ที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์*, หน้า 20)
- นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin*, หน้า 20)

สำหรับรายละเอียดเกี่ยวกับการควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์โดยใช้นาฬิกาหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ โปรดดู *คู่มือสำหรับเจ้าของ* สำหรับอุปกรณ์เฉพาะนั้น

แผงแสดงผลทอร์ลิ่งมอเตอร์

⚠ ข้อควรระวัง

คุณจะต้องเก็บวัตถุโลหะขนาดใหญ่ เช่น กล้องเครื่องมือ ให้ห่างจากแผงหน้าจอในระหว่างการทำงานของมอเตอร์ วัตถุโลหะขนาดใหญ่สามารถรบกวนเข็มทิศแม่เหล็ก ส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานของระบบอัตโนมัติภายในเครื่อง และอาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหายได้

แผงแสดงผลบนตัวยึดทอร์ลิ่งมอเตอร์แสดงข้อมูลที่สำคัญได้อย่างรวดเร็ว

หมายเหตุ: ไฟหน้าจอบนแผงจอแสดงผลจะตอบสนองต่อแสงโดยรอบ และหรี่ลงโดยอัตโนมัติในเวลากลางคืน



① ความเร็ว	สีเขียว: ความเร็วแรงขับเคลื่อนหน้า สีแดง: ความเร็วแรงขับเคลื่อนหลัง จำนวนแถบแสดงถึงความเร็วของใบพัดหรือความเร็วของการควบคุมการล่องเรือ (<i>การปรับความเร็วของ-มอเตอร์, หน้า 9</i>) หมายเหตุ: คุณอาจจำเป็นต้องอัปเดตซอฟต์แวร์บนทรอлингมอเตอร์ของคุณเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติแรงขับเคลื่อนกลับ (<i>การอัปเดตซอฟต์แวร์, หน้า 20</i>) หมายเหตุ: ในแรงขับเคลื่อนกลับ มอเตอร์จะทำงานเสียงดังขึ้น สร้างแรงขับเคลื่อนน้อยลง และมีประสิทธิภาพน้อยลง-เมื่อเทียบกับแรงขับเคลื่อนไปข้างหน้า
 สถานะแบตเตอรี่-ของทรอлингมอเตอร์	สีเขียว: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่มอเตอร์อยู่ในระดับที่ดี สีเหลือง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่มอเตอร์อยู่ในระดับปานกลาง สีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่มอเตอร์ต่ำ ไฟกะพริบสีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่ของมอเตอร์ต่ำขั้นวิกฤติ หมายเหตุ: ตัวบ่งชี้ระดับแบตเตอรี่ได้รับการปรับปรุงให้เหมาะสมสำหรับแบตเตอรี่ตะกั่ว-กรด และอาจไม่-แม่นยำสำหรับแบตเตอรี่ประเภทอื่น เช่น ลิเทียมไอออน
 สถานะสัญญาณ GPS	สีเขียว: มอเตอร์มีสัญญาณ GPS ที่ดี สีเหลือง: มอเตอร์มีสัญญาณ GPS ไม่ดี สีแดง: มอเตอร์ไม่มีสัญญาณ GPS
 สถานะมอเตอร์	สีเขียว: มอเตอร์ทำงานตามปกติ สีแดง (คงที่): ซอฟต์แวร์มอเตอร์กำลังเริ่มทำงาน สีแดง (กะพริบ): มีข้อผิดพลาดของระบบ สีน้ำเงิน: มอเตอร์อยู่ในโหมดจับคู่ สีเหลือง: มอเตอร์อยู่ในโหมดการกู้คืน (สำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์และขั้นตอนการกู้คืน)
 กำลัง	กดเพื่อเปิดหรือปิดมอเตอร์ หมายเหตุ: ตามค่าเริ่มต้น ทรอлингมอเตอร์จะเปิดโดยอัตโนมัติเมื่อได้รับพลังงาน ไม่จำเป็นต้องกดปุ่มนี้เพื่อเปิด-เครื่อง This can be changed in the settings (<i>การตั้งค่าทรอлингมอเตอร์, หน้า 18</i>) ทรอлингมอเตอร์จะปิดโดยอัตโนมัติเมื่ออยู่ในตำแหน่งที่จัดเก็บเป็นเวลาสองชั่วโมง เมื่อใบพัดหมุน ให้กดเพื่อหยุดใบพัด กดสามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
 สถานะของใบพัด	สว่างขึ้นเมื่อใบพัดทำงาน (<i>การเปิดและปิดใบพัด, หน้า 9</i>)
 สถานะของการ-รักษาที่สมบูรณ์	สว่างขึ้นเมื่อเปิดใช้งานการรักษาที่สมบูรณ์ (<i>การรักษาที่สมบูรณ์ของคุณ, หน้า 13</i>)
 สถานะของลอคสมอ	สว่างขึ้นเมื่อเปิดใช้งานการลอคสมอ (<i>การรักษาตำแหน่งของคุณ, หน้า 13</i>) กดเพื่อเปิดการลอคสมอ กดค้างไว้เพื่อปิดการลอคสมอ

ตัวบ่งชี้สถานะ

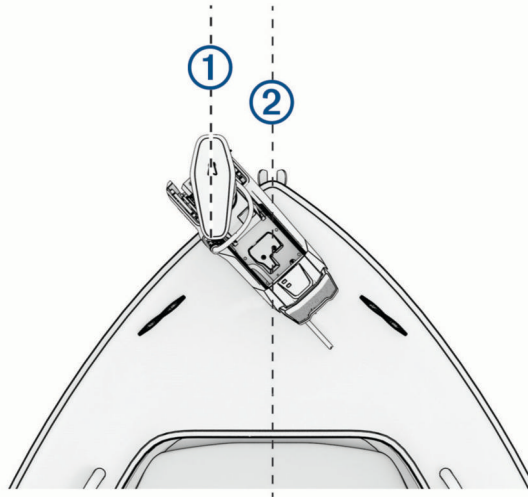
🔄 ไฟ LED แสดงสถานะของมอเตอร์

เขียว	การทำงานปกติ
แดง	คงที่: การบูทระบบ กะพริบ: ข้อผิดพลาดของระบบ
น้ำเงิน	โหมดการจับคู่
เหลือง	โหมดการกู้คืน (สำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์และขั้นตอนการกู้คืน)

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

ทรอลิ่งมอเตอร์อาจไม่อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือของคุณ ขึ้นอยู่กับมุมในการติดตั้ง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

- 1 โดยใช้รีโมทคอนโทรล เพื่อปรับมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ ① เพื่อให้อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือ ② ของคุณโดยชี้ไปข้างหน้า



- 2 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**
- 3 กด ◀ หรือ ▶ เพื่อปรับค่าชดเชยหัวเรือ
- 4 กด ▼ เพื่อตั้งค่าชดเชยหัวเรือ
- 5 ทำซ้ำขั้นตอนนี้อีกถ้าจำเป็น

รีโมทคอนโทรล

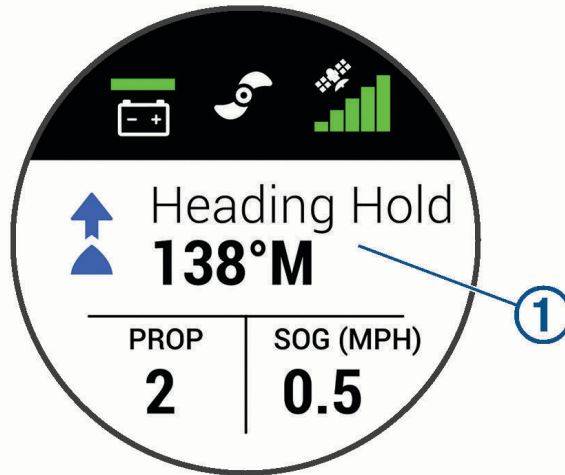
หมายเหตุ: คุณอาจจำเป็นต้องอัปเดตซอฟต์แวร์บนทรูลิ่งมอเตอร์ของคุณเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติแรงขับเคลื่อนกลับ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์, หน้า 20*)



ปุ่ม	คำอธิบาย
	กดค้างไว้เพื่อเปิดและปิดอุปกรณ์
	กดเพื่อเปิดและตั้งค่าการควบคุมการล่องเรือที่ความเร็วปัจจุบันเหนือพื้น (SOG) (<i>การรักษาความเร็วของคุณ</i> , หน้า 13) กดอีกครั้งเพื่อปิดการควบคุมการล่องเรือ และกลับสู่การควบคุมความเร็วด้วยตนเอง
	กดสองครั้งเพื่อเปิดใบพัดและตั้งเป็นความเร็วเต็มที่ กดอีกครั้งเพื่อกลับสู่ความเร็วและสถานะใบพัดก่อนหน้า
	กดเพื่อควบคุมด้วยตนเอง (<i>การบังคับทิศทางทอร์ลิ่งมอเตอร์ด้วยตนเอง</i> , หน้า 9) กดค้างไว้เพื่อควบคุมทิศทางโดยใช้ท่าทาง (<i>การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง</i> , หน้า 10)
	กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดใบพัด (<i>การเปิดและปิดใบพัด</i> , หน้า 9) กดสองครั้งเพื่อปิดฟังก์ชันออโตไพลอต (หากเปิดใช้งาน) หยุดใบพัด และเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้าและถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 14)
	กดเพื่อเลื่อนดูเมนู (<i>การเลื่อนดูเมนู</i> , หน้า 9) เมื่ออยู่ในเมนู ให้กด  เพื่อเลือกรายการเมนู และกด  เพื่อย้อนกลับโดยไม่บันทึก เมื่ออยู่ในลิสต์คสมอ ให้กดเพื่อเลื่อนตำแหน่งลิสต์คสมอไปข้างหน้า ถอยหลัง ซ้าย หรือขวา โดยเคลื่อนที่ครั้งละ 1.5 ม. (5 ฟุต) เมื่ออยู่ในการควบคุมทิศทางหรือการควบคุมด้วยตนเอง ให้กด  และ  สำหรับการเลี้ยวขึ้นลงเสาเดียวหรือกดค้างเพื่อ- บังคับทิศทางขึ้นลง 5 องศา กด  และ  เพื่อเปลี่ยนความเร็วเพิ่มขึ้น หรือกดค้างไว้เพื่อเปลี่ยนความเร็วอย่างต่อเนื่อง เมื่อคุณตั้งค่าความเร็วเป็นศูนย์ ให้กด  เพื่อเปลี่ยนเป็นถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 14)
	กดเพื่อเปิดการรักษาทิศทาง มุมองศาการรักษาทิศทางใช้ทอร์ลิ่งมอเตอร์เพื่อรักษาทิศทางปัจจุบันของคุณ (<i>การรักษาทิศทางของมุมองศาของคุณ</i> , หน้า 13) กดอีกครั้งเพื่อปิดการรักษาทิศทาง มุมองศา หยุดใบพัด และกลับสู่การควบคุมด้วยตนเอง กดค้างไว้เพื่อตั้งค่าการคงทิศทางที่มุ่งหน้าโดยการชี้โรต (<i>การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาทิศทางของมุมองศาของคุณ</i> , หน้า 10)
	กดเพื่อเปิดการลิสต์คสมอ ลิสต์จุดยึดใช้ทอร์ลิ่งมอเตอร์เพื่อรักษาตำแหน่งของคุณ (<i>การรักษาตำแหน่งของคุณ</i> , หน้า 13) กดอีกครั้งเพื่อปิดลิสต์คสมอ และกลับสู่โหมดการบังคับเลี้ยวก่อนหน้า กดค้างไว้เพื่อเลื่อนตำแหน่งลิสต์คสมอโดยชี้โรต (<i>การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาตำแหน่งของคุณ</i> , หน้า 10)
	กดเพื่อเปิดเมนู กดเพื่อออกจากเมนู
	กดทำเครื่องหมายเวย์พอยท์
1 ถึง 4	กดเพื่อเปิดทางลัดสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่กำหนดให้กับปุ่ม ¹

¹ จำเป็นต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ดูคำแนะนำเพิ่มเติมได้ที่คู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หน้าจอรีโมทคอนโทรล



①	แสดงสถานะการทำงานของทรอลลิ่งมอเตอร์ ตัวอย่างเช่น เมื่ออยู่ในการควบคุมแบบแมนนวล ระบบจะแสดง Manual และเมื่อเปิดการรักษาทิศมุ่งหน้าไว้ ระบบจะแสดง Heading Hold พร้อมด้วยจุดที่ตั้งการรักษาทิศมุ่งหน้าเป็นองศา
	แสดงสถานะแบตเตอรี่ของทรอลลิ่งมอเตอร์ สีเขียว: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่อยู่ในระดับที่ดี สีเหลือง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่อยู่ในระดับปานกลาง สีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่ต่ำ ไฟกะพริบสีแดง: ระดับแรงดันไฟแบตเตอรี่ของมอเตอร์ต่ำเกินวิกฤติ หมายเหตุ: ตัวระบุระดับแบตเตอรี่ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับแบตเตอรี่ตะกั่วกรดตามค่าเริ่มต้น (<i>การตั้งค่าการจัดการ-แบตเตอรี่, หน้า 19</i>) คำแนะนำ: คุณสามารถเปลี่ยนลักษณะของสถานะแบตเตอรี่ของทรอลลิ่งมอเตอร์ให้แสดงแรงดันไฟเป็นตัวเลขแทนไอคอนได้ (<i>การตั้งค่าทรอลลิ่งมอเตอร์, หน้า 18</i>) คุณสามารถดูระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลได้โดยกด
	แสดงสถานะของใบพัด สีขาวและหมุน: ใบพัดกำลังสร้างแรงขับไปข้างหน้า สีแดงและหมุน: ใบพัดกำลังสร้างแรงขับถอยหลัง ² หมายเหตุ: คุณอาจจำเป็นต้องอัปเดตซอฟต์แวร์บนทรอลลิ่งมอเตอร์ของคุณเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติแรงขับย้อนกลับ (<i>การอัปเดตซอฟต์แวร์, หน้า 20</i>) ไม่หมุน: ใบพัดเปิดอยู่โดยตั้งความเร็วเป็นศูนย์ ไม่แสดง: ใบพัดปิดอยู่
	แสดงความแรงของสัญญาณ GPS ของทรอลลิ่งมอเตอร์
PROP	แสดงระดับความเร็วของใบพัด (<i>การปรับความเร็วของมอเตอร์, หน้า 9</i>) เมื่อใบพัดส่งแรงขับถอยหลัง ระดับความเร็วจะแสดงเป็นสีแดง ² หมายเหตุ: ความเร็วใบพัดจะไม่ปรากฏเมื่อมอเตอร์กำลังใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ
SOG	แสดงความเร็วเหนือพื้น (SOG) ที่วัดได้

² ในแรงขับย้อนกลับ มอเตอร์จะทำงานเสียงดังขึ้น สร้างแรงขับน้อยลง และมีประสิทธิภาพน้อยลงเมื่อเทียบกับแรงขับไปข้างหน้า

การเลื่อนเมนู

คุณสามารถใช้เมนูและปุ่มลูกศรเพื่อเลื่อนเมนูบนรีโมทคอนโทรล

- หากต้องการเปิดเมนู ให้กด 
- หากต้องการเลื่อนระหว่างรายการเมนูต่างๆ ให้กด  และ 
- หากต้องการเลือกรายการเมนู ให้กด 
- หากต้องการกลับไปยังรายการเมนูก่อนหน้า ให้กด 
- หากต้องการออกจากเมนู ให้กด  หรือกด  ซ้ำๆ จนกระทั่งถึงหน้าจอหลัก

การเปิดและปิดใบพัด

⚠ คำเตือน

ห้ามใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือผู้อื่นที่อยู่ในน้ำอาจสัมผัสกับใบพัดหมุนได้ ซึ่งอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้
อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้อยู่ในน้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

- 1 หากจำเป็น ให้ติดตั้งทอร์ลิ่งมอเตอร์ (*การปรับใช้มอเตอร์จากตำแหน่งที่จัดเก็บ, หน้า 1*)

หมายเหตุ: ใบพัดไม่สามารถเปิดได้เมื่อทอร์ลิ่งมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งที่จัดเก็บ

- 2 บนรีโมทคอนโทรล ให้กด  เพื่อเปิดใบพัด
- 3 กด  อีกครั้งเพื่อปิดใบพัด

การปรับความเร็วของมอเตอร์

บนรีโมทคอนโทรล ให้กด  หรือ  เพื่อเพิ่มหรือลดความเร็ว

ในโหมดด้วยตนเอง ความเร็วใบพัดที่แสดงในช่อง PROP บนหน้าจอรีโมทคอนโทรล จะเพิ่มขึ้นหรือลดลงตามนั้น

ในโหมดการควบคุมการล่องเรือ ความเร็วเป้าหมายปัจจุบันจะปรากฏบนหน้าจอรีโมทของทอร์ลิ่งมอเตอร์ และจะเพิ่มขึ้นหรือลดลงตามนั้น

หมายเหตุ: ในโหมดด้วยตนเอง การเพิ่มหรือลดความเร็วโดยใช้รีโมทคอนโทรลจะไม่ทำให้ใบพัดเปิดโดยอัตโนมัติ คุณต้องกดปุ่ม  บนรีโมทคอนโทรลเพื่อเปิดใบพัด

สลับความเร็วสูงสุด

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้กดปุ่ม  สองครั้ง

ความเร็วใบพัดของทอร์ลิ่งมอเตอร์จะเพิ่มขึ้นอย่างรวดเร็วจนถึงความเร็วสูงสุด

- 2 กด  เพื่อกลับไปยังความเร็วใบพัดก่อนหน้า

คำแนะนำ: เมื่อเร่งความเร็วเต็มที่ คุณสามารถกด  บนรีโมทคอนโทรลเพื่อค่อยๆ ลดความเร็วของใบพัดลง

การบังคับทิศทางทอร์ลิ่งมอเตอร์ด้วยตนเอง

ในโหมดด้วยตนเอง คุณสามารถปรับทิศทางและความเร็วของทอร์ลิ่งมอเตอร์ได้ตามต้องการ

หมายเหตุ: ทอร์ลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในโหมดแมนนวลตามค่าเริ่มต้นเมื่อคุณเปิดเครื่อง

- 1 หากจำเป็น ให้กด 
- 2 กด  และ  เพื่อบังคับเลี้ยว

คำแนะนำ: คุณยังสามารถใช้การควบคุมด้วยท่าทางในการบังคับเลี้ยวได้ (*การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง, หน้า 10*)

การควบคุมด้วยท่าทาง

คุณสามารถชี้หรือย้ายรีโมทคอนโทรลเพื่อโต้ตอบกับทอร์ลิ่งมอเตอร์ได้ คุณต้องปรับเทียบเข็มทิศในทอร์ลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทอร์ลิ่งมอเตอร์, หน้า 12*) และเข็มทิศในรีโมทคอนโทรล (*การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล, หน้า 11*) ก่อนจึงจะสามารถใช้การควบคุมด้วยท่าทางได้

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อบังคับทิศทาง

คุณสามารถบังคับทิศทางมอเตอร์ได้โดยการชี้รีโมทคอนโทรล

- 1 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)
- 2 กดปุ่ม  ค้างไว้
- 3 ขณะกด  ค้างไว้ ให้ชี้รีโมทคอนโทรลไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อบังคับเลี้ยวทางกราบซ้ายหรือกราบขวา
- 4 ปล่อย  เพื่อหยุดการบังคับทิศทาง

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาที่สมูทหน้า

คุณสามารถเลื่อนรีโมทคอนโทรลเพื่อปรับการรักษาที่สมูทหน้าของคุณ (*การรักษาที่สมูทหน้าของคุณ*, หน้า 13)

- 1 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)
- 2 กดปุ่ม  ค้างไว้
- 3 ชี้รีโมทคอนโทรลไปยังตำแหน่งที่คุณต้องการรักษาที่สมูทหน้า
- 4 ปล่อย  เพื่อกำหนดทิศทางที่มูทหน้า

การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาตำแหน่งของคุณ

คุณสามารถเลื่อนรีโมทคอนโทรลเพื่อปรับตำแหน่งของคุณได้เมื่อใช้คุณสมบัติการลือคสมอ (*การรักษาตำแหน่งของคุณ*, หน้า 13)

- 1 กด  ค้างไว้
- 2 ชี้รีโมทคอนโทรลไปในทิศทางที่คุณต้องการย้ายตำแหน่งของคุณ
ตำแหน่งของคุณจะเคลื่อนไป 1.5 ม. (5 ฟุต) ในทิศทางที่คุณชี้
- 3 ปล่อย 
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนนี้อีกจนกว่าคุณจะอยู่ในตำแหน่งที่คุณต้องการ

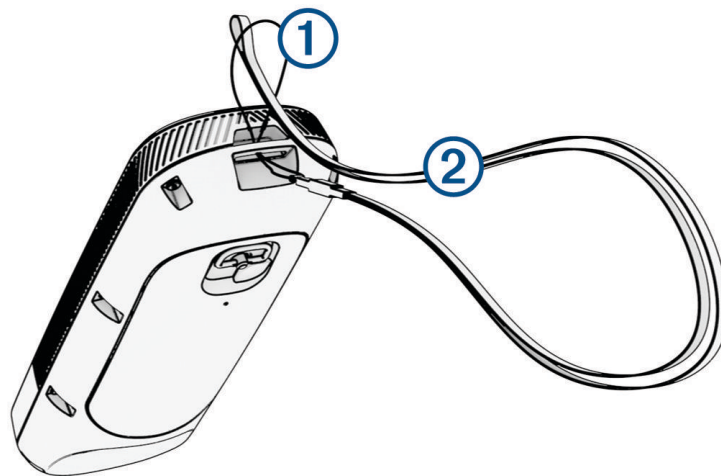
การติดตั้งแบตเตอรี่ในรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลทำงานโดยใช้แบตเตอรี่ AA สองก้อน (ไม่มีให้มา) ใช้แบตเตอรี่ลิเทียมเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

- 1 หมุนแหวนรูปตัว D ทวนเข็มนาฬิกา แล้วดึงขึ้นเพื่อถอดฝาครอบออก
- 2 ใส่แบตเตอรี่ AA สองก้อนโดยสังเกตขั้ว
- 3 ใส่ฝาครอบแบตเตอรี่กลับเข้าไป และหมุนแหวนรูปตัว D ตามเข็มนาฬิกา

การติดสายคล้อง

- 1 เริ่มจากด้านหลังของรีโมทคอนโทรล สอดหัวของสายคล้อง ① ผ่านช่อง



- 2 ร้อยปลายอีกด้านของสายคล้อง ② ผ่านห่วง แล้วดึงให้แน่น
- 3 หากจำเป็น ให้คล้องสายคล้องรอบคอหรือข้อมือเพื่อคล้องระหว่างการใช้งาน

การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล

ข้อสังเกต

ปรับเทียบเข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์กลางแจ้ง เพื่อปรับปรุงความแม่นยำของทิศมุ่งหน้า อย่ายืนใกล้วัตถุที่มีอิทธิพลต่อสนามแม่เหล็ก เช่น ยานพาหนะ อาคาร และสายไฟเหนือศีรษะ

คุณต้องปรับเทียบเข็มทิศในรีโมทคอนโทรลก่อนจึงจะสามารถควบคุมมอเตอร์โดยใช้ท่าทางได้ หากการควบคุมด้วยท่าทางทำงานไม่ถูกต้องหลังการปรับเทียบ คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนนี้ได้บ่อยเท่าที่จำเป็น

- 1 เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**
- 2 เลือก **Start** และปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การจับคู่รีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลจับคู่กับทรอลิ่งมอเตอร์ที่โรงงาน ทำตามขั้นตอนเหล่านี้หากต้องการจับคู่อีกครั้ง

- 1 เปิดทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 กด  บนทรอลิ่งมอเตอร์สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
ไฟ LED แสดงสถานะ  บนทรอลิ่งมอเตอร์จะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อ
- 3 นำรีโมทคอนโทรลมาไว้ในระยะ 1 เมตร (3 ฟุต) จากทรอลิ่งมอเตอร์
- 4 เปิดรีโมทคอนโทรล
- 5 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**
หลังจากผ่านไปสองสามวินาที Pairing Complete จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรล

การจับคู่รีโมทคอนโทรลเสริม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลได้สูงสุด 2 ตัวเข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ของคุณพร้อมกันได้

หากต้องการจับคู่รีโมทคอนโทรลตัวที่สอง คุณต้องทำตามขั้นตอนต่อไปโดยใช้รีโมทคอนโทรลตัวแรกที่ยังเชื่อมต่ออยู่

- 1 เปิดทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 บนรีโมทคอนโทรลที่จับคู่กับมอเตอร์แล้ว ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**
- 3 นำรีโมทคอนโทรลเสริมมาในระยะ 1 ม. (3 ฟุต) จากแผงจอแสดงผลบนทรอลิ่งมอเตอร์
- 4 เปิดรีโมทคอนโทรลเสริม
- 5 บนรีโมทคอนโทรลเสริม ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**
Device Found จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรลตัวแรก หลังจากผ่านไปสองสามวินาที Pairing Complete จะปรากฏบนรีโมทคอนโทรลตัวที่สอง

ออโตไพลอต

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติออโตไพลอตของทรอลลิงมอเตอร์คือเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้คุณสมบัติออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

⚠ ข้อควรระวัง

ขณะที่ใช้คุณสมบัติออโตไพลอต ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

ทรอลลิงมอเตอร์ Force Kraken รองรับคุณสมบัติออโตไพลอต เช่น การติดตามเส้นทางที่วางแผนไว้ล่วงหน้า การรักษาทิศทางของเรือคายัค และการคงตำแหน่งของคุณไว้

คุณจะต้องปรับเทียบเข็มทิศของทรอลลิงมอเตอร์ก่อนจึงจะสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้ ([การปรับเทียบเข็มทิศทรอลลิงมอเตอร์, หน้า 12](#)) คุณต้องมีสัญญาณ GPS เพื่อเปิดใช้งานโหมดออโตไพลอต ([การรับสัญญาณ GPS, หน้า 12](#))

คุณสามารถเปิดใช้งานและควบคุมโหมดออโตไพลอตทุกโหมดได้โดยใช้รีโมทคอนโทรลที่ให้มา ([รีโมทคอนโทรล, หน้า 6](#)) คุณสามารถควบคุมคุณสมบัติออโตไพลอตบางอย่างได้โดยใช้อุปกรณ์อื่นที่เข้ากันได้ ([การใช้งาน, หน้า 3](#))

คำแนะนำ: ในบางสถานการณ์ โหมดออโตไพลอตอาจสร้างความปั่นป่วนมากกว่าที่คาดไว้ คุณสามารถปรับการตั้งค่าเกณฑ์ของออโตไพลอตเพื่อปรับแต่งความไวของออโตไพลอตให้เหมาะสมกับสถานะต่างๆ ได้ ([การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต, หน้า 13](#))

Force Kraken รองรับคุณสมบัติออโตไพลอตดังต่อไปนี้:

การควบคุมการล่องเรือ: มอเตอร์จะควบคุมความเร็วใบพัดโดยอัตโนมัติเพื่อรักษาความเร็วเป้าหมาย ([การรักษาความเร็วของคุณ, หน้า 13](#))

ลือคสมอ: มอเตอร์จะบังคับและหมุนใบพัดโดยอัตโนมัติเพื่อรักษาตำแหน่งของคุณ ([การรักษาตำแหน่งของคุณ, หน้า 13](#))

รักษาทิศมุ่งหน้า: มอเตอร์จะบังคับทิศทางอัตโนมัติเพื่อให้เรือของคุณอยู่ในทิศทางเดียวกัน ([การรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ, หน้า 13](#))

ตามเส้นทาง: มอเตอร์สามารถบังคับและหมุนใบพัดได้อัตโนมัติเพื่อนำทางไปยังจุดอ้างอิงหรือตามเส้นทางหรือแทร็ค ([การนำทาง, หน้า 14](#))

การปรับเทียบเข็มทิศทรอลลิงมอเตอร์

ก่อนที่จะปรับเทียบเข็มทิศทรอลลิงมอเตอร์ คุณต้องเคลื่อนที่ไปยังบริเวณเปิดที่มีน้ำนิ่ง โดยมีพื้นที่เพียงพอในการบังคับเรือเป็นวงกลม

ข้อสังเกต

การปรับเทียบเข็มทิศของทรอลลิงมอเตอร์ในสภาวะน้ำทะเลมีคลื่นแรงและลมแรงอาจส่งผลเสียต่อประสิทธิภาพการทำงานของออโตไพลอต

1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทรอลลิงมอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งาน ([การปรับใช้มอเตอร์จากตำแหน่งที่จัดเก็บ, หน้า 1](#))

2 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**

3 เมื่อได้รับการแจ้ง ให้ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อปรับเทียบเข็มทิศ

คุณสามารถใช้แป้นเหยียบ รีโมทคอนโทรล หรือมอเตอร์ท้ายเรือเพื่อบังคับเรือขณะปรับเทียบเข็มทิศได้

หากคุณสมบัติออโตไพลอตไม่ทำงานตามที่คาดหวัง คุณควรทำขั้นตอนการปรับเทียบซ้ำ

การรับสัญญาณ GPS

1 เคลื่อนย้ายเรือไปยังบริเวณที่สามารถมองเห็นท้องฟ้าได้โดยไม่มีสิ่งกีดขวาง

2 รอประมาณ 30 ถึง 60 วินาทีขณะที่ทรอลลิงมอเตอร์ค้นหาดาวเทียม

เมื่อมอเตอร์ได้รับตำแหน่งโดยใช้ GPS ไฟแสดงสถานะ LED  จะเป็นสีเขียวเต็มดวง

การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต

คุณสามารถปรับการตั้งค่าเกณฑ์ของออโตไพลอตเพื่อปรับแต่งความไวของออโตไพลอตให้เหมาะสมกับสภาวะต่าง ๆ ได้

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการปรับค่าเกณฑ์สำหรับโหมดลือคสมอ ให้เลือก **Anchor Gain**
- หากต้องการปรับค่าเกณฑ์ของระบบอัตโนมัติสำหรับโหมดนำทาง รวมถึงการคงทิศทางหน้าและการควบคุมการล่องเรือ ให้เลือก **Navigation Gain**

3 เลือก ▲ หรือ ▼ เพื่อเพิ่มหรือลดค่าเกณฑ์:

- เพิ่มการตั้งค่าเกณฑ์เพื่อให้ออโตไพลอตตอบสนองได้ดีขึ้น มอเตอร์จะแม่นยำยิ่งขึ้นในการควบคุมเรือของคุณ แต่ก็อาจเกิดการปั่นป่วนมากขึ้น โดยทั่วไปแล้ว เรือที่ใหญ่หรือหนักจะต้องใช้ค่าเกณฑ์ที่สูงกว่า
- ลดการตั้งค่าเกณฑ์เพื่อให้ออโตไพลอตตอบสนองน้อยลง มอเตอร์จะสร้างความปั่นป่วนน้อยลง แต่การควบคุมเรือของคุณอาจแม่นยำน้อยลง

4 เลือก ► เพื่อยืนยันตัวเลือกของคุณ

การรักษาความเร็วของคุณ

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติออโตไพลอต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 12)

คุณสมบัติการควบคุมการล่องเรือเป็นฟังก์ชันอัตโนมัติที่ตั้งค่าและรักษาความเร็วเหนือพื้นโดยเฉพาะ โดยปรับตามการเปลี่ยนแปลงของกระแสน้ำและลมโดยอัตโนมัติ

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติร่วมกับโหมดอัตโนมัติอื่น ๆ (*ออโตไพลอต*, หน้า 12)

บนรีโมทคอนโทรล กด 

การควบคุมการล่องเรือเปิดใช้งานที่ความเร็วปัจจุบัน

หากต้องการปิดระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติและปิดใบพัด คุณต้องกด 

การรักษาตำแหน่งของคุณ

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติออโตไพลอต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 12)

คุณสมบัติลือคสมอใช้ GPS เพื่อรักษาตำแหน่งของคุณโดยใช้ทรอลิ่งมอเตอร์

กด 

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับตำแหน่งลือคสมอได้ โดยการกดปุ่มลูกศรบนรีโมทคอนโทรล หรือใช้การควบคุมด้วยท่าทาง (*การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาตำแหน่งของคุณ*, หน้า 10)

หากต้องการปิดใช้งานลือคสมอ ให้กด  อีกครั้ง

การรักษาทิศทางของคุณ

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติออโตไพลอต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 12)

คุณสามารถเปิดใช้งาน Heading Hold เพื่อให้เรือของคุณเคลื่อนที่ไปในทิศทางเดียวกันได้ มอเตอร์อาจปรับทิศทางของคุณโดยอัตโนมัติเพื่อชดเชยการดริฟท์ที่เกิดจากปัจจัยต่าง ๆ เช่น ลมและกระแสน้ำ

1 บังคับเรือไปในทิศทางที่คุณต้องการไป

2 กด 

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับทิศทางได้ด้วยการกด ◀ และ ▶ หรือใช้การควบคุมด้วยท่าทาง (*การใช้การควบคุมด้วยท่าทางเพื่อปรับการรักษาทิศทาง*, หน้า 10)

คำแนะนำ: ในขณะที่ใช้โหมดออโตไพลอต คุณยังสามารถรักษาความเร็วโดยใช้ระบบการควบคุมการล่องเรือได้ (*การรักษาความเร็วของคุณ*, หน้า 13)

หากต้องการปิดใช้งาน Heading Hold และกลับสู่โหมดด้วยตนเอง คุณต้องเลือก  หรือ 

การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading Hold

โดยค่าเริ่มต้น คุณสมบัติ Heading Hold จะถูกตั้งค่าเป็นโหมด Go To ซึ่งอาจปรับทิศมุ่งหน้าของคุณเพื่อชดเชยการดริฟต์ และให้เรือของคุณเคลื่อนที่ไปในทิศทางเดิม หากต้องการ คุณสามารถกำหนดค่าคุณสมบัติ Heading Hold ให้ใช้โหมด Vessel Align ซึ่งจะไม่สนใจการดริฟต์และเพียงรักษาให้หัวเรือของคุณคงไปในทิศทางเดิม

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**

2 เลือก **Vessel Align**

คุณสามารถเลือก Go To เพื่อกลับไปยังลักษณะการทำงาน Heading Hold แบบเริ่มต้น

การนำทาง

ก่อนที่คุณจะใช้คุณสมบัติออโตไพลอต คุณต้องปรับเทียบทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 12)

ทรอลิ่งมอเตอร์ใช้ GPS เพื่อบังคับทิศทางเรือไปยังตำแหน่งเวย์พอยท์หรือเพื่อติดตามเส้นทางหรือแทร็ค

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือกตัวเลือก:

- เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ (*การนำทางไปยังเวย์พอยท์*, หน้า 15)
- เริ่มต้นการนำทางตามเส้นทางที่บันทึกไว้ (*การนำทางไปตามเส้นทาง*, หน้า 16)
- เริ่มต้นการย้อนรอยแทร็คที่ใช้งานอยู่ (*การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่*, หน้า 17)
- เริ่มต้นการนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้ (*การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้*, หน้า 17)

หมายเหตุ: คุณยังสามารถใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อติดตามเส้นทางนำทางอัตโนมัติเมื่อการนำทางเริ่มต้นจากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่ กรุณาดูคู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

Navigating จะแสดงบนหน้าจอรีโมทคอนโทรล และทรอลิ่งมอเตอร์จะบังคับเรือไปยังจุดหมายปลายทางโดยอัตโนมัติ

2 ปรับความเร็วได้ตามต้องการ

คำแนะนำ: ในขณะที่ใช้โหมดออโตไพลอต คุณยังสามารถรักษาความเร็วโดยใช้ระบบการควบคุมการล่องเรือได้ (*การรักษาความเร็วของคุณ*, หน้า 13)

การหยุดชั่วคราวและการนำทางต่อ

1 ขณะนำทาง บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการหยุดการนำทางชั่วคราวขณะดำเนินการต่อในทิศทางเดียวกันด้วยความเร็วเท่ากัน ให้เลือก  > **Standby**
- หากต้องการหยุดการนำทางชั่วคราวและตั้งค่าการลือคสมอ ให้เลือก 

ระบบนำทางจะหยุดลง และทรอลิ่งมอเตอร์จะกลับสู่โหมดด้วยตนเองหรือคงตำแหน่งของคุณไว้ในลือคสมอ

2 เลือก  > **Follow Route** หรือกด  เพื่อดำเนินการนำทางต่อ

3 หากจำเป็น ให้เปิดใบพัด

การหยุดการนำทาง

เลือก  > **Stop Nav**

การนำทางหยุดลง และทรอลิ่งมอเตอร์จะกลับสู่โหมดด้วยตนเอง

แรงขับเคลื่อนหลัง

หมายเหตุ: คุณอาจจำเป็นต้องอัปเดตซอฟต์แวร์บนทรอลิ่งมอเตอร์ของคุณเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติแรงขับเคลื่อนกลับ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์*, หน้า 20)

ในโหมดแมนนวล คุณสามารถหมุนใบพัดย้อนกลับได้ การหมุนใบพัดย้อนกลับในช่วงเวลาสั้นๆ อาจมีประโยชน์ในบางสถานการณ์ เช่น การถอยออกจากพื้นที่แคบโดยที่การหมุนของมอเตอร์น้อยลง

เนื่องจากใบพัดของทรอลิ่งมอเตอร์ได้รับการออกแบบมาโดยเฉพาะสำหรับแรงขับไปข้างหน้า จึงมีประสิทธิภาพน้อยลงในการสร้างแรงขับเคลื่อนกลับ ส่งผลให้มีเสียงดังจากมอเตอร์มากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งที่ความเร็วใบพัดที่สูง และเกิดการปั่นป่วนมากขึ้นในน้ำ

ข้อสังเกต

คุณควรใช้แรงขับเคลื่อนหลังเท่าที่จำเป็นเพื่อลดการเกิดโพรงอากาศและการสึกหรอที่มากเกินไปบนใบพัดและมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด

การเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง

- 1 กด  สองครั้ง

ไอคอน  บนหน้าจอรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีแดงเมื่อตั้งค่าใบพัดให้หมุนกลับด้าน หากมอเตอร์ทำงานในโหมดออโตไฟลด์มอเตอร์จะสลับไปที่โหมดด้วยตนเองโดยอัตโนมัติ จะหยุดโดยอัตโนมัติหากใบพัดทำงาน

- 2 กด  อีกครั้งเพื่อเปิดใบพัด

หมายเหตุ: เมื่อเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง ความเร็วใบพัดจะถูกตั้งโดยอัตโนมัติเป็นความเร็วสุดท้ายที่คุณใช้ในโหมดแรงขับเดียวกัน

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์ใช้เพื่อระบุตำแหน่งเพื่อให้คุณสามารถกลับมาที่ตำแหน่งเหล่านั้นได้ในภายหลัง ทrolleyสามารถบันทึกเวย์พอยท์ได้ถึง 5,000 รายการ

เมื่อเชื่อมต่อทrolleyมอเตอร์เข้ากับชาร์ตฟลิตเตอร์ เวย์พอยท์ที่เก็บไว้บนทrolleyมอเตอร์และบนชาร์ตฟลิตเตอร์จะได้รับการซิงโครไนซ์โดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เนื่องจากระบบได้รับการซิงโครไนซ์ ดังนั้นเมื่อคุณลบเวย์พอยท์ ค่าการตั้งค่าเริ่มต้น หรือล้างข้อมูลผู้ใช้โดยใช้รีโมททrolleyมอเตอร์ เวย์พอยท์บนชาร์ตฟลิตเตอร์ก็จะถูกลบไปด้วย ในทำนองเดียวกัน หากคุณลบเวย์พอยท์ออกจากชาร์ตฟลิตเตอร์ เวย์พอยท์ดังกล่าวจะถูกลบออกจากทrolleyมอเตอร์โดยอัตโนมัติ

การสร้างเวย์พอยท์

คุณสามารถบันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณเป็นเวย์พอยท์ได้

- 1 หากจำเป็น ให้เคลื่อนที่ไปยังสถานที่ที่คุณต้องการบันทึกเป็นเวย์พอยท์
- 2 บนรีโมทคอนโทรล กด 

การนำทางไปยังเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Navigate To**
- 4 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)
ทrolleyมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปยังตำแหน่งเวย์พอยท์ (*การนำทาง*, หน้า 14)

การดูรายละเอียดเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Edit**
- 4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับเวย์พอยท์

การลบเวย์พอยท์

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Waypoints**
รายการเวย์พอยท์ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **Delete**

เส้นทาง

เส้นทางคือลำดับของตำแหน่ง ซึ่งจะนำทางคุณไปยังจุดหมายสุดท้าย

เมื่อคุณเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์กับชาร์ตพล็อตเตอร์ เส้นทางที่จัดเก็บไว้ในชาร์ตพล็อตเตอร์จะซิงโครไนซ์กับเส้นทางที่จัดเก็บไว้ในทรอลิ่งมอเตอร์ การลบหรือแก้ไขเส้นทางบนอุปกรณ์เครื่องหนึ่งจะเปลี่ยนเส้นทางที่จัดเก็บไว้ในอุปกรณ์อีกเครื่องหนึ่งโดยอัตโนมัติ คุณสามารถสร้างเส้นทางได้บนชาร์ตพล็อตเตอร์เท่านั้น

คุณสามารถบันทึกได้ถึง 100 เส้นทาง

การนำทางไปตามเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดลิบเส้นทางจะแสดงขึ้น
 - 2 เลือกเส้นทาง
 - 3 เลือก **Navigate To**
 - 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **Forward**
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **Backward**
 - หากต้องการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดเริ่มต้นของเส้นทาง จากนั้นนำทางตามเส้นทาง ให้เลือก **From Start**
 - 5 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)
ทรอลิ่งมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปตามเส้นทางในทิศทางที่เลือก (*การนำทาง*, หน้า 14)
- เมื่อคุณเข้าใกล้จุดสิ้นสุดของเส้นทาง ตามค่าเริ่มต้น ทรอลิ่งมอเตอร์จะสลับไปที่คุณสมบัติการลือคสมอและคงตำแหน่งไว้ที่จุดสิ้นสุดของเส้นทาง คุณสามารถเปลี่ยนลักษณะการทำงานนี้ได้ในการตั้งค่า (*การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 18)

การดูรายละเอียดเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดลิบเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดลิบเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Edit**
- 4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับเส้นทาง

การลบเส้นทาง

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Routes**
รายการเส้นทางที่ใกล้ที่สุดลิบเส้นทางจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **Delete**

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แแทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถบันทึกได้ถึง 50 แแทร็ค

เมื่อคุณเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับชาร์ตพลัต์เตอร์ แแทร็คที่ใช้งานอยู่และแทร็คที่บันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในชาร์ตพลัต์เตอร์จะซิงโครไนซ์กับแทร็คที่ใช้งานอยู่และแทร็คที่บันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในทรอลิ่งมอเตอร์ การเพิ่ม ลบ หรือแก้ไขแทร็คที่ใช้งานและบันทึกไว้ในอุปกรณ์หนึ่งจะเปลี่ยนแทร็คที่ใช้งานและบันทึกไว้ที่จัดเก็บไว้ในอุปกรณ์อื่นโดยอัตโนมัติ

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน คุณสามารถบันทึกแทร็คที่ใช้งานอยู่และนำทางในภายหลังได้ คุณสามารถบันทึกแทร็คบนทรอลิ่งมอเตอร์ได้มากถึง 50 แแทร็ค

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Save Active Track**

แทร็คที่ใช้งานอยู่จะถูกบันทึกโดยมีวันที่ปัจจุบันเป็นชื่อแทร็ค

- 2 เปลี่ยนชื่อแทร็คที่บันทึกไว้ (ไม่บังคับ)

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก  > **Tracks** > **Clear Active Track**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การนำทางไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน คุณสามารถนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณกลับไปยังจุดเริ่มต้นของเส้นทางที่ใช้งานอยู่ตามเส้นทางที่คุณเดินทาง

- 1 เลือก  > **Tracks** > **Backtrack**

- 2 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)

ทรอลิ่งมอเตอร์จะนำทางกลับไปยังจุดเริ่มต้นของแทร็คที่ใช้งานอยู่ตามเส้นทางที่คุณเดินทาง (*การนำทาง*, หน้า 14)

การนำทางตามแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

- 2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

- 3 เลือก **Navigate To**

- 4 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการนำทางแทร็คที่บันทึกไว้ตั้งแต่ต้นแทร็คไปจนถึงจุดสิ้นสุด ให้เลือก **Forward**
- หากต้องการนำทางแทร็คที่บันทึกไว้จากจุดสิ้นสุดของแทร็คกลับไปยังจุดเริ่มต้น ให้เลือก **Backward**

- 5 เปิดใบพัด (*การเปิดและปิดใบพัด*, หน้า 9)

ทรอลิ่งมอเตอร์จะขับเคลื่อนไปตามเส้นทางที่บันทึกไว้ในทิศทางที่เลือก (*การนำทาง*, หน้า 14)

การดูรายละเอียดแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**

รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น

- 2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้

- 3 เลือก **Review**

การแก้ไขชื่อแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**
รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้
- 3 เลือก **Edit**
- 4 ป้อนชื่อใหม่สำหรับแทร็คที่บันทึกไว้

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Tracks** > **Saved Tracks**
รายการแทร็คที่บันทึกไว้ที่ใกล้ที่สุดลิบรายการจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกแทร็คที่บันทึกไว้
- 3 เลือก **Delete**

การตั้งค่า

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor**

Wi-Fi: ตั้งค่ากำหนดเครือข่ายไร้สายสำหรับทรอลิ่งมอเตอร์ (การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย (การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย, หน้า 19)

Calibrate: ปรับเทียบเข็มทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์, หน้า 12) และตั้งค่าชดเชยหัวเรือของทรอลิ่งมอเตอร์ (การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ, หน้า 5)

Units: ตั้งค่าหน่วยวัด

Battery Management: กำหนดค่าต่าง ๆ ที่เกี่ยวข้องกับแบตเตอรี่ทรอลิ่งมอเตอร์ (การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่, หน้า 19)

Beeper: ปิดใช้งานหรือเปิดการใช้งานเสียงเตือนระบบออโตไพลอต

Prop Stow Side: ตั้งค่าด้านของทรอลิ่งมอเตอร์ที่ใบพัดหมุนในขณะที่เก็บทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งจะเป็นประโยชน์เมื่อคุณจัดเก็บอุปกรณ์อื่นๆ ใกล้กับใบพัดที่เก็บไว้ นอกจากนี้ยังอาจจำเป็นหากคุณติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope™ บนทรอลิ่งมอเตอร์

Auto Power On: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

Heading Hold: ตั้งค่าพฤติกรรมของคุณสมบัติการรักษาทิศมุ่งหน้า (การเปลี่ยนลักษณะการทำงานของ Heading Hold, หน้า 14)

Nav. Arrival: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าAnchor Lock ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติลอคสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าManual ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ Manual สำหรับการตั้งค่า Nav. Arrival คุณก็ต้องเตรียมตัวควบคุมเรือให้พร้อม

Anchor Gain: ตั้งค่าระดับการตอบสนองของออโตไพลอตเมื่ออยู่ในโหมดลอคสมอ (การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต, หน้า 13)

Navigation Gain: ตั้งค่าระดับการตอบสนองของออโตไพลอตเมื่ออยู่ในโหมดอัตโนมัติ (การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต, หน้า 13)

Clear User Data: ลบเวย์พอยท์ เส้นทาง แทร็คที่บันทึกไว้ และแทร็คของคุณใช้งานอยู่ทั้งหมด

หมายเหตุ: หากคุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ การเลือกนี้จะล้างข้อมูลผู้ใช้จากทั้งทรอลิ่งมอเตอร์และชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อ

Restore Defaults: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หมายเหตุ: การคืนการตั้งค่าเริ่มต้นจะไม่ล้างข้อมูลผู้ใช้นบนทรอลิ่งมอเตอร์หรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่

Clear Diagnostics: ลบข้อมูลที่ระบบสร้างขึ้น ซึ่งจัดเก็บไว้ในทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อจุดประสงค์ในการแก้ไขปัญหา

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**

หมายเหตุ: โหมด Wi-Fi[®] ที่ใช้งานจะแสดงที่ด้านบนของหน้าจอ

Mode: ตั้งค่าโหมด Wi-Fi คุณสามารถปิดเทคโนโลยี Wi-Fi เข้าร่วมเครือข่ายของชาร์ตพล็อตเตอร์ หรือสร้างจุดเชื่อมต่อไร้สายเพื่อให้ใช้แอป ActiveCaptain ได้ ([การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain](#), หน้า 19)

Setup > Name: ตั้งชื่อจุดเชื่อมต่อไร้สายบนทรอลิ่งมอเตอร์ (โหมด ActiveCaptain เท่านั้น)

Setup > Password: ตั้งรหัสผ่านสำหรับจุดเชื่อมต่อไร้สายบนทรอลิ่งมอเตอร์ (โหมด ActiveCaptain เท่านั้น)

การตั้งค่าการจัดการแบตเตอรี่

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**

Indicator: กำหนดลักษณะที่ปรากฏของตัวบ่งชี้แบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์ให้เป็นไอคอนหรือค่าแรงดันไฟฟ้าตัวเลข

Battery Setup: กำหนดประเภทแบตเตอรี่ที่เชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งช่วยคำนวณสถานะแบตเตอรี่ที่รายงาน

การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control**

Backlight: ปรับการตั้งค่าไฟหน้าจอ ([การตั้งค่าไฟหน้าจอ](#), หน้า 19)

Beeper: ตั้งค่าเสียงบี๊บให้ส่งเสียงสำหรับการกดปุ่มและการเตือน

Auto Power Off: ตั้งค่าระยะเวลาที่รีโมทคอนโทรลจะปิดโดยอัตโนมัติ

Calibrate: ปรับเทียบรีโมทคอนโทรลสำหรับคุณสมบัติการควบคุมด้วยท่าทาง ([การปรับเทียบรีโมทคอนโทรล](#), หน้า 11)

Pairing: จับคู่อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลกับทรอลิ่งมอเตอร์ ([การจับคู่อุปกรณ์รีโมทคอนโทรล](#), หน้า 11)

Language: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

Restore Defaults: รีเซ็ตรีโมทคอนโทรลเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน วิธีนี้จะคืนค่าการตั้งค่าเริ่มต้นบนรีโมทคอนโทรล แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้

การตั้งค่าไฟหน้าจอ

บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**

Keys: ตั้งค่าไฟหน้าจอให้เปิดเมื่อกดปุ่ม

Alarms: ตั้งค่าไฟหน้าจอให้เปิดเมื่อมีเสียงปลุกดังบนรีโมทคอนโทรล

Timeout: ตั้งค่าระยะเวลาที่ไฟหน้าจอจะดับลง

Brightness: ตั้งค่าระดับความสว่างของไฟหน้าจอ

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่กับทรอลิ่งมอเตอร์ได้โดยใช้แอป ActiveCaptain นี่ช่วยให้คุณโต้ตอบกับทรอลิ่งมอเตอร์และอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ได้อย่างรวดเร็วและง่ายดาย

1 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**

2 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้

3 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain

4 นำอุปกรณ์เคลื่อนที่เข้าใกล้ทรอลิ่งมอเตอร์

5 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi และเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ในขั้นตอนก่อนหน้านี้

การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณต้องติดตั้งซอฟต์แวร์เวอร์ชันล่าสุดก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถตรวจสอบรายการอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ที่ garmin.com/force_kraken/compatible เพื่อให้แน่ใจว่าชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณรองรับทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์แบบไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ หลังจากที่คุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้แล้ว คุณสามารถควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์

2 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์ตพล็อตเตอร์กำลังโฮสต์เครือข่ายไร้สายอยู่

หมายเหตุ: หากคุณติดตั้งชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่อง จะมีเพียงโฮสต์เดียวเท่านั้นที่เป็นโฮสต์เครือข่ายไร้สาย ศึกษาคู่มือสำหรับเจ้าของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin > เริ่ม**

4 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่

ไฟแสดงสถานะ LED  บนทรอลิ่งมอเตอร์จะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

ข้อความยืนยันจะปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

5 หลังจากชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้งานแถบทรอลิ่งมอเตอร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมมอเตอร์

คู่มือการใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เวอร์ชันล่าสุดเพื่อดูคำแนะนำการใช้งานทั้งหมด

การเชื่อมต่อกับนาฬิกา Garmin

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์แบบไร้สายกับนาฬิกา Garmin ที่รองรับ และควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์โดยใช้แอป Trolling Motor บนนาฬิกาได้

หมายเหตุ: คุณสามารถตรวจสอบรายการอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ที่ garmin.com/force_kraken/compatible เพื่อให้แน่ใจว่านาฬิกาของคุณรองรับทรอลิ่งมอเตอร์

ครั้งแรกที่คุณเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์กับนาฬิกา คุณต้องจับคู่ทั้งนาฬิกาและมอเตอร์ หลังจากจับคู่แล้ว นาฬิกาจะเชื่อมต่อกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติเมื่อมอเตอร์เปิดอยู่และอยู่ในระยะการทำงาน

1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทรอลิ่งมอเตอร์เปิดอยู่และมีรีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อกับมอเตอร์นั้น

2 นำนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณมาไว้ภายในระยะ 3 เมตร (10 ฟุต) จากทรอลิ่งมอเตอร์

3 บนนาฬิกา ให้กดปุ่ม **MENU** ค้างไว้

4 เลือก **เซนเซอร์ & อุปกรณ์เสริม > เพิ่มใหม่ > Trolling Motor**

5 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่

 บนแผงจอแสดงผลของทรอลิ่งมอเตอร์จะเป็นสีน้ำเงินโดยไม่กะพริบขณะค้นหาการเชื่อมต่อ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวแบบไม่กะพริบเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

6 ยืนยันรหัสการจับคู่ที่แสดงบนนาฬิกาและบนรีโมทคอนโทรลที่เชื่อมต่อ

คุณสามารถกด START และเลือก Trolling Motor จากรายการกิจกรรมและแอปเพื่อเปิดการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เพื่อค้นหาข้อมูลเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ทางทะเล Garmin ของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain

คุณสามารถไปที่ garmin.com/videos/trolling_motor_update/ และดูวิดีโอเพื่อช่วยในกระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์

ข้อสังเกต

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งจะใช้เวลาหลายนาที

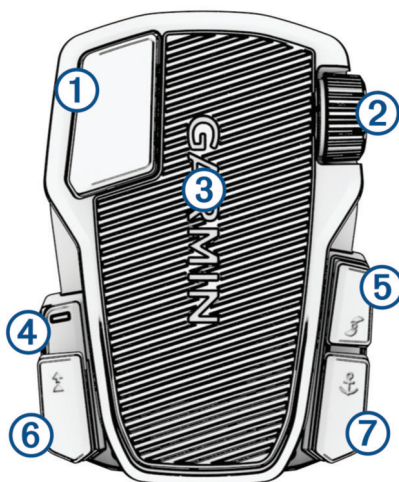
หมายเหตุ: หากต้องการอัปเดตทรอลิ่งมอเตอร์ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณโดยตรงกับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบนทรอลิ่งมอเตอร์โดยใช้แอป ActiveCaptain

- 1 หากจำเป็น ให้ตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อใช้กับแอป ActiveCaptain (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือกับแอป ActiveCaptain, หน้า 19*)
- 2 เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เข้ากับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบนทรอลิ่งมอเตอร์
การเชื่อมต่อกับเครือข่าย Wi-Fi บนทรอลิ่งมอเตอร์จะทำให้แอปมีข้อมูลที่จำเป็นในการดาวน์โหลดไฟล์อัปเดตที่เหมาะสม
- 3 เปิดแอป ActiveCaptain
- 4 ยกเลิกการเชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่จากเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบนทรอลิ่งมอเตอร์
- 5 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอินเทอร์เน็ต
- 6 จากแอป ActiveCaptain ให้เลือก **อุปกรณ์สำหรับการเดินเรือของคุณ > ดาวน์โหลด**
หมายเหตุ: ตัวเลือกในการดาวน์โหลดการอัปเดตจะแสดงเฉพาะเมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์สำหรับอุปกรณ์ของคุณเท่านั้น แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ
- 7 เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เข้ากับเครือข่าย Wi-Fi เฉพาะบนทรอลิ่งมอเตอร์อีกครั้ง
การอัปเดตจะถ่ายโอนไปยังทรอลิ่งมอเตอร์ การดำเนินการนี้อาจใช้เวลาถึง 30 นาทีจึงจะเสร็จสมบูรณ์ ไฟแสดงสถานะความเร็วของมอเตอร์บนแผงแสดงข้อมูลทรอลิ่งมอเตอร์จะกะพริบเพื่อระบุว่าซอฟต์แวร์กำลังอัปเดต
หมายเหตุ: หากการถ่ายโอนเสร็จสมบูรณ์แต่ไฟแสดงสถานะข้อมูลของทรอลิ่งมอเตอร์ไม่เริ่มกะพริบ คุณควรปิดทรอลิ่งมอเตอร์แล้วเปิดใหม่อีกครั้งเพื่อเรียกใช้การอัปเดต
- 8 ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลเปิดและเชื่อมต่ออยู่
หลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ทรอลิ่งมอเตอร์เสร็จสิ้น หากมีการอัปเดตสำหรับรีโมทคอนโทรล ไฟแสดงสถานะความเร็วจะกะพริบ และการนับถอยหลังจะเริ่มบนรีโมทคอนโทรล เมื่อสิ้นสุดการนับถอยหลัง รีโมทคอนโทรลจะแสดง  ในขณะที่เสร็จสิ้นกระบวนการอัปเดต การดำเนินการนี้อาจใช้เวลาถึง 5 นาทีจึงจะเสร็จสมบูรณ์
- 9 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เปิดและเชื่อมต่อแป้นเหยียบแล้ว
หลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ทรอลิ่งมอเตอร์เสร็จสมบูรณ์ หากมีการอัปเดตสำหรับแป้นเหยียบ ไฟแสดงสถานะบนแป้นเหยียบจะสว่างเป็นสีม่วงในขณะที่เสร็จสิ้นกระบวนการอัปเดต เมื่อไฟแสดงสถานะดับลง แสดงว่าการอัปเดตเสร็จสิ้น

แป้นเหยียบ

คุณสามารถควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ได้โดยใช้แป้นเหยียบ (จำหน่ายแยกต่างหาก)

หมายเหตุ: คุณอาจจำเป็นต้องอัปเดตซอฟต์แวร์บนทรอลิ่งมอเตอร์ของคุณเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติแรงขับเคลื่อนกลับ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์*, หน้า 20)

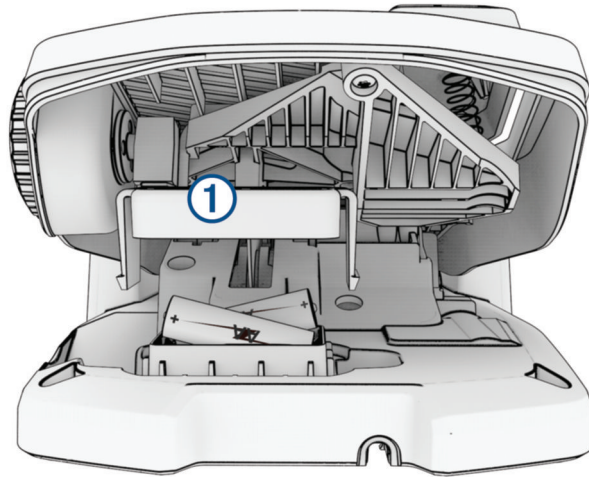


①	การควบคุม- ใบพัดชั่วคราว	กดค้างไว้เพื่อเปิดใบพัดตามความเร็วที่ตั้งไว้ ปล่อยเพื่อปิดใบพัด
②	ล้อความเร็ว	หมุนล้อออกจากตัวคุณเพื่อเพิ่มความเร็วของใบพัดหรือความเร็วของการควบคุมการล่องเรือ หมุนล้อเข้าหาตัวคุณเพื่อลดความเร็วของใบพัดหรือความเร็วของการควบคุมการล่องเรือ หมายเหตุ: ล้อปรับความเร็วจะไม่ทำงานเมื่อเปิดการล๊อคสมอ
③	แป้นเหยียบ- บังคับเลี้ยว	เหยียบแป้นด้วยนิ้วเท้าเพื่อหมุนมอเตอร์ตามเข็มนาฬิกา เหยียบแป้นด้วยส้นเท้าเพื่อหมุนมอเตอร์ทวนเข็มนาฬิกา หมายเหตุ: เมื่อเปิดการล๊อคสมอหรือการคงทิศทางไว้ หรือคุณกำลังไปตามเส้นทาง ให้เหยียบแป้นหรือกดปุ่ม- เพื่อกลับมาควบคุมด้วยตนเองที่ความเร็วใบพัดก่อนหน้านี้
④	LED สถานะ	แสดงสถานะของแป้นเหยียบ (<i>ตัวบ่งชี้สถานะ</i> , หน้า 23)
⑤	การควบคุม- ใบพัดอย่างต่อเนื่อง	กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดใบพัด (<i>การเปิดและปิดใบพัด</i> , หน้า 9) กดสองครั้งเพื่อปิดฟังก์ชันออโตไพลอต (หากเปิดใช้งาน) หยุดใบพัด และเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้า- และถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 14)
⑥	รักษาที่สมู้ง- หน้า	กดหนึ่งครั้งเพื่อตั้งและรักษาที่สมู้งหน้าปัจจุบัน (<i>การรักษาที่สมู้งหน้าของคุณ</i> , หน้า 13) กดอีกครั้งเพื่อปิดการรักษาที่สมู้งหน้า หยุดใบพัด และกลับสู่การควบคุมด้วยตนเอง กดสองครั้งเพื่อปิดฟังก์ชันออโตไพลอต (หากเปิดใช้งาน) หยุดใบพัด และเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้า- และถอยหลัง (<i>แรงขับถอยหลัง</i> , หน้า 14) คำแนะนำ: คุณสามารถปิดการใช้งานปุ่มนี้ได้โดยการกดปุ่มหกครั้ง คุณสามารถกดอีก 6 ครั้งเพื่อเปิดใช้- งานอีกครั้ง
⑦	ล๊อคสมอ	กดเพื่อเปิดการล๊อคสมอ ล็อคลงยึดใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อรักษาตำแหน่งของคุณ (<i>การรักษาตำแหน่งของ คุณ</i> , หน้า 13) กดอีกครั้งเพื่อปิดล๊อคสมอ และกลับสู่โหมดการบังคับเลี้ยวก่อนหน้านี้ คำแนะนำ: คุณสามารถปิดการใช้งานปุ่มนี้ได้โดยการกดปุ่มหกครั้ง คุณสามารถกดอีก 6 ครั้งเพื่อเปิดใช้- งานอีกครั้ง

การติดตั้งแบตเตอรี่

แป้นเหยียบสามารถทำงานได้โดยใช้แบตเตอรี่อัลคาไลน์ AA, NiMH หรือลิเธียมจำนวน 2 ก้อน (ไม่มีให้มา) ใช้แบตเตอรี่ลิเธียมเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

- 1 ยกแป้นเหยียบด้านหน้าขึ้นให้ไกลที่สุด
- 2 บีบด้านข้างของฝาครอบแบตเตอรี่ ① แล้วดึงขึ้นเพื่อถอดออก



- 3 ใส่แบตเตอรี่ AA สองก้อนโดยสังเกตขั้ว
- 4 วางฝาครอบแบตเตอรี่ไว้เหนือแบตเตอรี่ และกดลงจนกระทั่งทั้งสองด้านล็อกเข้าที่

การจับคู่แป้นเหยียบ

- 1 เปิดทรานซิสเตอร์
- 2 บนแผงจอแสดงผลทรานซิสเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
↻ บนแผงจอแสดงผลทรานซิสเตอร์จะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อ
- 3 นำแป้นเหยียบมาในระยะ 1 ม. (3 ฟุต) จากแผงจอแสดงผลของทรานซิสเตอร์
- 4 เชื่อมต่อแป้นเหยียบเข้ากับแหล่งจ่ายไฟโดยใช้สายไฟ หรือใส่แบตเตอรี่เพื่อเปิดเครื่อง
- 5 ภายใน 30 วินาทีหลังจากเปิดแป้นเหยียบ ให้กดปุ่ม  ค้างไว้จนกว่าไฟ LED แสดงสถานะบนแป้นเหยียบจะสว่างเป็นสีน้ำเงิน
- 6 ปลดปล่อย 

ไฟ LED แสดงสถานะบนแป้นเหยียบจะสว่างเป็นสีน้ำเงินขณะค้นหาการเชื่อมต่อ จากนั้นจะดับลงเมื่อจับคู่กับทรานซิสเตอร์ได้สำเร็จ

↻ บนแผงจอแสดงผลทรานซิสเตอร์จะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

ตัวบ่งชี้สถานะ

ไฟ LED บนแป้นเหยียบจะแสดงสถานะแป้นเหยียบ

สว่างเป็นสีเขียว	แป้นเหยียบกำลังเปิดอยู่
สว่างและกะพริบเป็นสีน้ำเงิน	แป้นเหยียบกำลังจับคู่อยู่ ไฟ LED จะดับลงเมื่อเชื่อมต่อกับทรานซิสเตอร์หรือกระบวนการจับคู่หมดเวลาโดยไม่ต้องเชื่อมต่อ
กะพริบเป็นสีเขียวเมื่อกดปุ่ม	แป้นเหยียบเชื่อมต่อกับทรานซิสเตอร์และส่งคำสั่งสำหรับการกดปุ่ม
กะพริบเป็นสีแดงเมื่อกดปุ่ม	แป้นเหยียบไม่ได้เชื่อมต่อกับทรานซิสเตอร์
ปิด	ไฟ LED จะดับลงเมื่อแป้นเหยียบเชื่อมต่อกับทรานซิสเตอร์และไม่ส่งคำสั่ง ซึ่งจะช่วยให้อายุแบตเตอรี่

การปิดใช้งานปั๊มอัตโนมัติไหลตบนแป้นเหยียบ

ก่อนที่คุณจะปิดการใช้งานหรือเปิดใช้งานปั๊มอัตโนมัติไหลตบนแป้นเหยียบอีกครั้ง คุณต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าแป้นเหยียบมีไฟเข้าอยู่ คุณสามารถปิดการใช้งานปั๊มรักษาทัศนมุงหน้า (▲) และปั๊มลือคสมอ (⚓) ได้แยกกันบนแป้นเหยียบเพื่อหลีกเลี่ยงการกดโดยไม่ได้ตั้งใจ กดปุ่มอย่างรวดเร็วหกครั้งเพื่อปิดการใช้งาน

ไฟ LED แสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีแดงเป็นเวลา 1 วินาที เพื่อระบุว่าปั๊มถูกปิดใช้งาน

คำแนะนำ: หากต้องการเปิดใช้งานปั๊มอีกครั้ง ให้กดปุ่มอย่างรวดเร็วหกครั้ง ไฟ LED สถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวหนึ่งวินาทีเพื่อระบุว่าปั๊มเปิดใช้งานแล้ว

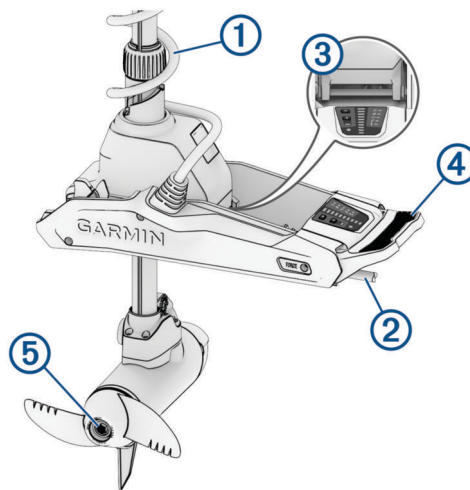
ความต้องการและกำหนดการซ่อมบำรุง

ข้อสังเกต

หลังจากใช้งานมอเตอร์ในน้ำเค็มหรือน้ำกร่อยแล้ว คุณต้องล้างมอเตอร์ทั้งหมดด้วยน้ำสะอาด และฉีดพ่นด้วยซิลิโคนแบบน้ำโดยใช้ฝ้านุ่ม คุณต้องหลีกเลี่ยงการฉีดน้ำไปที่ฝาครอบเพล่า เพื่อป้องกันน้ำเข้าซึ่งอาจทำให้ผลิตภัณฑ์เสียหายได้

เพื่อรักษาการรับประกันของคุณ คุณต้องดำเนินการบำรุงรักษาตามปกติเพื่อเตรียมมอเตอร์ของคุณให้พร้อมสำหรับฤดูกาลนี้ หากคุณขนส่งมอเตอร์ในสภาพแวดล้อมที่แห้งและมีฝุ่นละออง เช่น ถนนกรวดหรือถนนดิน คุณควรทำงานบำรุงรักษาเหล่านี้ในช่วงฤดูกาลตามความจำเป็น

สำหรับคำแนะนำในการให้บริการและข้อมูลเกี่ยวกับชิ้นส่วนทดแทน โปรดดู คู่มือการให้บริการภาคสนาม ที่ garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor

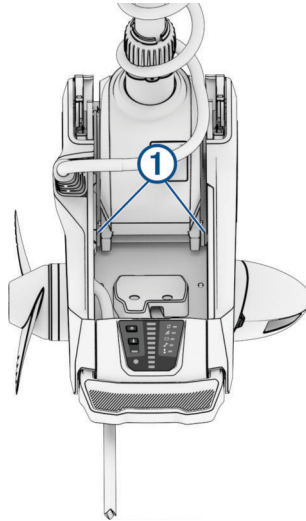


- ตรวจสอบการสึกหรอของสายคอยล์ ① และเปลี่ยนใหม่ตามความจำเป็น.
- ตรวจสอบและทำความสะอาดสายไฟ ②
- หล่อลื่นบานพับ ③ ด้วยจาระบีเกรดใช้งานในทะเล (*การใส่สารหล่อลื่นบานพับ*, หน้า 25)
- ทำความสะอาดและหล่อลื่นแป้นตัวยึดจัดเก็บและใช้งาน ④ (*การทำความสะอาดและหล่อลื่นกลไกการล็อก*, หน้า 26) และแถบตัวยึด
- ทำความสะอาดหรือเปลี่ยนแอโนด ⑤ มอเตอร์ขับเคลื่อน (*การซ่อมบำรุงแอโนด*, หน้า 26)
- นำสายตกปลาที่พันและสิ่งกีดขวางอื่นๆ ออกจากใบพัด

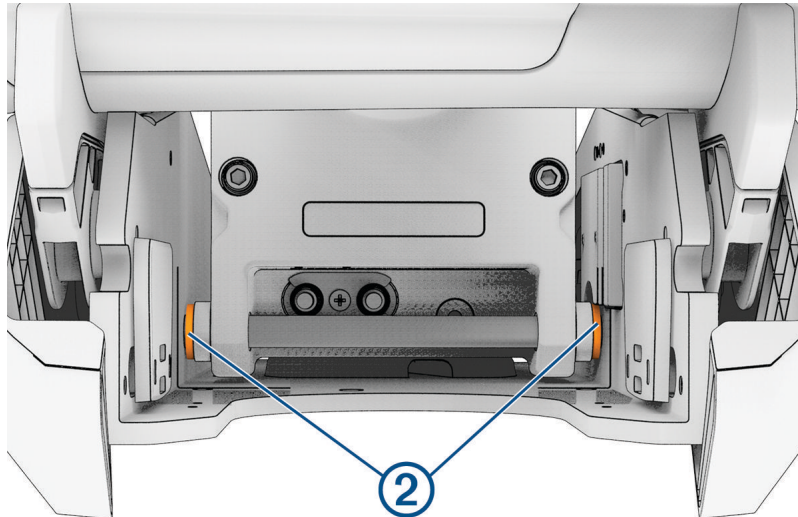
การใส่สารหล่อลื่นบานพับ

บานพับช่วยให้มอเตอร์สามารถเปลี่ยนจากตำแหน่งเก็บเป็นตำแหน่งใช้งานไปมาได้อย่างราบรื่น คุณควรใส่สารหล่อลื่นบานพับตามความจำเป็น

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์อยู่ในตำแหน่งใช้งาน
- 2 ค้นหาจุดบานพับสองจุด ①



- 3 ทาสารหล่อลื่นชนิดแห้งไม่ติดที่จุดบานพับแต่ละจุดในช่องว่างระหว่างชิ้นส่วนที่เคลื่อนไหว ② และปล่อยให้แห้งตามคำแนะนำที่ให้มาพร้อมกับผลิตภัณฑ์

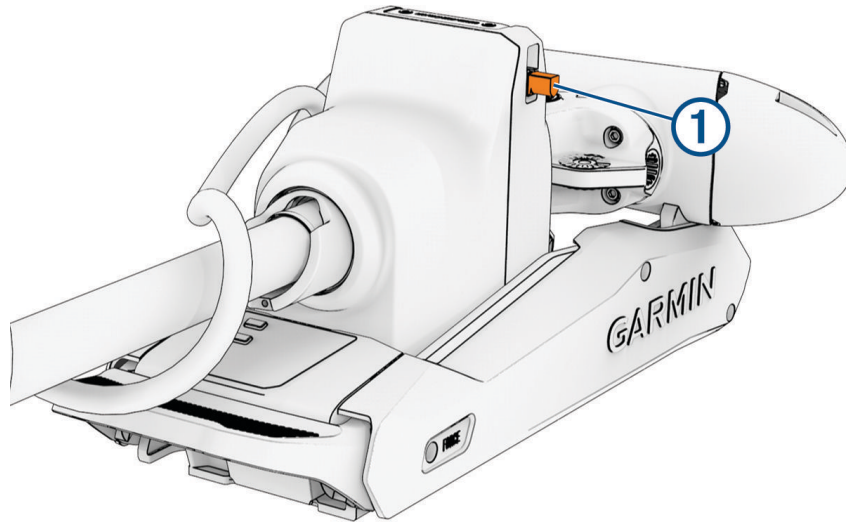


- 4 เคลื่อนย้ายมอเตอร์จากตำแหน่งจัดเก็บไปยังตำแหน่งใช้งานแล้วสลับกลับมาหลายๆ ครั้งเพื่อกระจายสารหล่อลื่น
- 5 หากจำเป็น ให้ใช้สารหล่อลื่นเพิ่มเติมและทำซ้ำขั้นตอนก่อนหน้านี้

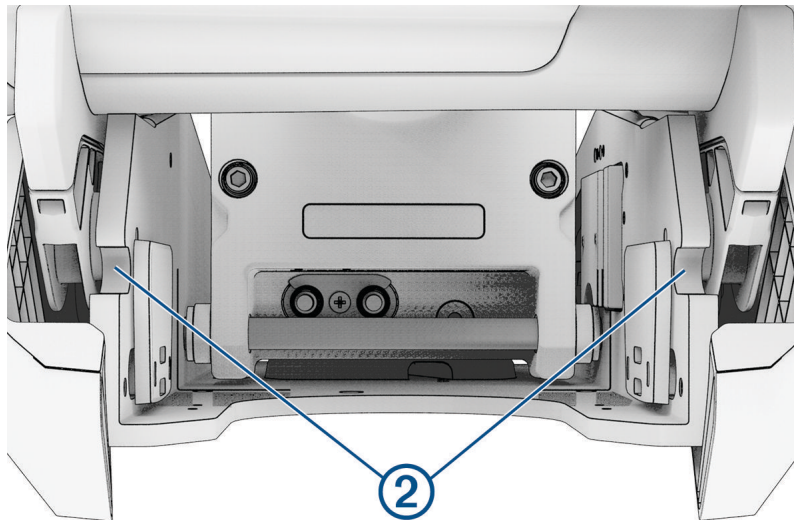
การทำความสะอาดและหล่อลื่นกลไกการล็อค

หมายเหตุ: ขั้นตอนนี้ควรทำโดยให้มอเตอร์อยู่ในตำแหน่งเก็บ

- 1 วางมอเตอร์ในตำแหน่งเก็บเพื่อให้คุณสามารถเข้าถึงกลไกการล็อคได้ ①



- 2 ทำความสะอาดเศษซาก สิ่งสกปรก และสิ่งเกาะติดออกจากช่องกลไกการล็อคทั้งหมด
- 3 ทาจาระบีสังเคราะห์หรือเกรดใช้งานในทะเลสำหรับวัตถุประสงค์ทั่วไปที่กลไกการล็อคและช่องต่างๆ
- 4 ขยับตัวล็อคด้วยตัวเองหลายๆ ครั้งเพื่อเคลื่อนกลไกในช่องและกระจายจารบี
- 5 หากจำเป็นให้ทาจาระบีเพิ่มและทำซ้ำขั้นตอนก่อนหน้านี้
- 6 ทำความสะอาดเศษซาก สิ่งสกปรก และสิ่งสะสมจากตัวรับสลัก ②



- 7 ทาจาระบีสังเคราะห์หรือเกรดใช้งานในทะเลสำหรับวัตถุประสงค์ทั่วไปที่ตัวรับสลักและพื้นผิวลาดเอียงทั้งสองและช่องบนฐานยึดเพื่อให้กลไกการล็อคเลื่อนเข้าไปในตัวรับได้อย่างราบรื่น

การซ่อมบำรุงแอโนด

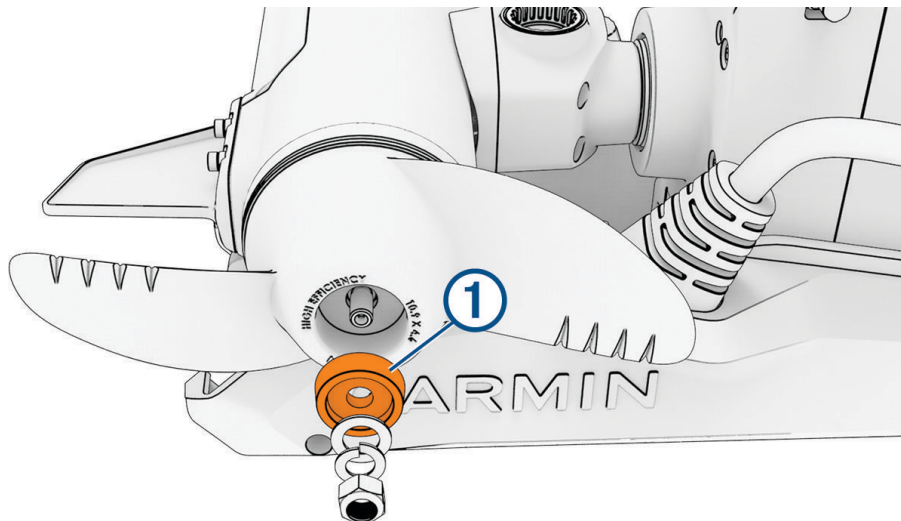
⚠ คำเตือน

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนที่จะจัดการหรือทำงานกับใบพัด มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด การเชื่อมต่อไฟฟ้า หรือกล่องอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิต

ขั้วบวกเสียดสละช่วยปกป้องส่วนประกอบมอเตอร์จากการกัดกร่อน ในแต่ละฤดูกาลจะต้องมีการตรวจสอบและทำความสะอาดหรือเปลี่ยนใหม่หากจำเป็น คุณสามารถซื้อขั้วบวกทดแทนได้จากตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณหรือสามารถไปที่ garmin.com

การซ่อมบำรุงแอโนดใบพัด

- 1 ใช้ช็อกเก็ตขนาด $\frac{9}{16}$ นิ้ว (15 มม.) คลายน็อตที่ปลายใบพัด
- 2 ถอดใบพัดออก แล้ววางน็อต แหวนล็อก และแหวนแบนไว้
- 3 ถอดและตรวจสอบแอโนด ①



4 เลือกตัวเลือก:

- หากแอโนดมีขนาดครึ่งหนึ่งของขนาดเดิมหรือใหญ่กว่า ให้ทำความสะอาดขั้วบวกโดยใช้แปรงลวดหรือกระดาษทราย

ข้อสังเกต

ถอดแอโนดออกจากมอเตอร์ก่อนทำความสะอาดด้วยแปรงลวดหรือกระดาษทราย การทำความสะอาดแอโนดในขณะที่ติดตั้งบนมอเตอร์อาจทำให้มอเตอร์เสียหาย แรงการกีดกร้อน และทำให้มอเตอร์มีอายุการใช้งานสั้นลง

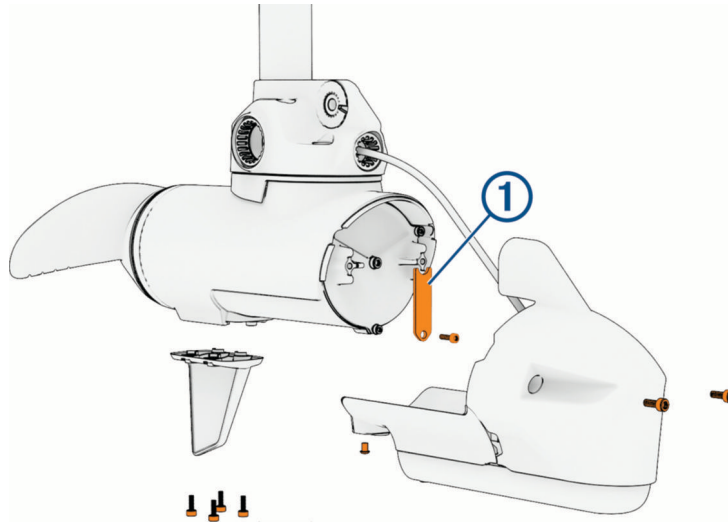
- หากแอโนดมีขนาดเล็กกว่าครึ่งหนึ่งของขนาดเดิม ให้ทิ้งแอโนดนั้นไปและซื้ออันใหม่มาทดแทน

- 5 วางแอโนดที่ทำความสะอาดแล้วหรือแอโนดใหม่กลับเข้าที่เพลาลับใบพัด ตามด้วยแหวนแบน แหวนล็อก และน็อต
- 6 ใช้ช็อกเก็ตขนาด $\frac{9}{16}$ นิ้ว (15 มม.) ขันน็อตให้แน่นด้วยแรงบิด 16.27 นิวตันเมตร (12 ปอนด์ฟุต) เพื่อยึดใบพัด

การซ่อมบำรุงแอโนดของกรวยจมูก

หมายเหตุ: ทรอลิ่งมอเตอร์ที่ผลิตหลังปี 2024 จะใช้สกรูสองตัวเพื่อยึดขั้วบวกเข้ากับตัวมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด หากแอโนดเปลี่ยนของคุณมีรูสองรู แต่มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดของคุณมีรูเพียงรูเดียว คุณสามารถติดตั้งแอโนดใหม่โดยใช้สกรูเพียงตัวเดียว และทิ้งสกรูอีกตัวหนึ่งไป

- 1 ใช้ดอกไขควงหรือประแจขนาด 4 มม. ถอดสกรู 4 ตัวที่ยึด Skeg ด้านล่างของมอเตอร์ออก
- 2 ใช้ดอกไขควงหกเหลี่ยมหรือประแจขนาด 3 มม. ถอดสกรูที่ยึดหัวโซนาร์และกรวยจมูกเข้ากับด้านล่างของมอเตอร์
- 3 ใช้ดอกไขควงหกเหลี่ยมหรือประแจขนาด 4 มม. ถอดสกรูเพื่อถอดกรวยจมูกออกจากด้านหน้าของมอเตอร์
- 4 ใช้ดอกไขควงหรือประแจหกเหลี่ยมขนาด 3 มม. ถอดแอโนดออก ① ที่ส่วนหน้าของมอเตอร์



- 5 ตรวจสอบแอโนดและดำเนินการดังต่อไปนี้:
 - หากแอโนดมีขนาดครึ่งหนึ่งของขนาดเดิมหรือใหญ่กว่า ให้ทำความสะอาดขั้วบวกโดยใช้แปรงลวดหรือกระดาษทราย
 - หากแอโนดมีขนาดเล็กกว่าครึ่งหนึ่งของขนาดเดิม ให้ทิ้งแอโนดนั้นไปและซื้ออันใหม่มาทดแทน
- 6 ยึดแอโนดใหม่หรือแอโนดที่ทำความสะอาดแล้วเข้ากับมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดโดยใช้สกรูหนึ่งหรือสองตัว
หมายเหตุ: หากมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดของคุณมีจุดยึดแอโนดสองจุด คุณควรใช้สกรูสองตัวเพื่อยึดแอโนดเสมอ
- 7 ติดตั้งกรวยจมูกกลับเข้าที่โดยใช้สกรูสองตัวเพื่อยึดไว้ที่ด้านหน้าของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด
- 8 ติดตั้งสกรูที่ยึดหัวโซนาร์และกรวยจมูกเข้ากับด้านล่างของมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัดอีกครั้ง
- 9 ติดตั้ง Skeg กลับเข้าที่ด้านล่างมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด

ข้อมูลจำเพาะ

ทรอลิ่งมอเตอร์

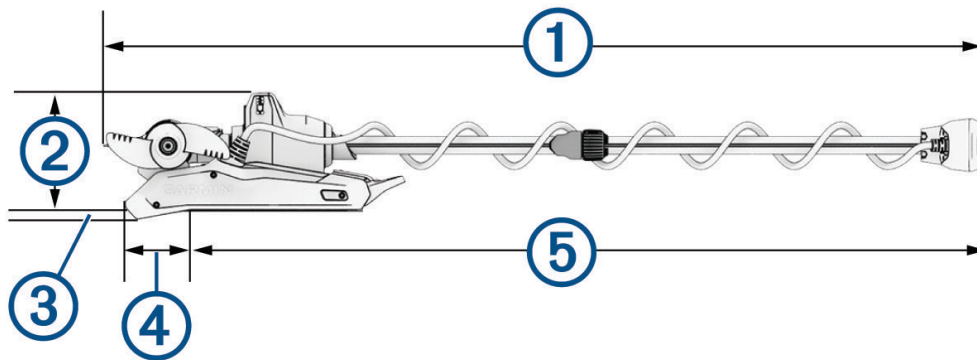
น้ำหนัก (มอเตอร์ ตัวยึด และ- สายเคเบิล)	รุ่นสีขาว 48 นิ้ว: 22.6 กก. (50 ปอนด์) รุ่นสีดำ 48 นิ้ว: 23.2 กก. (51 ปอนด์) รุ่นสีขาว 63 นิ้ว: 24 กก. (53 ปอนด์) รุ่นสีดำ 63 นิ้ว: 24.5 กก. (54 ปอนด์) รุ่นสีขาว 75 นิ้ว: 24.5 กก. (54 ปอนด์) รุ่นสีดำ 75 นิ้ว: 25.4 กก. (56 ปอนด์) รุ่นสีขาว 90 นิ้ว: 25 กก. (55 ปอนด์) รุ่นสีดำ 90 นิ้ว: 25 กก. (55 ปอนด์) รุ่นสีขาว 110 นิ้ว: 26.2 กก. (58 ปอนด์) รุ่นสีดำ 110 นิ้ว: 26.2 กก. (58 ปอนด์)
น้ำหนัก (ตัวปรับสมดุล)	0.66 กก. (1.45 ปอนด์)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -5° ถึง 40°C (ตั้งแต่ 23° ถึง 104°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
วัสดุ	ตัวยึดและตัวเรือนมอเตอร์: อะลูมิเนียม ฝาครอบเพลลา แผงจอแสดงผล และแผงด้านข้าง: พลาสติก เพลลามอเตอร์: ไฟเบอร์กลาส
ระดับการกันน้ำ	ฝาครอบเพลลา: IEC 60529 IPX5 ³ ตัวเรือนมอเตอร์บังคับเลี้ยว: IEC 60529 IPX7 ⁴ ตัวเรือนแผงจอแสดงผล: IEC 60529 IPX7 ⁴ ตัวเรือนมอเตอร์ขับเคลื่อน: IEC 60529 IPX8 ⁵
ระยะห่างปลอดภัยของเบีมทิศ	61 ซม. (2 ฟุต)
ความยาวสายไฟ	1.2 ม. (4 ฟุต)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 20 ถึง 45 Vdc
กระแสไฟเข้า	60 A ต่อเนื่อง
เบรกเกอร์ (ไม่มีให้)	42 VDC หรือสูงกว่า เหมาะสำหรับ 60 A ต่อเนื่อง หมายเหตุ: คุณสามารถป้องกันระบบได้โดยใช้เบรกเกอร์วงจรขนาดใหญ่ไม่เกิน 90 A หากคุณ- ทำงานภายใต้อุณหภูมิสูงหรือหากคุณใช้วงจรร่วมกับอุปกรณ์อื่นๆ คุณควรตรวจสอบว่าการเดินสาย- ไฟในเรือของคุณเป็นไปตามมาตรฐานการเดินสายไฟในทะเลโดยใช้เบรกเกอร์ขนาดใหญ่ก่อนที่จะ- เปลี่ยน
การใช้พลังงานหลักที่ 36 Vdc 60 A	ปิด: 72 mW กำลังไฟสูงสุด: 2160 วัตต์
ความถี่วิทยุ	2.4 GHz @ 17.4 dBm สูงสุด

³ ทนทานต่อการสัมผัสจากทุกทิศทาง (เช่น ฝน)

⁴ ทนต่อการอุปติเหตุการสัมผัสน้ำได้ถึง 1 เมตร นานสูงสุด 30 นาที

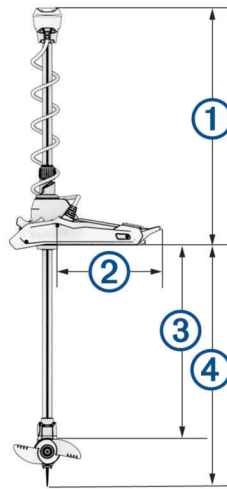
⁵ ทนทานต่อการแช่อย่างต่อเนื่องได้ลึกถึง 3 เมตร

ขนาดขนะเก็บ

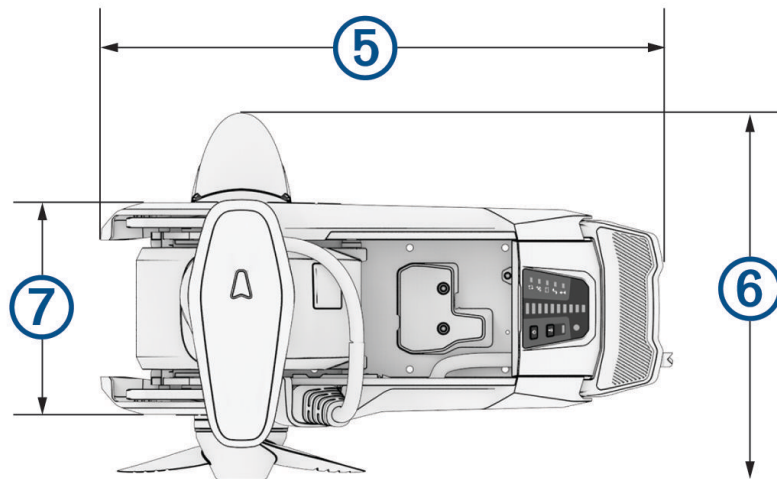


รายการ	รุ่น 48 นิ้ว	รุ่น 63 นิ้ว	รุ่น 75 นิ้ว	รุ่น 90 นิ้ว	รุ่น 110 นิ้ว
①	156 ซม. ($61\frac{7}{16}$ นิ้ว)	194.1 ซม. ($76\frac{7}{16}$ นิ้ว)	224.8 ซม. ($88\frac{1}{2}$ นิ้ว)	262.68 ซม. ($103\frac{3}{8}$ นิ้ว)	313.48 ซม. ($123\frac{3}{8}$ นิ้ว)
②	26.2 ซม. ($10\frac{5}{16}$ นิ้ว)	26.2 ซม. ($10\frac{5}{16}$ นิ้ว)	26.2 ซม. ($10\frac{5}{16}$ นิ้ว)	26.2 ซม. ($10\frac{5}{16}$ นิ้ว)	26.2 ซม. ($10\frac{5}{16}$ นิ้ว)
③	1.7 ซม. ($1\frac{11}{16}$ นิ้ว)	1.7 ซม. ($1\frac{11}{16}$ นิ้ว)	1.7 ซม. ($1\frac{11}{16}$ นิ้ว)	1.7 ซม. ($1\frac{11}{16}$ นิ้ว)	1.7 ซม. ($1\frac{11}{16}$ นิ้ว)
④	20.7 ซม. ($8\frac{1}{8}$ นิ้ว)	20.7 ซม. ($8\frac{1}{8}$ นิ้ว)	20.7 ซม. ($8\frac{1}{8}$ นิ้ว)	20.7 ซม. ($8\frac{1}{8}$ นิ้ว)	20.7 ซม. ($8\frac{1}{8}$ นิ้ว)
⑤	130.2 ซม. ($51\frac{5}{16}$ นิ้ว)	168.3 ซม. ($66\frac{1}{4}$ นิ้ว)	206.4 ซม. ($81\frac{1}{4}$ นิ้ว)	236.88 ซม. ($93\frac{1}{4}$ นิ้ว)	287.68 ซม. ($113\frac{1}{4}$ นิ้ว)

ขนาดขณะใช้งาน



รายการ	รุ่น 48 นิ้ว	รุ่น 63 นิ้ว	รุ่น 75 นิ้ว	รุ่น 90 นิ้ว	รุ่น 110 นิ้ว
①	48.6 ซม. (19 1/8 นิ้ว) ⁶	48.6 ซม. (19 1/8 นิ้ว) ⁶	48.6 ซม. (19 1/8 นิ้ว) ⁶	48.6 ซม. (19 1/8 นิ้ว) ⁶	48.6 ซม. (19 1/8 นิ้ว) ⁶
②	46 ซม. (18 1/8 นิ้ว)	46 ซม. (18 1/8 นิ้ว)	46 ซม. (18 1/8 นิ้ว)	46 ซม. (18 1/8 นิ้ว)	46 ซม. (18 1/8 นิ้ว)
③	87.95 ซม. (34 5/8 นิ้ว)	126 ซม. (49 5/8 นิ้ว)	156.5 ซม. (61 5/8 นิ้ว)	194.6 ซม. (76 5/8 นิ้ว)	245.4 ซม. (96 5/8 นิ้ว)
④	107.32 ซม. (42 1/4 นิ้ว) ⁶	145 ซม. (57 1/4 นิ้ว) ⁶	175.9 ซม. (69 1/8 นิ้ว) ⁶	213.7 ซม. (84 1/8 นิ้ว) ⁶	264.5 ซม. (104 1/8 นิ้ว) ⁶



⁶ เมื่อใช้งานที่ความลึกสูงสุด

รายการ	ทุกรุ๊ป
⑤	61.2 ซม. (24 ¹ / ₈ นิ้ว)
⑥	รวมหัวโซนาร์: 42.7 ซม. (16 ¹³ / ₁₆ นิ้ว) ไม่รวมหัวโซนาร์: 41.2 ซม. (16 ¹ / ₄ นิ้ว)
⑦	24.6 ซม. (9 ¹¹ / ₁₆ นิ้ว)

ข้อมูลแรงขับของมอเตอร์และกระแสไฟปัจจุบัน

คุณสามารถดูตารางเหล่านี้เพื่อทำความเข้าใจความสัมพันธ์ระหว่างระดับปีกผีเสื้อ กำลังเอาท์พุต และการใช้กระแสไฟของมอเตอร์ ค่าเหล่านี้รวบรวมตามการตั้งค่าการทดสอบมาตรฐาน ISO13342 โดยใช้ใบพัดประสิทธิภาพสูง Garmin ในน้ำที่ค่อนข้างสงบ โดยวางมอเตอร์ไว้ลึกพอที่จะไม่ระบายน้ำ และมีความคลาดเคลื่อนอยู่ที่ ± 22 N (5 lbf) และระดับแรงดันไฟฟ้า ± 5 A ได้รับการวัดที่ขั้วสายไฟของทรอลิ่งมอเตอร์

การตั้งค่าความเร็วใบพัด	แหล่งจ่ายไฟ 25.6 Vdc			แหล่งจ่ายไฟ 38.4 Vdc		
	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (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

การตั้งค่าความเร็วใบพัด	แหล่งจ่ายไฟ 25.6 Vdc			แหล่งจ่ายไฟ 38.4 Vdc		
	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (A)	แรงขับ (ปอนด์)	แรงขับ (N)	กระแส (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

หมายเหตุ: ค่าความเร็วใบพัดติดลบหมายถึงใบพัดหมุนถอยหลัง (*แรงขับถอยหลัง*, หน้า 14)

ข้อมูลจำเพาะของ

ขนาด (W×H×D)	152 x 52 x 32 มม. (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ นิ้ว)
น้ำหนัก	109 ก. (3.8 ออนซ์) ไม่รวมแบตเตอรี่
วัสดุ	ไนลอนเสริมแก้ว
ประเภทหน้าจอ	Memory-In-Pixel (MIP) แบบ Transflective ที่มองเห็นได้ในแสงอาทิตย์
ความละเอียดหน้าจอ	R240 x 240 พิกเซล
ขนาดจอแสดงผล (เส้นผ่านศูนย์กลาง)	30.2 มม. (1 ³ / ₁₆ นิ้ว)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (5° ถึง 131°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
ประเภทแบตเตอรี่	AA 2 ก้อน (ไม่มีมาให้)
ระยะเวลาการใช้งานแบตเตอรี่	240 ชม. ใช้งานทั่วไป
ความถี่วิทยุ	2.4 GHz @ 10 dBm ปกติ
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁷
ระยะห่างปลอดภัยของเบ้มทิส	15 ซม. (6 นิ้ว)

⁷ หนต่อการอุปติเหตุการลิมฝีน้ำได้ถึง 1 เมตร นานสูงสุด 30 นาที

แป้นเหยียบ

ขนาด (ยาว*กว้าง*สูง)	303 × 221 × 110 มม. (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ นิ้ว)
น้ำหนัก	1.8 กก. (4 ปอนด์)
อุณหภูมิทำงาน	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (5° ถึง 131°F)
อุณหภูมิที่จัดเก็บ	ตั้งแต่ -40° ถึง 85°C (-40° ถึง 185°F)
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7
วัสดุ	พลาสติก
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 45 Vdc
แรงดันไฟฟ้าอินพุตที่ระบบเลือกใช้	12/24/36 Vdc
กระแสไฟอินพุตทั่วไป	< 1 mA @ 12 Vdc
กระแสไฟอินพุตสูงสุด	10 mA @ 12 Vdc
ฟิวส์ (ในสายไฟ)	แบบ Mini-blade 2 A
ความยาวสายไฟ	2 ม. (6.6 ฟุต)
ประเภทแบตเตอรี่	แบตเตอรี่ AA สองก้อน (อัลคาไลน์, NiMH หรือลิเธียม ไม่มีให้มา)
ระยะเวลาการใช้งานแบตเตอรี่	อย่างน้อย 1 ปี
ความถี่วิทยุ	2.4 GHz @ 0.72 dBm ปกติ
ระยะห่างปลอดภัยของเบ้มทิส	60 ซม. (2 ฟุต)

อินเทอร์เน็ตและบริการเครือข่าย

อุปกรณ์เมื่อเชื่อมต่อโดยใช้ Wi-Fi อาจใช้อินเทอร์เน็ตและบริการเครือข่ายเหล่านี้ อินเทอร์เน็ตและบริการเหล่านี้ได้รับการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น ไม่สามารถปิดใช้งานได้ และจำเป็นสำหรับการทำงานของอุปกรณ์อย่างเหมาะสม

- บริการที่เป็นกรรมสิทธิ์ Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

หมายเหตุ: เมื่อคุณเชื่อมต่ออุปกรณ์เข้ากับเครือข่าย ข้อมูลส่วนตัวจะถูกซิงโครไนซ์กับอุปกรณ์ที่เพิ่มเข้ามาใหม่

