

GARMIN®

# FORCE® KRAKEN 船外機

---

使用者手冊

© 2023 版權所有，Garmin Ltd. 或其子公司

版權所有。根據著作權法規定，未經 Garmin 書面同意，不得複製此手冊之全部或局部內容。Garmin 保留變更或改良其產品、以及變更此手冊內容之權利，而無義務知會任何人士或組織關於此類變更或改良。請至 [www.garmin.com](http://www.garmin.com) 取得關於使用本產品的最新更新及補充資訊。

Garmin®、Garmin 標誌、ActiveCaptain® 及 Force® 為 Garmin Ltd. 或其子公司的商標，於美國及其他國家/地區註冊。未獲得 Garmin 明確同意，不得使用這些商標。

Wi-Fi® 是 Wi-Fi Alliance Corporation 的註冊商標。

MN: A04109 / B04109 / C04109

拖釣推進器

# 目錄

<b>開始使用</b> .....	<b>1</b>	編輯航線名稱.....	17
調整船外機深度.....	1	刪除航線.....	18
從收起位置展開船外機.....	2	航跡.....	18
從展開位置收起船外機.....	2	儲存已啟用的航跡.....	18
船外機顯示面板.....	3	清除已啟用的航跡.....	18
狀態指示器.....	4	導航至已啟用航跡的起點.....	18
校正船外機.....	5	導航已儲存的航跡.....	18
設定船首偏移.....	5	檢視已儲存航跡的詳細資料.....	18
連線至航儀.....	5	編輯已儲存的航跡名稱.....	19
		刪除已儲存的航跡.....	19
<b>遙控器</b> .....	<b>6</b>	導航.....	19
安裝電池.....	6	暫停與繼續導航.....	19
接上繩索.....	6	停止導航.....	19
遙控器按鍵.....	7	<b>設定</b> .....	<b>20</b>
遙控器畫面.....	9	船外機設定.....	20
瀏覽選單.....	9	無線網路設定.....	20
校正遙控器.....	10	遙控器設定.....	20
配對遙控器.....	10	背光設定.....	21
配對其他遙控器.....	10	<b>保養需求與時程</b> .....	<b>21</b>
<b>腳踏板</b> .....	<b>11</b>	<b>船外機資訊</b> .....	<b>21</b>
安裝電池.....	12	開始使用 ActiveCaptain App.....	21
配對腳踏板.....	12	使用 ActiveCaptain app 更新軟體....	22
狀態指示器.....	12	收起尺寸.....	23
停用腳踏板上的航向鎖定功能.....	13	展開的尺寸.....	23
		註冊您的裝置.....	24
<b>操作</b> .....	<b>13</b>	聯絡 Garmin 支援.....	24
啟動和關閉螺旋槳.....	13	<b>規格</b> .....	<b>25</b>
調整船外機速度.....	13	船外機.....	25
維持速度.....	14	船外機推進和電流消耗資訊.....	26
操舵.....	14	遙控器.....	27
手動操控船外機.....	14	腳踏板.....	27
保持航行方向.....	14		
固定位置.....	15		
手勢控制.....	15		
航點.....	16		
建立航點.....	16		
導航至航點.....	16		
檢視航點詳細資料.....	16		
編輯航點名稱.....	17		
刪除航點.....	17		
航線.....	17		
進行航線導航.....	17		
檢視航線詳細資料.....	17		



# 開始使用

## ⚠ 警告

請見產品包裝內附的 GARMIN 安全及產品資訊須知，以瞭解產品注意事項及其他重要資訊。

螺旋槳離開水時，請勿運作船外機。接觸旋轉中的螺旋槳可能會導致重傷。

若您或水中其他人員可能會接觸到旋轉中的螺旋槳，請勿使用船外機。

您必須負責安全且謹慎地操作您的船隻。船外機的自動引航功能是能增強操作船隻能力的工具，但不減輕您安全操作船隻的責任。請避開導航危險，而且船外機的控制絕不可無人看管。

在平靜且沒有危險的開放水域中學習操作自動引航功能。

在水域中靠近危險處 (例如樹木、暗礁、船塢、樁和其他船隻) 操作船外機時，請小心謹慎。

處理或使用螺旋槳、螺旋槳驅動馬達、電力連接或電子裝置外殼之前，請務必先中斷馬達與電池間的連接，以避免造成嚴重傷害或財產損失。

## ⚠ 小心

使用船外機時，請務必隨身攜帶遙控器。如果需要隨時變更或停止船外機操作，您可以按下遙控器上的 、踩下腳踏板，或按下固定座上的  以停止螺旋槳。

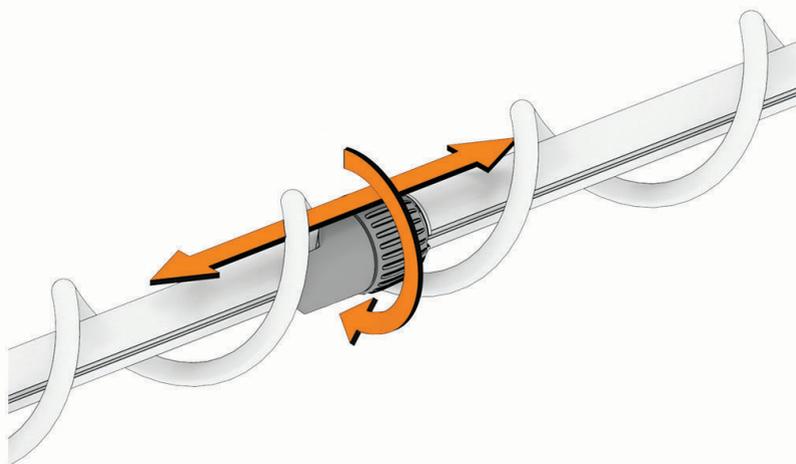
使用自動引航功能時，請為突如其來的停止、加速和轉彎做好準備。

在收起或部署船外機時，請留意陷入移動零件或遭移動零件夾到的風險，否則可能導致傷害。

在收起或部署船外機時，請留意船外機周圍的光滑表面。在收起或部署船外機時滑倒可能會導致傷害。

## 調整船外機深度

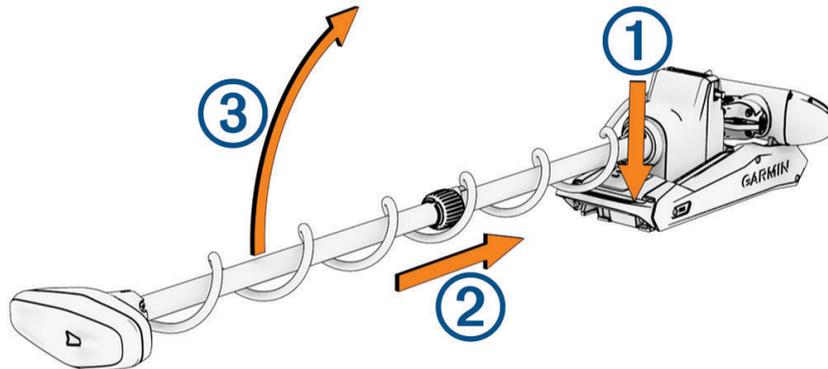
- 1 收起船外機。
- 2 鬆開船外機曲軸上的環。



- 3 滑動環來提高或降低船外機的深度。
- 4 鎖緊環。
- 5 展開船外機以檢查深度。
- 6 如有必要，請重複此程序，以設定正確深度。

## 從收起位置展開船外機

- 1 將深度調整環滑離馬達外殼。
- 2 踩住踏板以鬆開門鎖 ①。



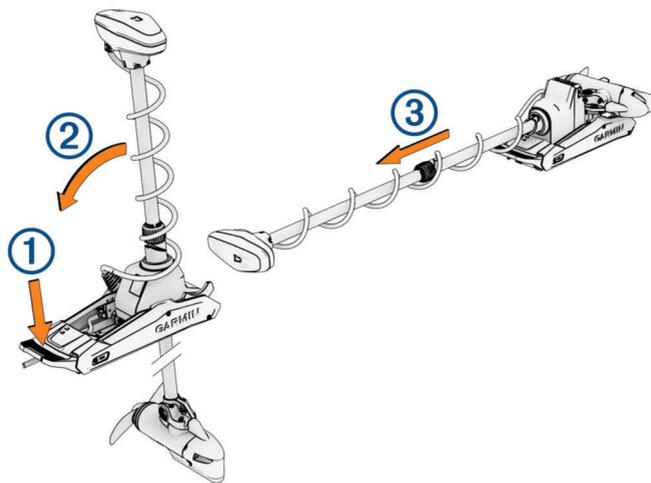
- 3 將船外機滑出 ②，放開踏板，並將船外機緩慢升起 ③ 至展開位置。
- 4 如有必要，推離曲軸，以便將船外機鎖定在展開位置。

### 注意

接著會鍵入深度調整機制，與操舵馬達對齊，且在您展開船外機時應自動對齊。為避免發生非預期的轉向性能，使用船外機前，請先檢查是否有障礙物會妨礙零件正確地對準。

## 從展開位置收起船外機

- 1 踩住踏板以鬆開門鎖 ①。



**備忘錄：** 船外機應會自動轉向 90° 以收起。您可在設定選單中設定螺旋槳收起側。

- 2 將曲軸向後傾斜 ②，然後在將曲軸傾斜至水平位置時緩慢升起船外機。
- 3 將船外機滑入門扣，直到鎖定在收起位置 ③。

### 警告

沿著軸長向前推，然後沿著軸長向後拉，以確保馬達穩固鎖定到位。如果馬達未穩固鎖定在收起位置，馬達可能會在波濤洶湧的水域行駛或拖行時意外展開，這可能會造成財產損失或嚴重的人身傷害。

深度調整環必須盡可能移動到靠近馬達底部的位置。否則可能會導致船外機意外展開，進而造成潛在的財產損失或嚴重的人身傷害。

- 4 如有架設穩定器，請將船外機曲軸夾在穩定器中。

## 船外機顯示面板

船外機固定座上的顯示面板讓您一眼就能看到重要資訊。

**備忘錄：** 顯示面板上的背光會對環境光源做出反應，並在夜間自動調暗。



 速度	顯示馬達速度等級 (調整船外機速度, 第 13 頁)。
 船外機電池狀態	綠色：船外機電池電壓良好。 黃色：船外機電池電壓偏低。 紅色：船外機電池電壓非常低。 閃爍紅燈：船外機電池電壓嚴重不足。 <b>備忘錄：</b> 這些燈號僅適用於船外機連接到鉛酸電池時。鋰電池的電壓可能不準確。
 GPS 訊號狀態	綠色：船外機的 GPS 訊號良好。 黃色：船外機的 GPS 訊號不佳。 紅色：船外機沒有 GPS 訊號。
 船外機狀態	綠色：船外機正常運作。 紅色 (恆亮)：正在啟動船外機軟體。 紅色 (閃爍)：系統發生錯誤。 藍色：船外機處於配對模式。 黃色：船外機處於復原模式 (針對軟體更新和復原程序)。
 電源	按住可關閉船外機。 <b>備忘錄：</b> 根據預設，船外機接電後會自動開啟。不需要按下這個按鍵即可開啟。這可以在設定中變更 (船外機設定, 第 20 頁)。 船外機處於收起位置兩小時後，就會自動關閉。 螺旋槳轉動時，按下可停止螺旋槳。 按三下則可進入配對模式。
 螺旋槳狀態	螺旋槳啟動時亮起 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
 航向鎖定狀態	航向鎖定啟用時亮起 (保持航行方向, 第 14 頁)。
 錨鎖定狀態	錨鎖定啟用時亮起 (固定位置, 第 15 頁)。 按下可開啟錨鎖定。 長按可關閉錨鎖定。

## 狀態指示器

 LED 會指出船外機狀態。

綠色	運作正常
紅色	持續亮起：系統開機中 閃爍：系統錯誤
藍色	配對模式
黃色	復原模式 (適用於軟體更新和復原程序)

## 校正船外機

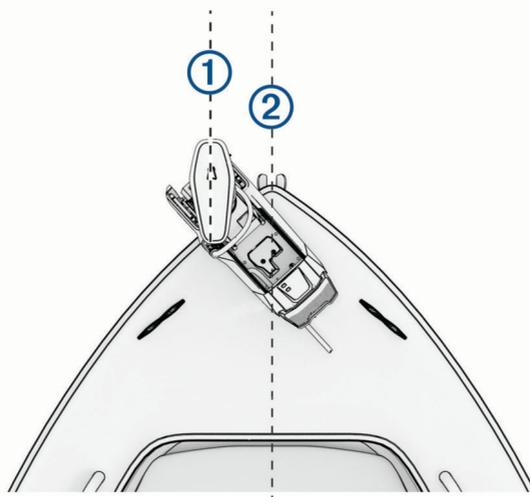
您必須先校正船外機中的羅盤，才能使用自動引航功能。為獲得最佳成果，您應在微風或無風的日子裡，於平靜水域中校正船外機。如果自動舵功能未如預期執行，您可以重複校正程序。

- 1 將船隻駕駛到平靜的開放水域，然後停船不動。  
船隻必須靜止，才能開始進行校正程序。
- 2 確認船外機已展開 (從收起位置展開船外機, 第 2 頁)。
- 3 選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Calibrate > Compass。  
當船外機準備校正程序時，畫面上會出現訊息，您應等待指示再開始。
- 4 使用腳踏板、遙控器或舷外引擎來操舵，並遵循螢幕上的指示來校正羅盤。

## 設定船首偏移

視安裝角度如何，船外機可能沒有與船隻的中線對齊。若要獲得最佳效果，應設定船首偏移。

- 1 使用遙控器調整船外機的角度 ①，使其與船隻的中線 ② 對齊，直指前方。



- 2 選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Calibrate > Bow Offset。
- 3 按下 ◀ 或 ▶ 以調整船首偏移。
- 4 按下 ▼ 以設定船首偏移。
- 5 如有必要，請重複此程序。

## 連線至航儀

您的相容 Garmin® 航儀必須先安裝最新的軟體版本，才能與船外機連線。

您可以用無線連線方式將船外機連線到船上相容的 Garmin 航儀。連線到相容的航儀後，除了遙控器和腳踏板外，您還可以從航儀控制船外機。

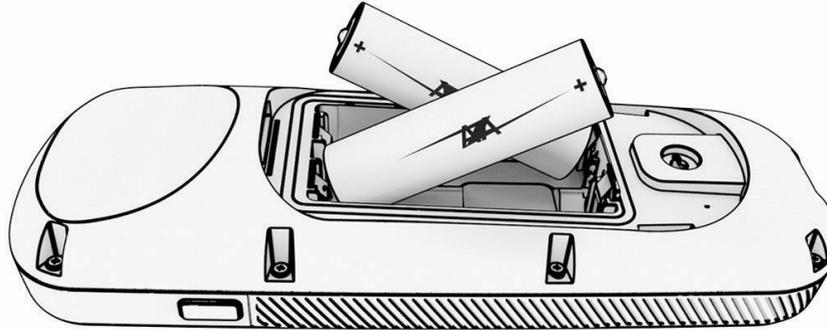
- 1 開啟航儀和船外機。
- 2 請確定航儀正在代管無線網路。  
**備忘錄：** 如果您已安裝多個航儀，則只有一個是無線網路主機。如需更多資訊，請查閱航儀的使用者手冊。
- 3 在航儀上選擇設定 > 通信 > 无线设备 > Garmin 電動船外機 > 開始。
- 4 在船外機的顯示面板上按下  三次，進入配對模式。  
搜尋連至航儀的連線時，船外機顯示面板上的  會亮起藍燈，成功連線時，燈號會變成綠色。  
連線成功時，航儀上會出現確認訊息。
- 5 航儀與船外機成功連線後，請啟用航儀上的船外機列，以控制船外機。  
請參閱最新版的航儀使用者手冊，以取得完整操作指示。

# 遙控器

## 安裝電池

遙控器操作需使用兩顆 AA 電池 (未隨附)。請使用鋰電池以獲得最佳效果。

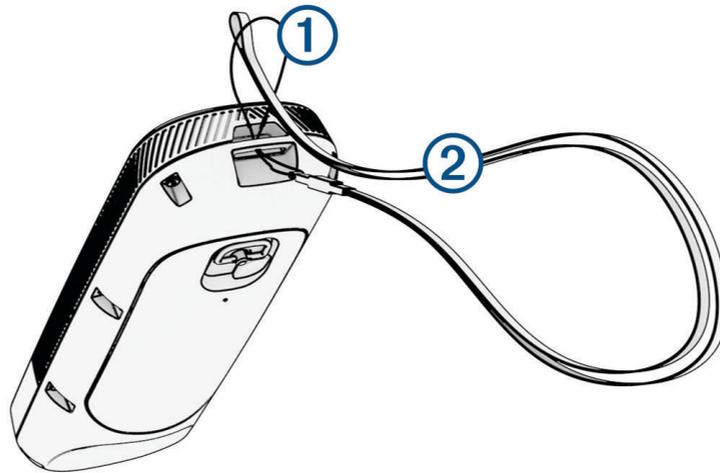
- 1 逆時針轉動 D 形環，並向上拉以取下蓋子。
- 2 裝入兩顆 AA 電池，請注意極性。



- 3 裝回電池蓋，順時針轉動 D 形環。

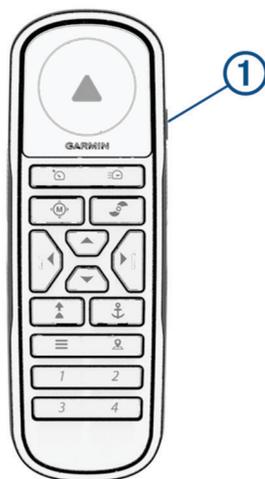
## 接上繩索

- 1 從遙控器背面開始，將繩圈 ① 穿過插槽。



- 2 將掛繩的另一端穿過 ② 掛繩，然後拉緊。
- 3 如有必要，在使用時請將掛繩掛在您的頸部或繫在手腕上。

# 遙控器按鍵



按鈕	說明
	按住可開啟或關閉遙控器。
	按下以開啟，並以目前的對地速度 (SOC) 設定巡航控制 (維持速度, 第 14 頁)。 按下以停用巡航控制，並返回手動速度控制。
	如果螺旋槳啟動，按下以設定至全速 (切換全速, 第 13 頁)。 如果螺旋槳關閉，請按兩下以啟動螺旋槳，並將其設定至全速。 再按一次可返回上一個速度和螺旋槳狀態。
	按下以進行手動控制 (手動操控船外機, 第 14 頁)。 按住以使用手勢操控 (使用手勢控制來轉向, 第 16 頁)。
	按下以啟動和關閉螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
	按下可瀏覽選單 (瀏覽選單, 第 9 頁)。 在選單中，按下  來選擇選單項目，然後按下  返回而不儲存。 處於錨鎖定狀態時，按下可將錨鎖定位置以 1.5 公尺 (5 英尺) 增量的方式，切換向前、向後、向左或向右。 在航向鎖定或手動控制時，按下  和  可階段式轉彎 1 度，或按住後以五度增量轉向。 按下  和  以增量加快速度，或按住以持續變更速度。
	按下以開啟航向鎖定 (設定並維持目前的航行方向) (保持航行方向, 第 14 頁)。 按下可關閉航向鎖定、停止螺旋槳，並恢復手動控制。 按住可透過指向遙控器來設定航向鎖定 (使用手勢控制調整航向鎖定, 第 16 頁)。
	按下可開啟錨鎖定。錨鎖定會使用船外機來固定您的位置 (固定位置, 第 15 頁)。 使用錨鎖定期間，按下可關閉錨鎖定，並返回先前的轉向模式。 按住可透過指向遙控器來切換錨鎖定位置 (使用手勢控制調整您的固定位置, 第 16 頁)。
	按下可開啟選單。 按下可退出選單。
	按下以標示航點。
1 到 4	按下可開啟指派給按鍵的 Garmin 航儀的捷徑。 <sup>1</sup>

<sup>1</sup> 需要連線到相容的 Garmin 航儀。請參閱航儀使用者手冊以取得相關指示。

## 遙控器畫面



	顯示船外機的運作狀態。 例如，為手動控制時會顯示 Manual，開啟航向鎖定時則會顯示 Heading Hold，以及以度為單位的航向鎖定設定點。
	顯示船外機電池狀態。 綠色：船外機電池電壓良好。 黃色：船外機電池電壓偏低。 紅色：船外機電池電壓極低。 <b>秘訣：</b> 您可以變更船外機電池狀態的外觀，使其顯示數值而非圖示 ( <a href="#">船外機設定, 第 20 頁</a> )。 您可以按下  來檢視遙控器電池電量。
	顯示其他螺旋槳的狀態。 出現螺旋槳圖示時，表示螺旋槳啟動。未出現示螺旋槳圖示時，表示螺旋槳關閉。
	顯示船外機的 GPS 訊號強度。
PROP	顯示螺旋槳的速度等級 ( <a href="#">調整船外機速度, 第 13 頁</a> )。 <b>備忘錄：</b> 使用巡航控制功能時，會以  取代這個欄位。
SOG	以指定單位顯示測得的對地速度 (SOG)。

## 瀏覽選單

您可以使用選單和方向鍵瀏覽遙控器上的選單。

- 要開啟選單，請按下 。
- 要在不同的選單項目之間移動，請按下 與 。
- 要選擇一個選單項目，請按下 。
- 要返回上一個選單項目，請按下 。
- 要退出選單，請按下 ，或重複按下 直到看見主畫面。

## 校正遙控器

### 注意

在室外校正電子羅盤。為提升方向精確度，請勿站在會影響磁場的物體附近，例如車輛、建築物及高架電線。

您必須先校正遙控器中的羅盤，才能使用手勢控制馬達。若手勢控制在校正後無法正常運作，您可以視需要重複此程序。

- 1 選取  > Settings > Remote Control > Calibrate。
- 2 選取 Start，然後依照畫面上的指示操作。

## 配對遙控器

遙控器出廠時已與船外機配對，但如果連線中斷，您可能需要重新配對。

- 1 開啟船外機。
- 2 在船外機的顯示面板上按下  三次，進入配對模式。  
船外機顯示面板上的  搜尋連線時，會亮起藍燈。
- 3 將遙控器置於距離船外機顯示面板 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 開啟遙控器。
- 5 在遙控器上選取  > Settings > Remote Control > Pairing > Start。  
連線成功時，船外機顯示面板上的  會亮起綠燈。

## 配對其他遙控器

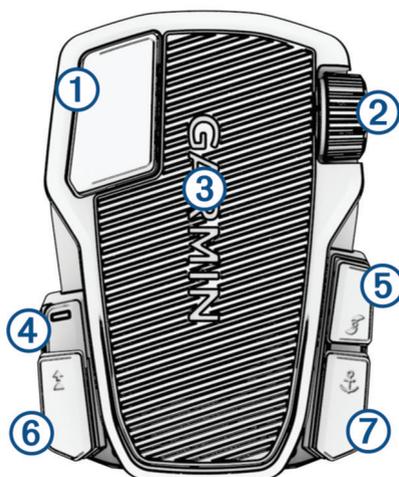
**備忘錄：**一個船外機最多可搭配兩個遙控器使用。這不包括腳踏板、航儀和穿戴式裝置。

- 1 開啟船外機。
- 2 選擇已配對遙控器上的  > Settings > Remote Control > Add Additional Remote。  
船外機顯示面板準備好進行配對時，會亮起藍燈。
- 3 將另一台遙控器置於距離船外機顯示面板 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 開啟該遙控器。
- 5 選擇這台遙控器的  > Settings > Remote Control > Pairing > Start。  
連線成功時，船外機顯示面板上的  會亮起綠燈。原來的遙控器上會顯示 Device Found，而這台遙控器上則會顯示 Connected。

# 腳踏板

**備忘錄：** 腳踏板為選購配件，需要另外購買。

您可以使用腳踏板操作船外機。

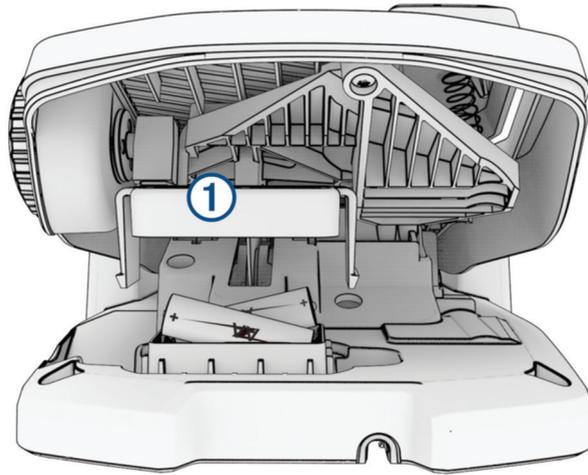


<b>①</b>	暫時控制螺旋槳	在設定速度時按住可啟動螺旋槳。 鬆開則可關閉螺旋槳。
<b>②</b>	速度轉輪	將轉輪朝您的反方向旋轉，可增加螺旋槳速度或巡航控制速度。 朝您的方向旋轉轉輪，可降低螺旋槳速度或巡航控制速度。 <b>備忘錄：</b> 開啟錨鎖定時，會停用速度轉輪。
<b>③</b>	轉向踏板	用腳趾踩下踏板，可順時針方向轉動船外機。 用腳跟踩下踏板，可逆時針方向轉動船外機。 <b>備忘錄：</b> 開啟錨鎖定或航向鎖定，或您正在沿著航線前進時，請傾斜踏板或按下按鍵，以恢復先前螺旋槳速度的手動控制。
<b>④</b>	狀態 LED	顯示腳踏板狀態 (狀態指示器, 第 12 頁)。
<b>⑤</b>	連續控制螺旋槳	按下以啟動和關閉螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
<b>⑥</b>	航向鎖定	按下以設定並維持目前的航行方向 (保持航行方向, 第 14 頁)。 按下可關閉航向鎖定、停止螺旋槳，並恢復手動控制。 <b>秘訣：</b> 只要快速連續按下航向鎖定按鍵 6 次，就能停用此功能。
<b>⑦</b>	錨鎖定	按下可開啟錨鎖定。錨鎖定會使用船外機來固定您的位置 (固定位置, 第 15 頁)。 按下可關閉錨鎖定，並返回先前的轉向模式。

## 安裝電池

腳踏板可使用兩顆 AA 鹼性電池、NiMH 或鋰電池 (未隨附) 運作。請使用鋰電池以獲得最佳結果。

- 1 盡量抬高腳踏板前端。
- 2 捏住電池蓋 ① 兩側，然後向上拉起以將其取下。



- 3 插入兩顆 AA 電池，請注意極性。
- 4 將電池蓋放在電池上，然後向下推，直到兩側卡入定位。

## 配對腳踏板

- 1 開啟船外機。
- 2 在船外機的顯示面板上按下  三次，以進入配對模式。  
船外機顯示面板上的  搜尋連線時，會亮起藍燈。
- 3 將腳踏板置於距離船外機顯示面板 1 公尺 (3 英尺) 的範圍內。
- 4 使用電源線將腳踏板連接至電源，或插入電池將其開啟。
- 5 踩下腳踏板後 30 秒內，按住 ，直到腳踏板上的狀態 LED 亮起藍燈。
- 6 鬆開 。  
腳踏板上的狀態 LED 會在搜尋連線時亮藍燈，並在與船外機成功配對時熄滅。  
連線成功時，船外機顯示面板上的  會變成綠燈。

## 狀態指示器

腳踏板上的 LED 會指示腳踏板狀態。

亮起綠燈	腳踏板電源開啟。
亮起並閃爍藍燈	腳踏板正在配對。連線到船外機時，或是在未連線的情況下配對程序逾時，則 LED 會關閉。
按下按鍵時閃爍綠燈	腳踏板已連線到船外機，並針對按下的按鍵傳送命令。
按下按鍵時閃爍紅燈	腳踏板未連線至船外機。
關閉	腳踏板連線到船外機但未傳送命令時，LED 會關閉。這能延長電池壽命。

## 停用腳踏板上的航向鎖定功能

您可以停用腳踏板的航向鎖定功能，以避免意外啟動此功能。

1 請確定腳踏板有通電。

2 在腳踏板上，快速按下  6 次。

狀態 LED 會變成紅色 1 秒鐘，表示腳踏板上的航向鎖定功能已停用。

**秘訣：**要再次啟用航向鎖定功能，請快速按下  6 次。狀態 LED 會亮綠燈 1 秒鐘，表示腳踏板上的航向鎖定功能已啟用。

## 操作

您可以使用遙控器、腳踏板、相容的 Garmin 航儀、相容的 Garmin 穿戴式裝置 (如 Garmin quatix®)7，或這些裝置的組合，來操作船外機。

**備忘錄：**腳踏板為選購配件，需要另外購買。

一般而言，針對遙控器提供的大部分指示也可套用到連線的航儀。如需特定航儀的指示，請參閱航儀的最新版使用者手冊。

**備忘錄：**有些在使用遙控器和航儀時可使用的功能，不能在使用腳踏板時使用。

## 啟動和關閉螺旋槳

### 警告

若您或水中其他人員可能會接觸到旋轉中的螺旋槳，請勿使用船外機。

螺旋槳離開水時，請勿運作船外機。接觸旋轉中的螺旋槳可能會導致重傷。

1 必要時，展開船外機 (從收起位置展開船外機, 第 2 頁)。

**備忘錄：**船外機位於收納位置時，無法啟動螺旋槳。

2 按下遙控器或腳踏板上的 ，可啟動螺旋槳。

3 按下 ，可關閉螺旋槳。

## 調整船外機速度

您可以使用遙控器或腳踏板調整船外機的速度。

1 必要時，按下遙控器上的 ，或踩下腳踏板來操舵，可進入手動模式。

2 選擇一個選項：

• 分別按下遙控器上的  和 ，可分別增加與降低船外機速度。

• 在腳踏板上，將速度轉輪分別朝自己的反方向及朝自己的方向旋轉，可分別增加與降低船外機的速度。

遙控器上的 PROP 欄位和顯示面板上的長條圖會顯示螺旋槳速度 (船外機顯示面板, 第 3 頁)。

3 如有必要，請啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。

如果關閉螺旋槳，或啟動船外機的另一項功能 (例如巡航控制或錨鎖定)，則會保留選取的螺旋槳速度。

## 切換全速

1 按兩下遙控器上的 。

此時船外機螺旋槳轉速會快速提升到全速。

2 再次按下  可回到上一個螺旋槳轉速。

**秘訣：**在全速時，您可以按下遙控器上的 ，以緩慢降低螺旋槳速度。

## 維持速度

您必須先校正船外機 (校正船外機, 第 5 頁), 才能使用巡航控制功能。

巡航控制功能是一種自動舵功能, 可設定並維持特定對地速度, 並可自動針對海流和風向調整變更。

**備忘錄:** 您只能從遙控器啟用巡航控制功能, 但可以從遙控器和腳踏板控制速度和方向。

- 1 按下遙控器上的 。

此時會以目前速度啟用巡航控制。

- 2 使用遙控器或腳踏板, 視需要調整速度。
- 3 使用遙控器或腳踏板, 視需要調整航行方向。

**秘訣:** 您可以使用巡航控制來設定使用航向鎖定功能時的速度 (保持航行方向, 第 14 頁), 或按照航線前進 (進行航線導航, 第 17 頁)。

要停用巡航控制並關閉螺旋槳, 您必須按下 。

## 操舵

### 手動操控船外機

手動模式是船外機預設的操作模式。在手動模式中, 您可以視需要調整船外機的方向和速度。

**備忘錄:** 開啟船外機時, 預設為手動模式。

- 1 必要時, 請選擇遙控器上的 。

- 2 選擇一個動作:

- 按下遙控器上的  和  來操控。

**備忘錄:** 您也可以使用遙控器, 透過手勢控制來手動操控船隻 (使用手勢控制來轉向, 第 16 頁)。

- 使用腳踏板, 用腳趾和腳跟推動踏板來操控。

### 保持航行方向

您必須先校正船外機 (校正船外機, 第 5 頁), 才能使用航向鎖定功能。

航向鎖定功能是一種自動舵功能, 會設定並保持船隻目前的航行方向。您可以在考量漂移狀況時, 設定航向鎖定功能的行為 (變更航向鎖定行為, 第 15 頁)。

- 1 將船隻轉向您想要的方向。
- 2 選擇遙控器或腳踏板上的 。

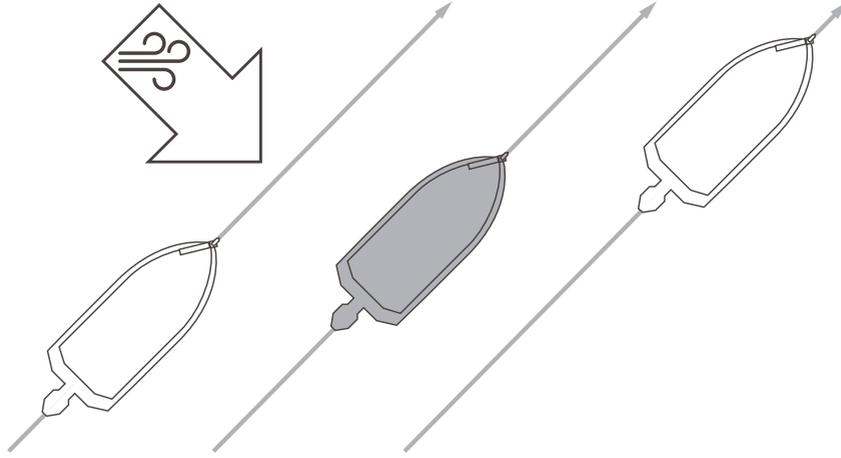
**備忘錄:** 您可以按下  和 , 或使用手勢控制, 來調整航向鎖定的方向 (使用手勢控制調整航向鎖定, 第 16 頁)。

要停用航向鎖定功能並返回手動模式, 您必須選擇 、, 或踩下腳踏板。

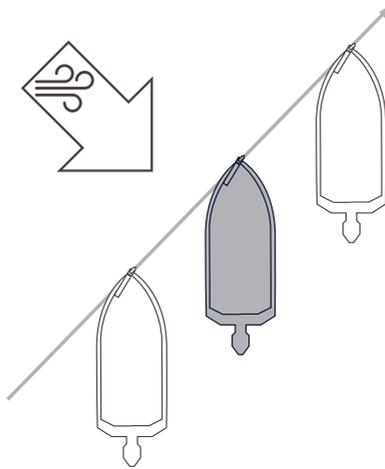
## 變更航向鎖定行為

船隻受到風力或海流的影響時，您可以變更航向鎖定功能維持船隻航行方向的方式。

- 1 選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Heading Hold。
- 2 選擇一個選項：
  - 無論潮流為何，都要讓船隻維持指向同一個方向，請選擇 **Vessel Align**。



- 在考量潮流時，仍要讓船隻維持指向同一個方向，請選擇 **Go To**。



## 固定位置

您必須先校正船外機 ([校正船外機, 第 5 頁](#))，才能使用錨鎖定功能。

錨鎖定功能是一種自動舵功能，會透過 GPS 以使用船外機來設定並維持您的位置，相當類似您展開實體錨點。

- 1 如有必要，請將船隻行駛至您要設定錨鎖定的位置。
- 2 選擇遙控器或腳踏板上 。

**備忘錄：**您可以按下遙控器上的方向鍵，或使用手勢控制，來調整錨鎖定位置 1.5 公尺 (5 英尺) ([使用手勢控制調整您的固定位置, 第 16 頁](#))。

要停用錨鎖定，您可以再按一次 ，或以腳踏板操舵。

## 手勢控制

您可以指向或移動遙控器，以與船外機互動。您必須先校正船外機中的羅盤 ([校正船外機, 第 5 頁](#)) 以及遙控器中的羅盤 ([校正遙控器, 第 10 頁](#))，才能使用手勢控制。

## 使用手勢控制來轉向

您可以指向遙控器，來轉向船外機。

- 1 如有必要，請啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
- 2 按住 。
- 3 按住  時，將遙控器指向左或向右以轉動左舷或右舷。
- 4 放開  可停止轉向。

## 使用手勢控制調整航向鎖定

您可以移動遙控器來調整航向鎖定 (保持航行方向, 第 14 頁)。

- 1 如有必要，請啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。
- 2 按住 。
- 3 將遙控器指向您要調整航行方向的位置。
- 4 放開  以設定航行方向。

## 使用手勢控制調整您的固定位置

使用錨鎖定功能時，您可以移動遙控器來調整您的位置 (固定位置, 第 15 頁)。

- 1 按住 。
- 2 將遙控器指向您要移動的位置。  
將您的位置向您所指向的方向切換 1.5 公尺 (5 英尺)。
- 3 鬆開 。
- 4 重複此程序，直到您到達想要的位置。

## 航點

您可使用航點來標示位置，方便稍後返回。

當您將船外機連線到航儀時，儲存在航儀上的航點會與儲存在船外機上的航點同步。在航儀上新增、刪除或編輯航點，都會自動變更儲存在船外機上的航點。在船外機上新增或編輯航點，也會變更儲存在航儀上的航點。

**備忘錄：**刪除航點、還原預設設定或清除遙控器中的使用者資料，則不會影響航儀上的航點。

您最多可以儲存 5000 個航點。

## 建立航點

您可以將目前位置儲存為航點。

- 1 必要時，請航行至您要儲存為航點的位置。
- 2 按下遙控器上的 。

## 導航至航點

- 1 選擇遙控器上的  > Waypoints。  
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Navigate To**。
- 4 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。  
船外機會行駛至航點位置 (導航, 第 19 頁)。

## 檢視航點詳細資料

- 1 選擇遙控器上的  > Waypoints。  
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Review**。

## 編輯航點名稱

- 1 在遙控器上選擇  > **Waypoints**。  
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Edit**。
- 4 輸入航點的新名稱。

## 刪除航點

- 1 選擇遙控器上的  > **Waypoints**。  
此時會顯示十個最接近的航點。
- 2 選擇一個航點。
- 3 選擇 **Delete**。

## 航線

航線是由一連串的航點或位置組成，帶領您前往最終目的地。

當您將船外機連線到航儀時，儲存在航儀上的航線會與儲存在船外機上的航線同步。刪除或編輯其中一個裝置上的航線時，儲存在另一個裝置上的航線也會自動變更。您只能在航儀上建立航線。

您最多可以儲存 100 條航線。

## 進行航線導航

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。  
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Navigate To**。
- 4 選擇一個選項：
  - 當航線已經建立時，若要從所使用的起點進行航線導航，請選擇 **Forward**。
  - 當航線已經建立時，若要從所使用的目標點進行航線導航，請選擇 **Backward**。
  - 要從您的目前位置導航到航線的起點，然後導航航線，請選擇 **From Start**。
- 5 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。  
船外機會沿所選方向前進 (導航, 第 19 頁)。

接近航線終點時，船外機會依預設切換至錨鎖定功能，並在航線終點處固定在原位。您可以在設定中變更此行為 (船外機設定, 第 20 頁)。

## 檢視航線詳細資料

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。  
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Review**。

## 編輯航線名稱

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。  
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Edit**。
- 4 輸入航線的新名稱。

## 刪除航線

- 1 選擇遙控器上的  > **Routes**。  
此時會顯示十條最接近的航線。
- 2 選擇一條航線。
- 3 選擇 **Delete**。

## 航跡

航跡是您船隻路徑的紀錄。目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡，並且其可以儲存。您最多可儲存 50 條航跡。

當您將船外機連線到航儀時，儲存在航儀上的已啟用航跡和已儲存航跡便會與儲存在船外機上的已啟用航跡和已儲存航跡同步。新增、刪除或編輯其中一個裝置上的已啟用和已儲存航跡時，儲存在另一部裝置上的已啟用和已儲存航跡也會自動變更。

## 儲存已啟用的航跡

目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡。您可以儲存已啟用的航跡，並於稍後導航此航跡。您可以在船外機上儲存多達 50 條航跡。

- 1 選擇遙控器上的  > **Tracks > Save Active Track**。  
已啟用的航跡會以目前日期作為航跡名稱來儲存。
- 2 變更已儲存航跡的名稱 (選用)。

## 清除已啟用的航跡

- 選擇  > **Tracks > Clear Active Track**。  
航跡記憶體已清空，並且已啟用的航跡會繼續記錄。

## 導航至已啟用航跡的起點

目前正在記錄的航跡稱為已啟用的航跡。您可以沿著已經航行的路徑，從目前位置導航回已啟用航跡的起點。

- 1 選擇  > **Tracks > Backtrack**。
- 2 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。  
船外機會沿著您已經航行的路徑，導航回已啟用航跡的起點 (導航, 第 19 頁)。

## 導航已儲存的航跡

- 1 選擇  > **Tracks > Saved Tracks**。  
此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。
- 2 選擇一條已儲存的航跡。
- 3 選擇 **Navigate To**。
- 4 選擇一個選項：
  - 要從起點導航已儲存航跡到終點，請選擇 **Forward**。
  - 要從終點導航已儲存航跡到起點，請選擇 **Backward**。
- 5 啟動螺旋槳 (啟動和關閉螺旋槳, 第 13 頁)。  
船外機會以所選方向，沿著已儲存的航跡前進 (導航, 第 19 頁)。

## 檢視已儲存航跡的詳細資料

- 1 選擇遙控器上的  > **Tracks > Saved Tracks**。  
此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。
- 2 選擇一條已儲存的航跡。
- 3 選擇 **Review**。

## 編輯已儲存的航跡名稱

- 1 選擇遙控器上的  > Tracks > Saved Tracks。  
此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。
- 2 選擇一條已儲存的航跡。
- 3 選擇 **Edit**。
- 4 輸入已儲存航跡的新名稱。

## 刪除已儲存的航跡

- 1 選擇遙控器上的  > Tracks > Saved Tracks。  
此時會顯示十條最接近的已儲存航跡。
- 2 選擇一條已儲存的航跡。
- 3 選擇 **Delete**。

## 導航

您必須先校正船外機 (校正船外機, 第 5 頁), 才能導航。

船外機使用 GPS 將船隻駛向航點位置, 或沿著航線或航跡行進。

- 1 在遙控器上選擇一個選項：
  - 開始導航到已儲存的航點 (導航至航點, 第 16 頁)。
  - 開始導航已儲存的航線 (進行航線導航, 第 17 頁)。
  - 開始追溯已啟用的航跡 (導航至已啟用航跡的起點, 第 18 頁)。
  - 開始導航已儲存的航跡 (導航已儲存的航跡, 第 18 頁)。

**備忘錄：** 從已連線的航儀開始導航時, 您也可以使用船外機來追蹤自動導航路徑。如需更多資訊, 請參閱航儀使用者手冊。

遙控器畫面上會顯示 Navigating, 船外機會自動將船隻駛向目的地。

- 2 視需要調整速度。

## 暫停與繼續導航

- 1 導航時, 在遙控器上選擇一個選項：
  - 要在相同方向以相同速度繼續行駛時暫停導航, 請選擇  > Standby。
  - 要暫停導航並設定錨鎖定, 請選擇 

此時會停止導航, 船外機返回手動模式或以錨鎖定維持您的位置。
- 2 選擇  > Follow Route, 或按下  可恢復導航。
- 3 如有必要, 請啟動螺旋槳。

## 停止導航

選擇  > Stop Nav。

導航停止, 且船外機返回手動模式。

# 設定

## 船外機設定

選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor。

**Wi-Fi:** 設定船外機的無線網路偏好設定 (無線網路設定, 第 20 頁)。

**Calibrate:** 校正船外機羅盤 (校正船外機, 第 5 頁) 並設定船外機船首偏移 (設定船首偏移, 第 5 頁)。

**Units:** 設定測量單位。

**Battery:** 將船外機電池指示器的外觀從圖示變更為數值。

**Prop Stow Side:** 設定在收納船外機時，螺旋槳會朝船外機的哪一側旋轉。這在將其他物品存放在收起的螺旋槳附近時非常實用。如果您在船外機上安裝了 LiveScope™ 探頭，可能也需要這個設定。

**Auto Power On:** 在系統通電時開啟船外機。

**Heading Hold:** 設定航向鎖定功能的行為 (變更航向鎖定行為, 第 15 頁)。

**Nav. Arrival:** 設定抵達航線結尾處時的船外機行為。若使用 Anchor Lock 設定，則船舶抵達航線結尾處時，船外機會使用錨鎖定功能固定在原位。若使用 Manual 設定，則船舶抵達航線結尾處時，螺旋槳會停止運轉。

### ⚠ 小心

為 Nav. Arrival 設定使用 Manual 時，請務必作好接掌船舶的準備。

**Anchor Gain:** 設定船外機在錨鎖定模式中的反應。如果要船外機反應更為靈敏且移動更加迅速，請增加該值。若船外機移動太快，請減少該值。

**Navigation Gain:** 設定船外機在導航時的反應。如果要船外機反應更為靈敏且移動更加迅速，請增加該值。若船外機移動太快，請減少該值。

**Clear User Data:** 刪除所有已儲存的航點、航線、航跡，以及已啟用的航跡。

**備忘錄：** 如果您已連線至航儀，選擇這個選項會清除船外機和已連線航儀上的使用者資料。

**Restore Defaults:** 將船外機設定重設為出廠預設值。

## 無線網路設定

選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi。

**備忘錄：** 畫面頂端會顯示使用中的 Wi-Fi® 模式。

**Mode:** 設定 Wi-Fi 模式。您可以關閉 Wi-Fi 技術，加入航儀的網路或建立無線存取點，以使用 ActiveCaptain® app (開始使用 ActiveCaptain App, 第 21 頁)。

**Setup > Name:** 設定船外機上無線存取點的名稱 (僅限 ActiveCaptain 模式)。

**Setup > Password:** 設定船外機上無線存取點的密碼 (僅限 ActiveCaptain 模式)。

## 遙控器設定

選擇遙控器上的  > Settings > Remote Control。

**Backlight:** 調整背光設定。(背光設定, 第 21 頁)

**Beeper:** 設定按下按鍵和警報的警笛音效。

**Auto Power Off:** 設定遙控器自動關閉前的時間長度。

**Calibrate:** 校正遙控器的手勢控制功能 (校正遙控器, 第 10 頁)。

**Pairing:** 配對遙控器與船外機 (配對遙控器, 第 10 頁)。

**Language:** 設定螢幕文字語言。

**Restore Defaults:** 將遙控器重設為原廠預設值。這會還原遙控器上的預設組態設定，但不會移除已儲存的使用者資料。

## 背光設定

選擇遙控器上的  > Settings > Remote Control > Backlight。

**Keys:** 設定按下按鍵時開啟背光。

**Alarms:** 設定遙控器發出警報聲時開啟背光。

**Timeout:** 設定背光關閉前的時間長度。

**Brightness:** 設定背光的亮度。

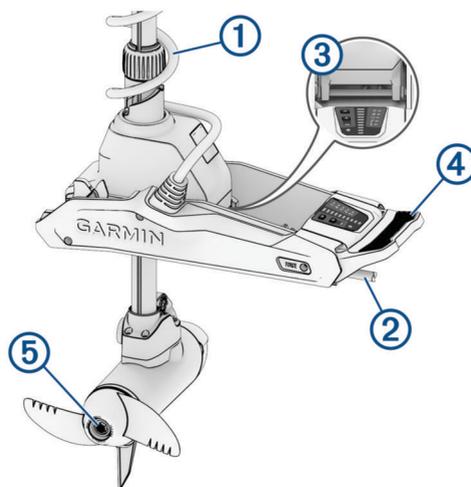
## 保養需求與時程

### 注意

在鹽水或鹹水中使用船外機後，您必須以清水沖淨整個船外機，噴上水性矽膠再用軟布擦拭。沖洗船外機時，請避免把水柱噴向曲軸上蓋。

為了維持保固有效，您必須在準備本賽季的船外機時，執行一系列例行保養工作。若您在鹽水或乾燥多灰塵的環境中使用或運輸船外機（例如在碎石道路上行駛），您應在該賽季期間更頻繁執行這些工作。

如需維修及更換零件的詳細程序和資訊，請至 [garmin.com/manuals/force\\_kraken\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor) 下載 Force Kraken 船外機保養手冊。



- 檢查線圈纜線 ① 是否磨損，並視需要更換。
- 檢查並清潔電源線 ②。
- 使用航海級潤滑油潤滑鉸鏈 ③。
- 清潔並潤滑收起與展開門鎖踏板 ④ 和門鎖桿。
- 清潔或更換螺旋槳驅動馬達的陽極 ⑤。
- 移除纏繞在螺旋槳上的釣線和其他障礙物。

## 船外機資訊

### 開始使用 ActiveCaptain App

您可以使用 ActiveCaptain app 將行動裝置連線至船外機。該 app 可讓您輕鬆快速地與船外機互動，並更新裝置軟體。

- 1 選擇遙控器上的  > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup。
- 2 輸入此網路的名稱和密碼。
- 3 從行動裝置上的應用程式商店安裝並開啟 ActiveCaptain app。
- 4 將行動裝置帶到船外機附近。
- 5 在行動裝置設定中開啟 Wi-Fi 連線頁面，然後使用您在前一個步驟中輸入的名稱和密碼連線至船外機。

## 使用 ActiveCaptain app 更新軟體

更新船外機軟體也會更新所有已連線週邊裝置中的軟體，例如腳踏板和遙控器。

您可以前往 [garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/) 觀看影片，以協助進行軟體更新程序。

### 注意

更新軟體時，應用程式可能需要下載大型檔案。此動作需遵守您網際網路服務供應商的一般數據資料限制，且需向您的供應商支付一般數據資料費用。如需更多數據資料限制或費用的相關資訊，請聯絡您的網際網路服務供應商。

安裝程序會需要數分鐘的時間。

**備忘錄：**要更新船外機，您不能使用航儀更新船外機，而是必須使用 ActiveCaptain app，將行動裝置直接連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路才能更新。

1 必要時，請設定船外機以搭配 ActiveCaptain app 使用 ([開始使用 ActiveCaptain App, 第 21 頁](#))。

2 將行動裝置連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路。

連線到船外機上的 Wi-Fi 網路，可為 app 提供下載適當更新檔案所需的資訊。

3 開啟 ActiveCaptain app。

4 中斷行動裝置與船外機上專用 Wi-Fi 網路間的連線。

5 將行動裝置連線至網際網路

6 選擇 ActiveCaptain app 中的**我的航海裝置 > 下載**。

**備忘錄：**要有裝置可用的軟體更新，才會出現下載更新的選項。

ActiveCaptain 應用程式會將更新下載到行動裝置中。

7 將行動裝置重新連線至船外機上的專用 Wi-Fi 網路。

更新會傳輸至船外機。這可能需要 30 分鐘才能完成。

8 全部傳輸至船外機後，請關閉船外機。

9 開啟船外機。

大約 30 秒後，船外機顯示面板上的船外機速度指示燈會閃爍，表示軟體正在更新。

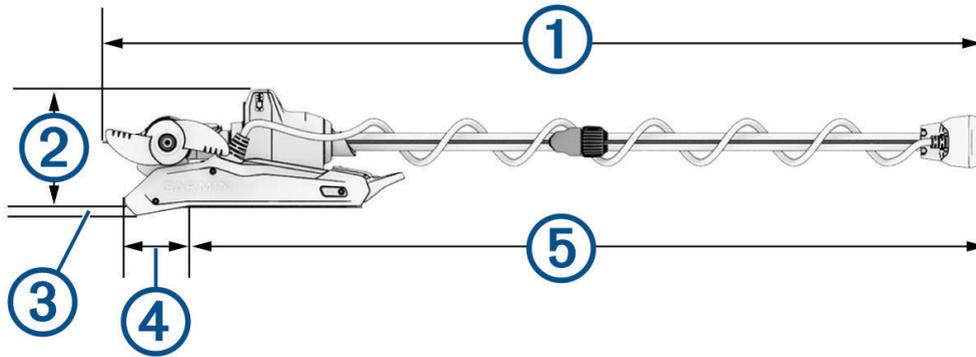
10 請確認遙控器已開啟且已連線。

船外機軟體更新完成後，如果有可用的遙控器更新，速度指示燈會閃爍，遙控器也會開始倒數。倒數結束時，遙控器會在完成更新程序後顯示 。這可能需要 5 分鐘才能完成。

11 請確認腳踏板已開啟且已連線。

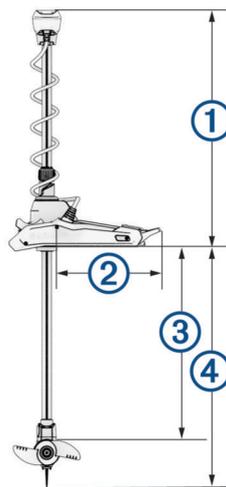
船外機軟體更新完成後，如果有可用的腳踏板更新，則更新完成後，腳踏板上的指示燈會亮起紫色。指示燈熄滅時，表示更新已完成。

## 收起尺寸

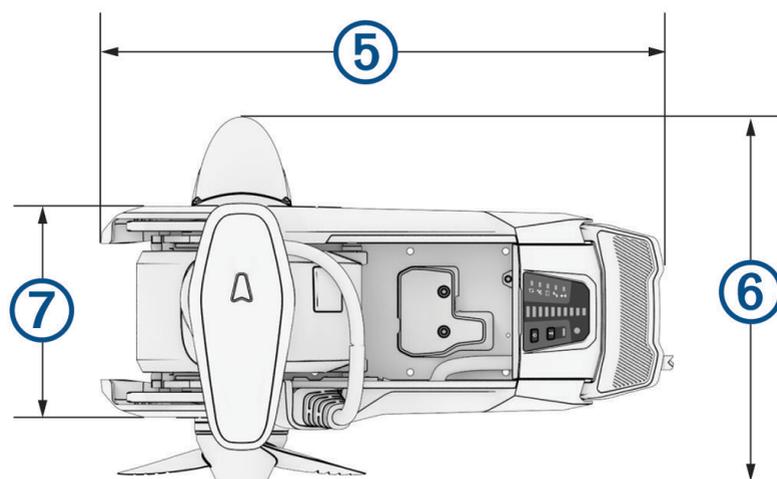


項目	63 英吋型號	75 英吋型號	90 英吋型號
① 總長度	194.1 公分 (76 <sup>7</sup> / <sub>16</sub> 英吋)	224.8 公分 (88 <sup>1</sup> / <sub>2</sub> 英吋)	262.68 公分 (103 <sup>3</sup> / <sub>8</sub> 英吋)
② 安裝高度	26.2 公分 (10 <sup>5</sup> / <sub>16</sub> 英吋)	26.2 公分 (10 <sup>5</sup> / <sub>16</sub> 英吋)	26.2 公分 (10 <sup>5</sup> / <sub>16</sub> 英吋)
③ 突出高度	1.7 公分 (1 <sup>1</sup> / <sub>16</sub> 英吋)	1.7 公分 (1 <sup>1</sup> / <sub>16</sub> 英吋)	1.7 公分 (1 <sup>1</sup> / <sub>16</sub> 英吋)
④ 突出長度下限	20.7 公分 (8 <sup>1</sup> / <sub>8</sub> 英吋)	20.7 公分 (8 <sup>1</sup> / <sub>8</sub> 英吋)	20.7 公分 (8 <sup>1</sup> / <sub>8</sub> 英吋)
⑤ 船上的長度上限	168.3 公分 (66 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 英吋)	206.4 公分 (81 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 英吋)	236.88 公分 (93 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 英吋)

## 展開的尺寸



項目	63 英吋型號	75 英吋型號	90 英吋型號
① 最低高度	48.6 公分 (19 1/8 英吋)。	48.6 公分 (19 1/8 英吋)。	48.6 公分 (19 1/8 英吋)。
② 甲板上的安裝長度	46 公分 (18 1/8 英吋)	46 公分 (18 1/8 英吋)	46 公分 (18 1/8 英吋)
③ 最大螺旋槳深度	126 公分 (49 5/8 英吋)	156.5 公分 (61 5/8 英吋)	194.6 公分 (76 5/8 英吋)
④ 從固定座到艀鰭尖端的最大距離	145 公分 (57 1/4 英吋)	175.9 公分 (69 1/8 英吋)	213.7 公分 (84 1/8 英吋)



項目	所有機型
⑤ 安裝長度	61.2 公分 (24 1/8 英吋)
⑥ 船外機頭長度	含探頭：42.7 公分 (16 13/16 英吋) 不含探頭：41.2 公分 (16 1/4 英吋)
⑦ 安裝寬度	24.6 公分 (9 11/16 英吋)

## 註冊您的裝置

立即完成線上註冊，以協助我們提供您更佳的支持。

- 使用 ActiveCaptain app 註冊。
- 請妥善保管原始收據或副本。

## 聯絡 Garmin 支援

- 若需說明與資訊，例如產品手冊、常見問題、影片及客戶支援，請前往 [support.garmin.com](http://support.garmin.com)。
- 美國：撥打 913-397-8200 或 1-800-800-1020。
- 英國：撥打 0808 238 0000。
- 歐洲：撥打 +44 (0) 870 850 1241。

# 規格

## 船外機

重量 (馬達、固定座和纜線)	63 英吋白色型號 : 24 公斤 (53 磅) 63 英吋黑色型號 : 24.5 公斤 (54 磅) 75 英吋白色型號 : 24.5 公斤 (54 磅) 75 英吋黑色型號 : 25.4 公斤 (56 磅) 90 英吋白色型號 : 25 公斤 (55 磅)
重量 (穩定器)	0.66 公斤 (1.45 磅)
操作溫度	從 -5° 到 40°C (32° 到 104°F)
儲存溫度	從 -40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
材質	固定座與船外機外殼 : 鋁 軸蓋、顯示器面板和側面板 : 塑膠 船外機曲軸 : 玻璃纖維
防水等級	軸蓋 : IEC 60529 IPX5 <sup>2</sup> 操舵馬達外殼 : IEC 60529 IPX7 <sup>3</sup> 顯示器面板外殼 : IEC 60529 IPX7 <sup>3</sup> 螺旋槳驅動馬達外殼 : IEC 60529 IPX8 <sup>4</sup>
羅盤安全距離	61 公分 (2 英尺)
電源線長度	63 英吋黑色型號 : 0.9 公尺 (3 英尺) 63 英吋白色型號 : 1.2 公尺 (4 英尺) 75 英吋型號 : 1.2 公尺 (4 英尺) 90 英吋型號 : 1.2 公尺 (4 英尺)
輸入電壓	從 20 到 45 Vdc
輸入安培數	連續 60 安培
斷路器 (未隨附)	42 VDC 或以上, 適用於連續 60 安培 <b>備忘錄:</b> 如果您在高溫環境下操作, 或是將電路與其他裝置共用, 可以使用較大的斷路器 (最大不超過 90 安培) 來保護系統。在變更配線之前, 您應使用較大的斷路器確認您的船隻配線符合航海配線標準。
主要用電 : 36 Vdc 60 安培	關閉 : 72 毫瓦 完整功率 : 2160 瓦
無線電頻率	2.4 GHz @ 17.4 dBm (最大值)

<sup>2</sup> 此零件可承受暴露於自任何方向噴灑的水 (例如雨水)。

<sup>3</sup> 若意外浸入水中, 此零件可承受水深最深 1 公尺, 最多 30 分鐘。

<sup>4</sup> 此零件可承受持續浸入水中深達 3 公尺。

## 船外機推進和電流消耗資訊

您可以參閱這些表格，瞭解油門桿、輸出功率與船外機電流消耗之間的關係。這些值假設您使用的是官方 Garmin 高效率螺旋槳，在相對平靜的水中，船外機的展開深度足夠且不通風，公差為  $\pm 7$  N (牛頓) (5 lbf (磅力)) 和  $\pm 5$  安培。

### 24.0 Vdc 電源

油門桿	推進	電流消耗
10%	25 N (6 lbf)	2 安培
20%	45 N (10 lbf)	3 安培
30%	70 N (16 lbf)	6 安培
40%	101 N (23 lbf)	9 安培
50%	140 N (31 lbf)	14 安培
60%	184 N (41 lbf)	21 安培
70%	233 N (52 lbf)	29 安培
80%	287 N (65 lbf)	40 安培
90%	345 N (78 lbf)	54 安培
100%	355 N (80 lbf)	57 安培

### 36.0 Vdc 電源

油門桿	推進	電流消耗
10%	21 N (5 lbf)	1 安培
20%	41 N (9 lbf)	2 安培
30%	69 N (16 lbf)	4 安培
40%	103 N (23 lbf)	6 安培
50%	144 N (32 lbf)	10 安培
60%	191 N (43 lbf)	15 安培
70%	246 N (55 lbf)	21 安培
80%	307 N (69 lbf)	29 安培
90%	375 N (84 lbf)	39 安培
100%	445 N (100 lbf)	54 安培

## 遙控器

尺寸 (寬 × 高 × 深)	152 x 52 x 32 公釐 (6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 英吋)
重量	109 公克 (3.8 盎司), 不含電池
材質	玻璃纖維尼龍
顯示器類型	陽光下可見的半透射式像素內嵌記憶體 (MIP)
顯示器解析度	R240 x 240 像素
顯示器尺寸 (直徑)	30.2 公釐 (1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> 英吋)
操作溫度	-15° 到 55°C (5° 到 131°F)
儲存溫度	-40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
電池類型	2 顆三號電池 (未隨附)
電池壽命	一般使用時間為 240 小時
無線電頻率	2.4 GHz @ 10.0 dBm (標稱)
防水等級	IEC 60529 IPX <sup>5</sup>
羅盤安全距離	15 公分 (6 英吋)

## 腳踏板

尺寸 (長 × 寬 × 高)	303 × 221 × 110 公釐 (11 <sup>15</sup> / <sub>16</sub> × 8 <sup>11</sup> / <sub>16</sub> × 4 <sup>5</sup> / <sub>16</sub> 英吋)
重量	1.8 公斤 (4 磅)
操作溫度	-15° 到 55°C (5° 到 131°F)
儲存溫度	從 -40° 到 85°C (-40° 到 185°F)
防水等級	IEC 60529 IPX7
材質	塑膠
輸入電壓	從 10 到 45 Vdc
額定輸入電壓	12/24/36 Vdc
一般輸入電流	< 1 毫安培 @ 12 Vdc
最大輸入電流	10 毫安培 @ 12 Vdc
保險絲 (在電源線上)	2 安培迷你片狀
電源線長度	2 公尺 (6.6 英尺)
電池類型	兩顆 AA 電池 (鹼性、NiMH 或鋰電池未隨附)
電池壽命	至少 1 年
無線電頻率	2.4 GHz @ 0.72 dBm (標稱)
羅盤安全距離	60 公分 (2 英尺)

5

若意外暴露於水中，可承受水深最深 1 公尺，最多 30 分鐘。

