

FORCE® VEOMOOTOR

Kasutusjuhend

© 2019 Garmin Ltd. või selle filiaalid

Kõik õigused kaitstud. Vastavalt autoriõigusseadustele ei tohi käesolevat juhendit kopeerida ei osaliselt ega täielikult ilma Garmini-poolse kirjaliku nõusolekuta. Garmin jätab endale õiguse muuta või parendada oma tooteid ning teha käesolevasse juhendisse muudatusi ilma kohustuseta sellest isikuid või organisatsioone selliste muudatuste või parenduste tegemisest teavitada. Toote kasutamise kohta lisateabe ning värskemate uuenduste saamiseks külastage veebilehte www.garmin.com.

Garmin®, ettevõtte Garmin logo, ActiveCaptain® ja Force® on ettevõttele Garmin Ltd. või selle haruettevõtetele kuuluvad kaubamärgid, mis on registreeritud USA-s ja teistes riikides. Neid kaubamärke ei tohi ilma ettevõtte Garmin selgesõnalise loata kasutada.

Wi-Fi® on ettevõtte Wi-Fi Alliance Corporation registreeritud kaubamärk.

Sisukord

Alustamine..... 1

Mootori hoiuasendist tööasendisse viimine.....	1
Veomootori sügavuse seadistamine.....	2
Mootori tööasendist hoiuasendisse viimine.....	3
Ohutusrihma kinnitamine.....	4
Veomootori ekraanipaneel.....	5
Olekunäidik.....	6
Veomootori kalibreerimine.....	7
Paadinina nihe.....	7
Kaardiplotteri ühendamine.....	8
Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain®.....	8
Ühendamine Garmin kantava seadmega.....	8

Kaugjuhtimispuhl..... 9

Kaugjuhtimispuhli ekraan.....	11
Patareide paigaldamine.....	12
Trossi ühendamine.....	12
Menüüs liikumine.....	12
Kaugjuhtimispuhli kalibreerimine.....	13
Kaugjuhtimispuhli sidumine.....	13
Täiendava kaugjuhtimispuhli sidumine.....	13

Pedaal..... 14

Patareide paigaldamine.....	15
Pedaali sidumine.....	15
Olekunäidik.....	15
Pedaali autopiloodi nuppude blokeerimine.....	16

Käsitsemine..... 16

Propelleri sisse- ja väljalülitamine.....	16
Veomootori kiiruse seadistamine.....	16
Kiiruse säilitamine.....	17
Propelleri kasutamine osalise töötamise korral.....	17
Tüürimine.....	17
Veomootori käsitsi tüürimine.....	17
Kursi hoidmine.....	18
Asukoha hoidmine.....	18
Žestjuhtimine.....	18

Vahepunktid.....	19
Vahepunkti loomine.....	19
Vahepunkti navigeerimine.....	19
Vahepunkti üksikasjade vaatamine.....	19
Vahepunkti nime muutmine.....	19
Vahepunkti kustutamine.....	19

Teekonnad.....	20
Teekonna navigeerimine.....	20
Teekonna andmete vaatamine.....	20
Teekonna nime muutmine.....	20
Teekonna kustutamine.....	20

Rajad.....	20
Aktiivse raja salvestamine.....	21
Aktiivse raja kustutamine.....	21
Aktiivse raja algusesse navigeerimine.....	21
Salvestatud rajal navigeerimine.....	21
Salvestatud raja andmete vaatamine.....	21
Salvestatud raja nime muutmine.....	21
Salvestatud raja kustutamine.....	21
Navigeerimine.....	22
Navigeerimise peatamine ja jätkamine.....	22
Navigatsiooni lõpetamine.....	22

Seaded..... 23

Veomootori seaded.....	23
Juhtmeta võrgu seaded.....	23
Kaugjuhtimispuhli seaded.....	23
Taustvalgustuse seaded.....	24

Tarkvarauuendused..... 24

Tarkvara uuendamine rakendusega ActiveCaptain.....	25
--	----

Hooldustööd ja -kavad..... 26

Toiteklommide kontrollimine ja puhastamine.....	27
Hinged ja pukside määrimine.....	28
Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine.....	29
Hoidiku relsside kontrollimine ja vahetamine.....	30
Hoidiku amortisaatori kontrollimine ja vahetamine.....	31

Anoodide hooldamine.....	32
Propelleri anoodi hooldamine.....	32
Ninakoonuse anoodi hooldamine....	33
Tõmbetrossi vahetamine.....	33
Värvikriimustuste parandamine.....	33

Mootori teave..... 34

Paigalolekuasendi mõõtmed.....	34
Kasutusele võetud mõõtmed.....	34
Seadme registreerimine.....	35

Tehnilised andmed..... 36

Veomootor.....	36
Mootori tõukejõud ja voolu tarbimise teave.....	37
Kaugjuhtimine.....	38
Pedaal.....	38

Alustamine

⚠ HOIATUS

Toote hoiatused ja muu olulise teabe leiad toote karbis olevast juhendist *Tähtis ohutus- ja tootealane teave*.

Ära käita mootorit, kui propeller asub veest väljas. Kokkupuude pöörleva propelleriga võib põhjustada raske kehavigastuse.

Ära kasuta mootorit kohas, kus sul või mõnel teisel isikul võib olla kokkupuude pöörleva propelleriga, mis võib põhjustada raskeid vigastusi.

Sõiduki ohutu ja mõistliku kasutamise eest vastutab juht. Veomootori autopiloodi funktsioonid on töövahendid, mis aitavad paati juhtida. Need ei vabasta kohustusest paati ohutult juhtida. Väldi navigeerimisohte ja ära jäta mootori juhtnuppe järelvalveta.

Õpi autopiloodi funktsioone kasutama rahulikult ja ohutult veel.

Ole ettevaatlik, kui töötava veomootori läheduses on muid ohtlikke objekte, nagu puud, madalikukivid, sadamasillad, kuhjad ja muud paadid.

Tõsiste kehavigastuste või surma ärahoidmiseks lahuta alati mootor ja aku enne, kui alustad propelleri, propellerajamiga mootori, elektriühenduste või elektroonikaseadmete ümbriste käsitlemist või nendega töötamist.

⚠ ETTEVAATUST

Veomootori töötades hoia kaugjuhtimispult alati endaga kaasas. Kui veomootor tuleb mingil põhjusel vahetada või selle kasutamine peatada, vajuta propelleri peatamiseks puldil , vajuta jalgpedaali või vajuta hoidikult .

Autopiloodi funktsioonide kasutamisel ole valmis ootamatuks peatumiseks, kiirendamiseks ja pööramiseks.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel on kinnijäämis- või muljumisoht, millega võib kaasneda kehavigastus.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel hoia kindlalt tasakaalu ja pööra tähelepanu mootori ümber olevatele libedatele pindadele. Tasakaalu kaotamine hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel võib vigastusi põhjustada.

Mootori hoiuasendist tööasendisse viimine

⚠ ETTEVAATUST

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel hoia kindlalt tasakaalu ja pööra tähelepanu mootori ümber olevatele libedatele pindadele. Tasakaalu kaotamine hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel võib vigastusi põhjustada.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel on kinnijäämis- või muljumisoht, millega võib kaasneda kehavigastus.

- 1 Ühenda lahti ohutusrihm.
- 2 Riivi vabastamiseks tõmba tõmbetross lõpuni tagasi ja hoia sellest kõvasti kinni.
- 3 Tõsta mootorit tõmbetrossi abil üles ja edasi, seejärel langeta see aeglaselt tööasendisse.
- 4 Vajadusel lükka kinnitushooba alla, et lukustada mootor tööasendisse.

Veomootori sügavuse seadistamine

- 1 Liiguta mootorit nii, et see oleks pooleldi paigalseisuasendi ja tööasendi vahel.
- 2 Vabasta roolisüsteemi korpuse aluse krae.



MÄRKUS. ole valmis, et mootor krae lahti lastes alla libiseb.

- 3 Suurenda või vähenda veomootori sügavust.

TEATIS

Ära sea mootori sügavust nii madalale, et see suruks kokku mähitud kaabli. Kui keeratud kaabel on kokku surutud, saab see mootori juhtimisel hõõrdumise tagajärjel kahjustada ja võib ankruluku funktsiooni kasutamisel põhjustada ootamatut liikumist.

- 4 Pinguta roolisüsteemi korpuse aluse kraed.
- 5 Vali tegevus:
 - Kui tahad veomootorit kasutada, liiguta mootor sügavuse kontrollimiseks tööasendisse.
 - Kui liigutate veomootorit, viige mootor sügavuse kontrollimiseks paigalseisuasendisse (*Mootori tööasendist hoiuasendisse viimine, lehekülg 3*).
- 6 Vajadusel korda seda toimingut, et seadistada õige sügavus töö- või paigalseisuasendi jaoks.

Mootori tööasendist hoiuasendisse viimine

⚠ ETTEVAATUST

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel hoia kindlalt tasakaalu ja pööra tähelepanu mootori ümber olevatele libedatele pindadele. Tasakaalu kaotamine hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel võib vigastusi põhjustada.

Mootori hoiuasendisse või sealt välja liigutamisel on kinnijäämis- või muljumisoht, millega võib kaasneda kehavigastus.

Kinnita alati ohutusrihm veomootori hoiuasendisse seadmise järel, et mootor ootamatult asendit ei muudaks. Veomootori asendi ootamatu muutus võib põhjustada kehavigastusi ja paadi või mootori kahjustusi.

TEATIS

Enne hoiuasendisse viimist pead laskma veomootoril täielikult ühele poolele pöörlemise lõpetada. Kui mootor hoiuasendisse viimisel ühele poole veel pöörleb, võib see roolisüsteemi kahjustada.

- 1 Hoia käepidet tõmbetrossi suhtes risti ja tõmba tõmbetrossist riivi vabastamiseks ja mootori tööasendist ülestõstmiseks.

TEATIS

Tõmmates tuleb käepidet alati tõmbetrossiga risti hoida, et vältida liigset kulumist, mis võib trossi kahjustada.

- 2 Vajadusel seadista mootori sügavust nõnda, et see toetuks rööbastele ① hoidikul (*Veomootori sügavuse seadistamine*, lehekülg 2).

TEATIS

Veendu, et hoiuasendis mootor toetub kindlalt rööbastele. Kui mootori sügavus on liiga madal, võib see gaasvedrule vajutada. Kui mootori sügavus on liiga sügav, võib see üle hoidiku otsa rippuda. Mootori hoiuasendisse viimine seda rööbastele toetamata kahjustab mootorit.



- 3 Vajuta vajadusel roolisüsteemi korpust allapoole, et lukustada see hoiuasendisse.
- 4 Kinnita ohutusrihm (*Ohutusrihma kinnitamine*, lehekülg 4).

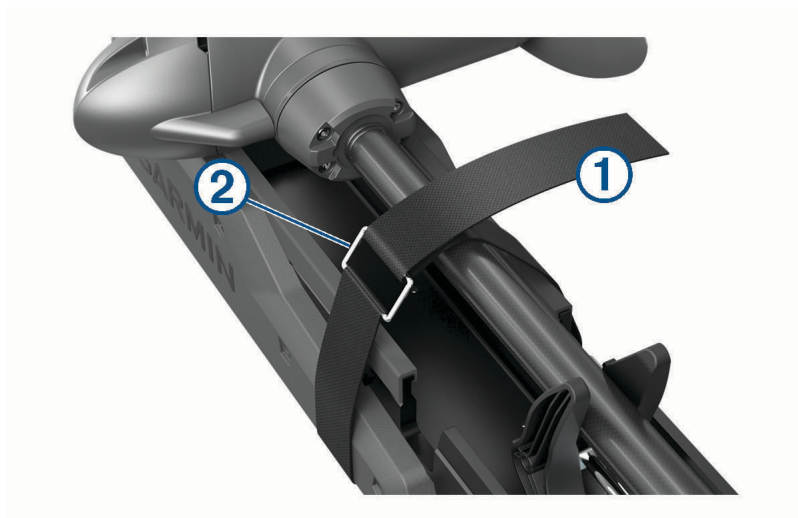
Ohutusrihma kinnitamine

⚠ ETTEVAATUST

Kinnita alati ohutusrihm veomootori hoiuasendisse seadmise järel, et mootor ootamatult asendit ei muudaks. Veomootori asendi ootamatu muutus võib põhjustada kehavigastusi ja paadi või mootori kahjustusi.

Ohutusrihm hoiab paigalseisuasendis mootorit kindlalt aluse küljes ja hoiab ära tahtmatu käivitamise.

1 Kui mootor on paigalseisuasendis, tõstke rihma pikk ots ① üle mootori.



2 Pange rihma ots läbi pandla ② rihma teises otsas.

3 Tõmmake rihtm läbi pandla, kuni see hoiab mootorit kindlalt aluse küljes.

4 Tõmmake rihtm pandlast eemale ja suruge alla, et seda rihma teisele küljele kinnitada.

Veomootori ekraanipaneel

⚠ ETTEVAATUST

Hoia suured metallesemad (nagu tööriistakast) mootori kasutamise ajal ekraanipaneelist eemal. Suured metallesemad võivad häirida magnetkompassi, mõjutada sisseehitatud autopiloodi talitlust ja põhjustada kehavigastuste või varalise kahju ohtu.

Veomootori kinnituse ekraanipaneelil esitatakse olulist teavet.

MÄRKUS. ekraanipaneeli taustavalgus reageerib ümbritseva valgustusoludele ning muutub pimedas automaatselt tuhmimaks.



 Kiirus	Tulpade arv näitab propelleri või kiirushoidiku kiirust (<i>Veomootori kiiruse seadistamine, lehekülg 16</i>).
 Veomootori aku olek	Roheline: mootori akupinge tase on hea. Kollane: mootori akupinge tase on keskmine. Punane: mootori akupinge tase on madal. Vilkuv punane: mootori akupinge tase on kriitiliselt madal. aku taseme näidikud vastavad pliikudele ning teist tüüpi akude, nt liitiumioonakude puhul ei pruugi nende näidud õiged olla.
 GPS-signaali olek	Roheline: mootoril on hea GPS-signaal. Kollane: mootoril on kehv GPS-signaal. Punane: mootori GPS-signaal puudub.
 Mootori olek	Roheline: mootor töötab tavapäraselt. Punane (põleb): mootori tarkvara käivitub. Punane (vilgub): süsteemiviga. Sinine: mootor on sidumisrežiimis. Kollane: mootor on taastumisrežiimis (tarkvarauuendusteks ja taastamistoiminguteks).
 Toide	Vajuta mootori sisse- või väljalülitamiseks. MÄRKUS. kui veomootor saab voolu, lülitub see vaikimisi automaatselt sisse. Mootori sisselülitamiseks pole vaja seda nuppu vajutada. Seda saab seadetes muuta (<i>Veomootori seaded, lehekülg 23</i>). Veomootor lülitub automaatselt välja, kui see on kaks tundi olnud hoiuasendis. Kui propeller töötab, vajutage propelleri peatamiseks. Sidumisrežiimi sisenemiseks vajutage kolm korda.
 Propelleri olek	Süttib, kui propeller on aktiivne (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16</i>).
 Kursihoiu olek	Süttib, kui kursihoid on aktiivne (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 18</i>).
 Ankruluku olek	Süttib, kui ankrulukk on aktiivne (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 18</i>).

Olekunäidik

 LED märgib mootori olekut.

Roheline	Tavatöö
Punane	Põlev: süsteem alglaadib Vilkuv: süsteemi viga
Sinine	Sidumisrežiim
Kollane	Taasterežiim (tarkvara uuendamiseks ja taastamiseks)

Veomootori kalibreerimine

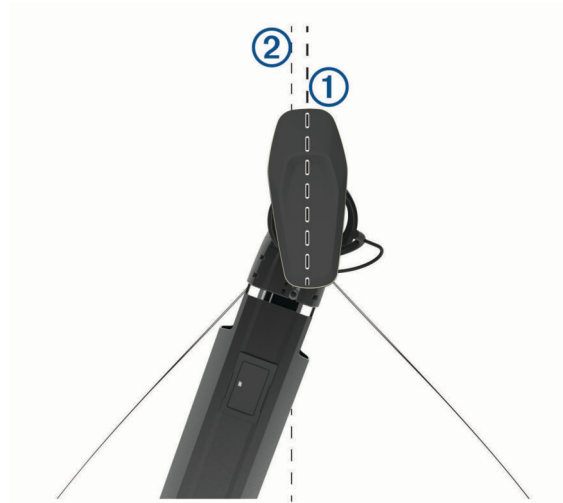
Enne autopiloodi funktsioonide kasutamist tuleb kalibreerida veomootori kompass. Parimate tulemuste saamiseks peaksid mootori kalibreerima päeval, kus rahuliku vee korral on tuult vähe või polegi. Kui autopiloodi funktsioonid ei tööta ootuspäraselt, võid kalibreerimistoimingut korrata.

- 1 Kui ilm on rahulik, siis sõida kaldast jms eemale ning lõpeta liikumine.
Alus peab olema kalibreerimisprotsessi alustamiseks paigal.
- 2 Veendu, et veomootor on tööasendis (*Mootori hoiuasendist tööasendisse viimine, lehekülg 1*).
- 3 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 4 Kasutades juhtimiseks pedaali, kaugjuhtimispulti või päramootorit, järgi kompassi kalibreerimiseks ekraanil kuvatavaid juhiseid.

Paadinina nihe

Paigaldusnurgast sõltuvalt ei pruugi veomootor joonduda paadi keskjoonega. Parimate tulemuste saavutamiseks tuleks seadistada paadinina nihe.

- 1 Kasuta kaugjuhtimispulti, reguleeri veomootori nurka ① nii, et see joondub paadi keskjoonega ②, osutades ettepoole.



- 2 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Vajuta võörinihke kohandamiseks ◀ või ▶.
- 4 Võõri nihke määramiseks vajuta ▼.
- 5 Vajadusel korda toimingut.

Kaardiplotteri ühendamine

Enne veomootori ühendamist peab sinu ühilduvas Garmin® kaardiplotteris olema uusim tarkvaraversioon.

Saad veomootori juhtmevabalt paadis ühilduva Garmin kaardiplotteriga ühendada. Kui oled ühilduva kaardiplotteri ühendanud, saad veomootorit juhtida kaardiplotteri, kaugjuhtimispuldi ja pedaaliga.

- 1 Lülita sisse kaardiplotter ja veomootor.
- 2 Veendu, et kaardiplotter kasutab juhtmevaba võrku.
MÄRKUS. kui oled paigaldanud mitu kaardiplotterit, on neist juhtmevaba võrgu host ainult üks. Lisateavet leiad kaardiplotteri kasutusjuhendist.
- 3 Vali kaardiplotteris **Settings > Communications > Wireless Devices > Garmin Trolling Motor > Start.**
- 4 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda nuppu .
 on veomootori kuvapaneelil kaardiplotteri otsimise ajal sinine ja eduka ühendamise järel roheline.
Kui ühenduse loomine õnnestub, kuvatakse kaardiplotteris kinnitustead.
- 5 Kui kaardiplotter ja veomootor on edukalt ühendatud, aktiveeri kaardiplotteris veomootori riba.
Täielikud kasutusjuhised leiad oma kaardiplotteri kasutusjuhendi uusimast versioonist.

Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain®

Mobiilseadme saab veomootoriga ühendada rakenduse ActiveCaptain abil. Rakendus pakub kiire ja lihtsa viisi, kuidas veomootoriga suhelda ja seadme tarkvara uuendada.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup.**
- 2 Sisesta võrgu nimi ja parool.
- 3 Installeeri rakenduse ActiveCaptain mobiilseadme rakenduste poest ja ava see.
- 4 Vii mobiilseade veomootori lähedale.
- 5 Ava mobiilseadmes Wi-Fi® ühenduste lehekülg ja loo ühendus veomootoriga, kasutades eelmises etapis sisestatud nime ja parooli.

Ühendamine Garmin kantava seadmega

Saad ühendada veomootori juhtmevabalt ühilduva Garmin kantava seadmega ja juhtida veomootorit kantavas seadmes oleva rakendusega Trolling Motor.

Kui ühendad veomootori kantava seadmega esimest korda, tuleb kantav seade ja mootor omavahel siduda. Kui need on seotud, loob kantav seade mootoriga automaatselt ühenduse, kui mootor käivitatakse ja see on levialas.

- 1 Veendu, et veomootor oleks sisse lülitatud ja kaugjuhtimispult oleks sellega ühendatud.
 - 2 Too ühilduv Garmin kantav seade veomootorist kuni 3 m kaugusele.
 - 3 Hoia kantaval seadmep nuppu **MENU** all.
 - 4 Vali **Andurid ja tarvikud > Lisa uus > Trolling Motor.**
 - 5 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda .
 on veomootori kuvapaneelil ühenduse otsimise ajal sinine ja eduka ühendamise järel roheline.
 - 6 Veendu, et sidumiskood esitatakse kantaval seadmep nuppu **MENU** all.
- Veomootori juhtseadmete avamiseks vajuta START ja vali tegevuste loendis ja rakendustes Trolling Motor.

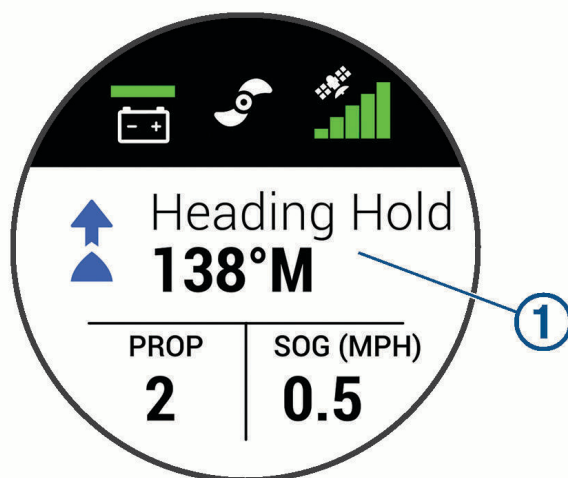
Kaugjuhtimispult



Nupp	Kirjeldus
	Hoia, et kaugjuhtimist sisse ja välja lülitada.
	Vajuta kiirushoidiku sisselülitamiseks ja praegusel liikumiskiirusel seadistamiseks (SOG) (<i>Kiiruse säilitamine, lehekülg 17</i>). Vajuta uuesti, et kiirushoidik välja lülitada ja naasta käsitsi kiiruse juhtimise juurde.
	Vajuta kaks korda propelleri sisselülitamiseks ja täiskiirusele viimiseks. Eelmise propelleri kiiruse ja oleku juurde naasmiseks vajuta uuesti.
	Vajuta käsijuhtimiseks (<i>Veomootori käsitsi tüürimine, lehekülg 17</i>). Žestide abil tüürimiseks hoia all (<i>Žestide kasutamine juhtimiseks, lehekülg 18</i>).
	Vajuta propelleri sisse- või väljalülitamiseks (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16</i>).
   	Vajuta menüüs liikumiseks (<i>Menüüs liikumine, lehekülg 12</i>). Menüüs olles menüüelemendi valimiseks vajuta  ja ilma salvestamata tagasi minemiseks vajuta  Ankrulukus vajuta ankruluku asendi edasi, tagasi, vasakule või paremale viimiseks sammuga 1,5 m (5 jalga). Kursihoidmisel või käsitsi juhtimisel, vajuta  ja  ühekraadise sammuga pöörete jaoks või järkjärguliseks viiekraadise sammuga juhtimiseks. Vajuta  ja  kiiruse järkjärguliseks muutmiseks või hoia all pidevaks kiiruse muutmiseks.
	Vajuta kursihoiu sisselülitamiseks. Kasutab veomootorit kehtiva kursi säilitamiseks (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 18</i>). Vajuta uuesti kursihoiu väljalülitamiseks, propelleri seiskamiseks ja käsitsi juhtimise taastamiseks. Hoia all kursi hoidmise seadistamiseks kaugjuhtimispuldiga osutades (<i>Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks, lehekülg 18</i>).
	Vajuta ankruluku sisselülitamiseks. Ankrulukk kasutab asukoha hoidmiseks veomootorit (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 18</i>). Vajuta uuesti ankruluku väljalülitamiseks ja eelmise tüürimisrežiimi taastamiseks. Hoia all ankruluku koha nihutamiseks kaugjuhtimispuldiga osutades (<i>Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks, lehekülg 19</i>).
	Vajuta menüü avamiseks. Vajuta menüüst väljumiseks.
	Vajuta vahepunkti märkimiseks.
1 kuni 4	Vajuta, et avada nupule määratud ettevõtte Garmin kaardiplotteri otsetee. ¹

¹ Vajab ühendust ühilduva Garmin kaardiplotteriga. Juhiste saamiseks tutvu kaardiplotteri kasutusjuhendiga.

Kaugjuhtimispuldi ekraan

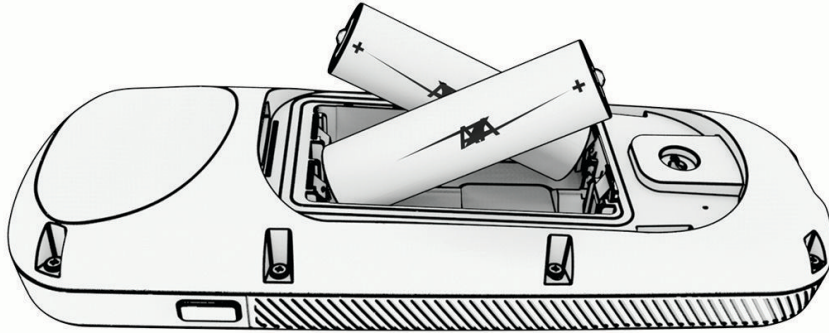


①	Kuvab veomootori tööoleku. Näiteks, kui käsitsijuhtimine on sees, kuvatakse Manual ja kui kursihoidmine on sees, kuvatakse Heading Hold koos kursihoiu seadepunktiga kraadides.
	Kuvab veomootori aku oleku. Roheline: mootori akupinge tase on hea. Kollane: mootori akupinge tase on keskmine. Punane: mootori akupinge tase on madal. Vilkuv punane: mootori akupinge tase on kriitiliselt madal. VIHJE: veomootori aku oleku vahimust saad muuta nii, et see näitaks ikooni asemel pinge numbrilist väärtust (Veomootori seaded, lehekülg 23). Kaugjuhtimispuldi aku taset saad vaadata siis, kui vajutad nuppu
	Kuvab propelleri oleku. Valge ja pöörlev: propeller töötab edasikäigul. Ei pöörle: propeller toimib, kiirus on nulli viidud. Ei kuvata: propeller ei toimi.
	Kuvab veomootori GPS-signaali tugevuse.
PROP	Kuvab propelleri kiiruse taseme (Veomootori kiiruse seadistamine, lehekülg 16). MÄRKUS. kui mootor kasutab kiirushoidikut, propelleri kiirust ei näidata.
SOG	Näitab mõõdetud kiirust põhja suhtes (SOG).

Patareide paigaldamine

Kaugjuhtimispult töötab kahe AA patareiga (ei kuulu komplekti). Parimad tulemused saavutad liitiumpatareidega.

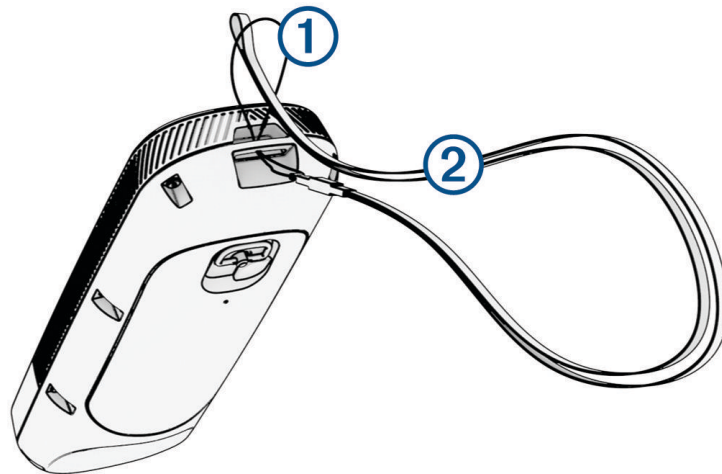
- 1 Keera D-rõngast vastupäeva ja tõmba kaane eemaldamiseks ülespoole.
- 2 Pane sisse kaks AA patareid, jälgides polaarsust.



- 3 Pane patarei kaas tagasi ja keera D-rõngast päripäeva.

Trossi ühendamine

- 1 Alustades kaugjuhtimise tagaküljelt sisesta trosi silmus ① läbi pilu.



- 2 Suuna trosi teine ots ② läbi silmuse ja tõmba pingule.
- 3 Vajadusel aseta tross kasutamisel kinnitamiseks ümber randme.

Menüüs liikumine

Kaugjuhtimispuldi menüüs liikumiseks võite kasutada menüü- ja nooleklahve.

- Menüü
- Erinevate menüüelementide vahel liikumiseks vajutage ▼ ja ▲.
- Menüüelemendi valimiseks vajutage ►.
- Eelmisele menüüelemendile naasmiseks vajutage ◀.
- Menüüst väljumiseks vajutage või vajutage korduvalt ◀, kuni jõuate põhikuvale.

Kaugjuhtimispuldi kalibreerimine

TEATIS

Kalibreeri elektrooniline kompass õues. Täpsema suunanäidu tagamiseks ära seisa magnetvälja mõjutavate objektide, näiteks sõidukite, hoonete ja õhuelektreiliinide lähedal.

Enne, kui saad mootorit viibetega juhtida, pead kalibreerima kaugjuhtimispuldi kompassi. Kui viiped pärast kalibreerimist korralikult ei toimi, korda toimingut nii tihti, kui vaja.

- 1 Vali  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Vali **Start** ja järgi ekraanil esitatavaid juhiseid.

Kaugjuhtimispuldi sidumine

Kaugjuhtimispult seotakse veomootoriga tehases, aga ühenduse katkemisel tuleb see uuesti siduda.

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda nuppu .
Ühenduse otsimisel süttib  veomootori ekraanipaneelil siniselt.
- 3 Aseta kaugjuhtimispult veomootori ekraanipaneelist kuni 1 m (3 ft.) kaugusele.
- 4 Lülita kaugjuhtimispult sisse.
- 5 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**.
Kui ühenduse loomine õnnestus, süttib  veomootori ekraanipaneelil roheliselt.

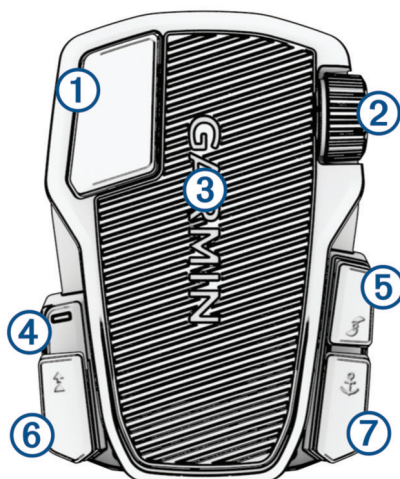
Täiendava kaugjuhtimispuldi sidumine

Kui oled esimene kaugjuhtimispuldi ühendanud, kasuta seda teise kaugjuhtimispuldi sidumiseks.

Lisaks pedaalile, kantavale seadmele ja kaardiplooterile saad veomootoriga samaaegselt ühendada kuni kaks kaugjuhtimispulti.

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Vali juba seotud kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Add Additional Remote**.
Veomootori ekraanipaneel süttib siniselt, kui see on sidumiseks valmis.
- 3 Aseta täiendav kaugjuhtimispult veomootori ekraanipaneelist kuni 1 m (3 ft.) kaugusele.
- 4 Lülita täiendav kaugjuhtimispult sisse.
- 5 Vali lisakaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**.
Kui ühenduse loomine õnnestus, süttib  veomootori ekraanipaneelil roheliselt. Esmasel kaugjuhtimispuldil on kirjas Device Found ja täiendaval kaugjuhtimispuldil on kirjas Connected.

Pedaal

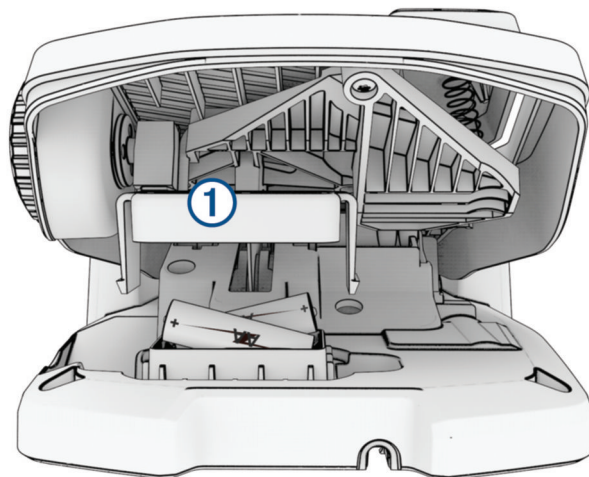


①	Hetkeline propelleri juhtimine	Hoia all, et propellerit ettenähtud kiirusel kasutada. Vabasta propelleri välja lülitamiseks.
②	Kiiruse ratas	Propelleri kiiruse või kiirushoidiku väärtuse suurendamiseks keera ratast endast eemale. Propelleri kiiruse või kiirushoidiku väärtuse vähendamiseks keera ratast enda poole. MÄRKUS. kui ankrulukk on kasutusel, kiiruse ratast kasutada ei saa.
③	Tüürimispedaal	Mootori päripäeva suunamiseks vajuta pedaali varvastega. Mootori vastupäeva suunamiseks vajuta pedaali kannaga. MÄRKUS. kui ankrulukk või kursihoidja on sisse lülitatud või järgid marsruuti, kalluta pedaali või vajuta nuppu, et jätkata käsitsi juhtimisega eelnevalt määratud propelleri kiirusega.
④	Oleku LED-signaallamp	Kuvab pedaali oleku (<i>Olekunäidik, lehekülg 15</i>).
⑤	Pidev propelleri juhtimine	Vajuta propelleri sisse- või väljalülitamiseks (<i>Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16</i>).
⑥	Kursihoid	Vajuta üks kord valitud kursi määramiseks ja hoidmiseks (<i>Kursi hoidmine, lehekülg 18</i>). Vajuta uuesti kursihoiu väljalülitamiseks, propelleri seiskamiseks ja käsitsi juhtimise taastamiseks. VIHJE: seda nuppu saab deaktiveerida, vajutades sellele kuus korda. Nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta sellele kuus korda.
⑦	Ankrulukk	Vajuta ankruluku sisselülitamiseks. Ankrulukk kasutab asukoha hoidmiseks veomootorit (<i>Asukoha hoidmine, lehekülg 18</i>). Vajuta uuesti ankruluku väljalülitamiseks ja eelmise tüürimisrežiimi taastamiseks. VIHJE: seda nuppu saab deaktiveerida, vajutades sellele kuus korda. Nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta sellele kuus korda.

Patareide paigaldamine

Pedaal töötab kahe AA leelis-, NiMH või liitiumpatarei abil (pole komplektis). Parimad tulemused saavutad liitiumpatareidega.

- 1 Tõsta pedaali esiosa nii üles kui võimalik.
- 2 Pikista patareikaane ① mõlemat külge ja tõmba see eemaldamiseks üles.



- 3 Pane sisse kaks AA patareid, jälgides polaarsust.
- 4 Pane patareikaas patareide peale ja lükka seda alla, kuni mõlemad küljed kohale klõpsatavad.

Pedaali sidumine

Pedaal seotakse veomootoriga tehases, aga ühenduse katkemisel tuleb see uuesti siduda.

- 1 Lülita veomootor sisse.
- 2 Sidumisrežiimi sisenemiseks vajuta veomootori kuvapaneelil kolm korda .
Ühenduse otsimisel süttib  veomootori ekraanipaneelil siniselt.
- 3 Aseta pedaal veomootori ekraanipaneelist kuni 1 m (3 ft.) kaugusele.
- 4 Ühenda pedaal toitekaabli abil voluvõrguga või sisesta akud.
- 5 30 sekundi jooksul pärast pedaali aktiveerimist hoia  all, kunbi pedaali LED süttib siniselt.
- 6 Vabasta .

Pedaali LED põleb siniselt ühenduse otsimise ajal, kui sidumine veomootoriga õnnestus, lülitub see välja.

Kui ühenduse loomine õnnestus, süttib  veomootori ekraanipaneelil roheliselt.

Olekunäidik

Pedaalil olev LED näitab pedaali olekut.

Põleb roheliselt	Pedaal annab jõudu.
Süttib ja vilgub siniselt	Pedaal ühendub. LED kustub, kui ühendub veomootoriga või kui ühendumisprotsess aegub ilma ühendamata.
Vilgub nupu vajutamisel roheliselt	Pedaal on ühendatud veomootoriga ja saadab käsu nupule vajutamiseks.
Vilgub nupu vajutamisel punaselt	Pedaal pole veomootoriga ühendatud.
Väljas	LED kustub, kui pedaal on ühendatud veomootoriga ega saada käske. See pikendab aku tööiga.

Pedaali autopiloodi nuppude blokeerimine

Enne pedaali autopiloodi nuppude blokeerimist või taasaktiveerimist pead veenduma, et pedaal saab voolu. Nende tahtmatu rakendamise vältimiseks saad pedaali kursi hoidmise nupu (⬆️) ja ankruluku nupu (⚓) eraldi blokeerida.

Nupu blokeerimiseks vajuta seda kiirelt kuus korda.

Oleku LED-signaallamp süttib üheks sekundiks punaselt, mis märgib, et nupu kasutamine on blokeeritud.

VIHJE: nupu uuesti aktiveerimiseks vajuta seda kiiresti kuus korda. Oleku LED-signaallamp süttib üheks sekundiks roheliselt, mis märgib, et nappu saab kasutada.

Käsitsemine

Veomootori juhtimiseks võid kasutada kaugjuhtimispulti, pedaali, ühilduvat Garmin kaardiplotterit, ühilduvat Garmin kantavat seadet või nende seadmete kombinatsiooni.

Üldiselt kehtib enamik kaugjuhtimispuldi juhiseid ka ühendatud kaardiplotterile. Konkreetsete kaardiplotteri juhendite kohta leiate lisateavet oma kaardiplotteri uusimast kasutusjuhendist.

MÄRKUS. mõni kaugjuhtimispuldi ja kaardiplotteri kasutamisel rakendatav funktsioon pole saadaval ainult pedaali kasutamisel.

Propelleri sisse- ja väljalülitamine

⚠️ HOIATUS

Ära kasuta mootorit kohas, kus sul või mõnel teisel isikul võib olla kokkupuude pöörleva propelleriga, mis võib põhjustada raskeid vigastusi.

Ära käita mootorit, kui propeller asub veest väljas. Kokkupuude pöörleva propelleriga võib põhjustada raske kehavigastuse.

- 1 Vajadusel pane veomootor tööle ([Mootori hoiuasendist tööasendisse viimine, lehekülg 1](#)).

MÄRKUS. propeller ei saa sisse lülitada, kui veomootor on paigalseisuasendis.

- 2 Vajuta kaugjuhtimispuldil või pedaalil ⚙️, et propeller sisse lülitada.
- 3 Vajuta ⚙️, et propeller välja lülitada.

Veomootori kiiruse seadistamine

Veomootori kiirust saad reguleerida kaugjuhtimispuldi või pedaali abil.

- 1 Vajadusel vajuta kaugjuhtimispuldil ⚙️ või tüüri pedaaliga, et minna käsirežiimile.
- 2 Tee valik:

- Vajutage kaugjuhtimispuldil ⬆️ ja ⬇️, et mootori kiirust suurendada või vähendada.
- Pedaalil pööra kiirusrattast endast eemale ja enda poole, et mootori kiirust suurendada ja vähendada.

Kaugjuhtimispuldi väli PROP ribad ekraanipaneelil näitavad propelleri kiirust ([Veomootori ekraanipaneel, lehekülg 5](#)).

- 3 Vajadusel lülita propeller sisse ([Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16](#)).

Valitud propelleri kiirus säilib, kui propeller välja lülitada või kui alustad mootori mõnda muud funktsiooni, nagu püsikiiruse hoidja või ankrulukk.

Täiskiirusele edasi-tagasilülitamine

- 1 Topeltvajuta kaugjuhtimispuldil ⚙️.
Veomootori propelleri kiirus tõuseb kähku täiskiirusele.
- 2 Vajuta ⚙️, et naasta propelleri eelmisele kiirusele.

VIHJE: täiskiirusel võid propelleri kiiruse aeglaseks vähendamiseks vajutada kaugjuhtimispuldil ⬇️.

Kiiruse säilitamine

Enne, kui püsikiirusehoidjat kasutada saate, peate kalibreerima veomootori ([Veomootori kalibreerimine, lehekülg 7](#)).

Püsikiiruse hoidja on autopiloodi funktsioon, mis seab ja hoiab kindla kiiruse, arvestades automaatselt voolu ja tuule muutusi.

MÄRKUS. püsikiiruse hoidja saad lubada ainult kaugjuhtimispuldil, kuid kiirust ja kurssi saad juhtida nii kaugjuhtimispuldilt kui ka pedaalilt.

- 1 Vajuta kaugjuhtimispuldil nuppu .

Püsikiiruse hoidja on praegusel kiirusel sisse lülitatud.

- 2 Reguleeri kiirust vastavalt vajadusele kaugjuhtimispuldi või pedaali abil.
- 3 Reguleeri kurssi vastavalt vajadusele kaugjuhtimispuldi või pedaali abil.

VIHJE: saad kasutada püsikiiruse hoidjat kiiruse muutmiseks, kui kasutad kursi hoidmise funktsiooni ([Kursi hoidmine, lehekülg 18](#)) või teekonda jälgides ([Teekonna navigeerimine, lehekülg 20](#)).

Püsikiiruse hoidja ja propelleri väljalülitamiseks pead vajutama .

Propelleri kasutamine osalise töötamise korral

Kindlates oludes saad kasutada veomootori propellerit osaliselt veest väljas mootoriga, nagu näiteks ületades vesikasve või veealuseid takistusi.

- 1 Töösendis veomootori korral tõmba riivi vabastamiseks tõmbekaabel üles kuni lõpuni ja hoia seda kõvasti kinni.
- 2 Tõsta tõmbekaabel üles ja taha, et tõsta mootorit aeglaselt, kuni see on õiges asendis, et mööduda vesikasvudest või takistusest.
Propeller lakkab pöörlemast ja mootor pöördub küljele.

- 3 Kasuta kaugjuhtimispulti või pedaali, et panna propeller käima ja juhi mootorit, nagu vaja.

MÄRKUS. kui tõstad mootorit üle poole kõrguse, peatub propeller ohutusmeetmena automaatselt, kuid mootor ei pöördu küljele.

- 4 Kui oled takistusest möödas, las mootor aeglaselt töösendisse või tõsta see paigalseisuasendisse.

Pärast mootori kasutamist osalises töösendis, pead võib-olla selle käsitsi ühele poole pöörama enne paigalseisuasendisse tõstmist, et see toetuks korralikult kinnitusrööbastele.

Tüürimine

Veomootori käsitsi tüürimine

Käsitsirežiim on veomootori vaikekasutusrežiim. Käsitsirežiimis saad veomootori liikumissuunda ja kiirust vastavalt vajadusele muuta.

MÄRKUS. kui veomootori sisse lülitada, on see vaikimisi käsitsirežiimis.

- 1 Vajadusel vali kaugjuhtimispuldil .
- 2 Vali tegevus:

- Kasutades kaugjuhtimispulti vajuta tüürimiseks ◀ ja ▶.

MÄRKUS. paadi käsitsi juhtimispuldiga tüürimiseks saab kasutada ka viipeid ([Žestide kasutamine juhtimiseks, lehekülg 18](#)).

- Tüürimiseks vajuta jalgpedaali varvaste ja kannaga.

Kursi hoidmine

Enne kui saad funktsiooni Heading Hold kasutada, peab veomootori kalibreerima ([Veomootori kalibreerimine, lehekülg 7](#)).

Saad funktsiooni Heading Hold aktiveerida, et hoida paati kompassiga valitud kursil. Mootor võib kurssi automaatselt kohandada, et kompenseerida tuule ja hoovuste põhjustatud kõrvaletriivi.

- 1 Tüüri paati soovitud suunas.
- 2 Vali kaugjuhtimispuldil või pedaaliga .

MÄRKUS. kurssi saad muuta, kui vajutad  ja  või kasutad viipeid ([Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks, lehekülg 18](#)).

Funktsiooni Heading Hold tühistamiseks ja käsitsirežiimi naasmiseks pead valima   või vajutama pedaali.

Funktsiooni Heading Hold muutmine

Funktsioon Heading Hold võib kurssi vaikimisi kohandada, et kompenseerida triivimist ja hoida paati õigel kursil. Kui soovid, võid funktsiooni Heading Hold konfigurida, et eirata triivimist ja hoida lihtsalt paadi vööri õigel kursil.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.
- 2 Vali **Vessel Align**.

Võid valida Go To, et naasta tagasi funktsiooni Heading Hold vaikerežiimi.

Asukoha hoidmine

Enne, kui saad ankruluku funktsiooni kasutada, peab veomootori kalibreerima ([Veomootori kalibreerimine, lehekülg 7](#)).

Ankruluku funktsioon on autopiloodi funktsioon, mis kasutab veomootoriga asukoha määramiseks ja hoidmises GPS-i, toimides justkui füüsilise ankruna.

- 1 Vajadusel sõida paadiga kohta, kus soovid ankruluku rakendada.
- 2 Vali kaugjuhtimispuldil või pedaaliga .

MÄRKUS. saad ankruluku positsiooni muuta 1,5 m (5 ft.) võrra, kui vajutad puldil noolenuppu või viipad ([Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks, lehekülg 19](#)).

Ankruluku väljalülitamiseks vajuta uuesti  või tüüri pedaaliga.

Žestjuhtimine

Veomootoriga suhtlemiseks võid kaugjuhtimispuhli suunata või liigutada. Enne, kui saad žestjuhtimist kasutada, pead kalibreerima veomootori kompassi ([Veomootori kalibreerimine, lehekülg 7](#)) ja kaugjuhtimispuhli kompassi ([Kaugjuhtimispuhli kalibreerimine, lehekülg 13](#)).

Žestide kasutamine juhtimiseks

Mootorit saab juhtida kaugjuhtimispuhliga osutades.

- 1 Vajadusel lülita propeller sisse ([Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16](#)).
- 2 Hoia all nuppu .
- 3 Vajutades , osuta puldiga vasakule või paremale, et juhtida pak- või tüürpoordi.
- 4 Juhtimise lõpetamiseks lase  lahti.

Žestide kasutamine kursi hoidmise reguleerimiseks

Kaugjuhtimispuhli liigutades saad reguleerida kursi hoidmist ([Kursi hoidmine, lehekülg 18](#)).

- 1 Vajadusel lülita propeller sisse ([Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16](#)).
- 2 Hoia all nuppu .
- 3 Osuta kaugjuhtimispuhliga sinna poole, kuhu tahad kurssi reguleerida.
- 4 Kursi määramiseks lase  lahti.

Viibete kasutamine hoitud asendi seadistamiseks

Ankruluku funktsiooni kasutades saad kaugjuhtimispulti liigutades oma asendit muuta ([Asukoha hoidmine, lehekülg 18](#)).

- 1 Vajuta .
- 2 Suuna kaugjuhtimispulti selles suunas, kuhu soovid oma asukohta liigutada.
Sinu asukoht nihkub 1,5 m (5 ft) näidatud suunas.
- 3 Vabasta .
- 4 Korda toimingut, kuni oled saavutanud soovitud asukoha.

Vahepunktid

Vahepunkte kasutatakse asukohtade märkimiseks, et saaksid sinna hiljem naasta.

Kui ühendad veomootori kaardiplotteriga, sünkroonitakse kaardiplotterisse salvestatud vahepunktid veomootorisse salvestatud vahepunktidega. Ühes seadmes vahepunktide lisamine, kustutamine või muutmine muudab automaatselt ka teise seadme vahepunkte.

Saad salvestada kuni 5000 vahepunkti.

Vahepunkti loomine

Saad oma praeguse asukoha vahepunktina salvestada.

- 1 Vajaduse sõida kohta, mida tahad vahepunktina salvestada.
- 2 Vajuta kaugjuhtimispuldil nuppu .

Vahepunkti navigeerimine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Navigate To**.
- 4 Lülita propeller sisse ([Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16](#)).
Veomootor sõidab vahepunkti asukohta ([Navigeerimine, lehekülg 22](#)).

Vahepunkti üksikasjade vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Review**.

Vahepunkti nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Edit**.
- 4 Sisesta vahepunktile uus nimi.

Vahepunkti kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Waypoints**.
Kuvatakse kümme lähimat vahepunkti.
- 2 Vali vahepunkt.
- 3 Vali **Delete**.

Teekonnad

Teekond on asukohtade jada, mis viib su lõpliku sihtkohani.

Kui ühendad veomootori kaardiplotteriga, sünkroonitakse kaardiplotterisse salvestatud teekonnad veomootorisse salvestatud teekondadega. Ühes seadmes teekondade lisamine, kustutamine või muutmine muudab automaatselt ka teise seadme teekondi. Teekondi saad luua ainult kaardiplotteris.

Saad salvestada kuni 100 teekonda.

Teekonna navigeerimine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Navigate To**.

- 4 Tee valik:

- Et hakata navigeerima teekonna loomisel kasutatud alguspunktist, vali **Forward**.
- Et hakata navigeerima teekonna loomisel kasutatud lõpp-punktist, vali **Backward**.
- Et hakata navigeerima oma praegusest asukohast teekonna algusesse, seejärel navigeerida mööda teekonda, vali **From Start**.

- 5 Lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16*).

Veomootor sõidab mööda teekonda valitud suunas (*Navigeerimine, lehekülg 22*).

Teekonna lõpule lähenedes lülitub veomootor ankruluku režiimile ja hoiab asukohta teekonna lõpus. Seda saad sätetes muuta (*Veomootori seaded, lehekülg 23*).

Teekonna andmete vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Review**.

Teekonna nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Edit**.

- 4 Sisesta teekonna uus nimi.

Teekonna kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Routes**.

Kuvatakse kümme lähimat teekonda.

- 2 Vali teekond.

- 3 Vali **Delete**.

Rajad

Rada on paadi liikumistee salvestus. Jäädvustatavad rada nimetatakse aktiivseks rajaks ning selle saab salvestada. Saad salvestada kuni 50 rada.

Kui ühendad veomootori kaardiplotteriga, sünkroonitakse kaardiplotterisse salvestatud aktiivne rada ja salvestatud rajad veomootorisse salvestatud aktiivse ja salvestatud radadega. Ühes seadmes aktiivse ja salvestatud radade lisamine, kustutamine või muutmine muudab automaatselt ka teise seadme aktiivset ja salvestatud radasid.

Aktiivse raja salvestamine

Salvestatavat rada nimetatakse aktiivseks rajaks. Võid aktiivse raja salvestada ja hiljem sellel navigeerida. Veomootorile saad salvestada kuni 50 rada.

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktiivne rada salvestatakse, selle nimeks on kehtiv kuupäev.
- 2 Muuda salvestatud raja nimi (valikuline).

Aktiivse raja kustutamine

Vali  > **Tracks** > **Clear Active Track**.
Radade mälu kustutatakse ja aktiivse raja salvestamine jätkub.

Aktiivse raja algusesse navigeerimine

Salvestatavat rada nimetatakse aktiivseks rajaks. Saad praegusest asukohast navigeerida tagasi liigutud aktiivse raja algusesse.

- 1 Vali  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16*).
Veomootor navigeerib tagasi liigutud aktiivse raja algusesse (*Navigeerimine, lehekülg 22*).

Salvestatud rajal navigeerimine

- 1 Vali  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Navigate To**.
- 4 Tee valik:
 - Salvestatud rajal algusest lõppu navigeerimiseks vali **Forward**.
 - Salvestatud rajal lõpust algusesse navigeerimiseks vali **Backward**.
- 5 Lülita propeller sisse (*Propelleri sisse- ja väljalülitamine, lehekülg 16*).
Veomootor juhib paati salvestatud rajal ja valitud suunas (*Navigeerimine, lehekülg 22*).

Salvestatud raja andmete vaatamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Review**.

Salvestatud raja nime muutmine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Edit**.
- 4 Sisesta salvestatud rajale uus nimi.

Salvestatud raja kustutamine

- 1 Vali kaugjuhtimispuldil  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Kuvatakse kümme lähimat salvestatud rada.
- 2 Vali salvestatud rada.
- 3 Vali **Delete**.

Navigeerimine

Enne, kui navigeerida saate, peate kalibreerima veomootori (*[Veomootori kalibreerimine](#), lehekülg 7*).

Veomootor kasutab GPS-i, et tüürida alus vahepunkti asukohta või jälgida teekonda või rada.

1 Tee kaugjuhtimispuldil valik.

- Alusta navigeerimist salvestatud vahepunkti (*[Vahepunkti navigeerimine](#), lehekülg 19*).
- Alusta navigeerimist mööda salvestatud teekonda (*[Teekonna navigeerimine](#), lehekülg 20*).
- Alusta aktiivse raja taasläbimist (*[Aktiivse raja algusesse navigeerimine](#), lehekülg 21*).
- Alusta navigeerimist mööda salvestatud rada (*[Salvestatud rajal navigeerimine](#), lehekülg 21*).

MÄRKUS. kui navigeerimist alustatakse ühendatud kaardiplosterist, saad veomootorit kasutada ka autojuhiste radade jälgimiseks. Lisateabe saamiseks tutvu kaardiplosteri kasutusjuhendiga.

Kaugjuhtimispuldi ekraanil on kuvatud Navigating ja veomootor tüürib alust automaatselt sihtkohta.

2 Muutke vajadusel kiirust.

Navigeerimise peatamine ja jätkamine

1 Vali navigeerimise ajal kaugjuhtimispuldil valik:

- Samas suunas ja samal kiirusel sõidu jätkamisel navigeerimise peatamiseks vali  > **Standby**.
- Navigeerimise peatamiseks ja ankruluku määramiseks vali .

Navigeerimine peatatakse ja veomootor naaseb käsitsirežiimi või säilitab ankrulukuga sinu asukohta.

2 Navigeerimise jätkamiseks vali > **Follow Route** või vajuta .

3 Vajadusel käivita propeller.

Navigatsiooni lõpetamine

Vali  > **Stop Nav**.

Navigeerimine peatub ja veomootor naaseb käsirežiimile.

Seaded

Veomootori seaded

Vali kaugjuhtimisseadmel  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrab juhtmeta võrgu eelistused veomootorile (*Juhtmeta võrgu seaded, lehekülg 23*).

Calibrate: kalibreerib veomootori kompassi (*Veomootori kalibreerimine, lehekülg 7*) ja määrab veomootori paadinina nihke (*Paadinina nihe, lehekülg 7*).

Units: määrab mõõtühikud.

Battery: muudab veomootori aku indikaatori välimuse ikoonist nubriliseks väärtuseks.

Prop Stow Side: seadistab veomootori propelleri liikumissuuna veomootori hoiuasendi valimisel. See on kasulik, kui hoiuasendis propelleri lähedal on teisi esemeid.

Auto Power On: lülitab veomootori sisse, kui süsteem pingestatakse.

Heading Hold: määrab suunahoju funktsiooni käitumise (*Funktsiooni Heading Hold muutmine, lehekülg 18*).

Nav. Arrival: määrab veomootori käitumise teekonna lõppu jõudmisel. Säte Anchor Lock võimaldab veomootoril asukohta hoida, kasutades selleks teekonna lõppu jõudes ankruluku funktsiooni. Sättega Manual lülitub propeller välja, kui paat jõuab teekonna lõppu.

ETTEVAATUST

Kui kasutad sätet Manual valikuga Nav. Arrival, pead olema valmis paadi juhtimise üle võtma.

Anchor Gain: seadistab veomootori reageeringu ankruluku režiimis olles. Kui veomootor peab reageerima ja liikuma kiiremini, siis suurenda väärtust. Kui mootor liigub liiga palju, vähenda väärtust.

Navigation Gain: seadistab veomootori reageeringu navigeerimise ajal. Kui veomootor peab reageerima ja liikuma kiiremini, siis suurenda väärtust. Kui mootor liigub liiga palju, vähenda väärtust.

Clear User Data: kustutab salvestatud vahepunktid, teekonnad, rajad ja aktiivse raja.

MÄRKUS. kui oled ühendanud kaardiplotteri, kustutab see valik kasutajaandmed nii veomootorist kui ühendatud kaardiplotterist.

Restore Defaults: taastab veomootori seadete tehaseväärtused.

Juhtmeta võrgu seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

MÄRKUS. ekraani ülaseravas kuvatakse aktiivne Wi-Fi režiim.

Mode: seab Wi-Fi režiimi. Saad Wi-Fi tehnoloogia välja lülitada, ühineda kaardiplotteri võrguga või luua traadita pääsupunkti, et kasutada ActiveCaptain rakendust (*Mobiilseadme ühendamise rakendusega ActiveCaptain®, lehekülg 8*).

Setup > Name: määrab traadita pääsupunkti nime veomootoril (ainult ActiveCaptain režiimis).

Setup > Password: määrab traadita pääsupunkti parooli veomootoril (ainult ActiveCaptain režiimis).

Kaugjuhtimispuldi seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: reguleerib taustvalgustuse seadeid. (*Taustvalgustuse seaded, lehekülg 24*)

Beeper: seadistab helisignaali klahvivajutuste ja häirete jaoks.

Auto Power Off: seadistab aja, mille jooksul kaugjuhtimispult automaatselt välja lülitub.

Calibrate: kalibreerib puldi žestjuhtimise funktsioonide jaoks (*Kaugjuhtimispuldi kalibreerimine, lehekülg 13*).

Pair: seob puldi veomootoriga (*Kaugjuhtimispuldi sidumine, lehekülg 13*).

Language: võimaldab määrata ekraanikeele.

Restore Defaults: taastab puldi tehaseseaded. See taastab kaugjuhtimispuldi vaikeseaded, kuid ei eemalda salvestatud kasutajaandmeid.

Taustvalgustuse seaded

Vali kaugjuhtimispuldil  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: lülitab taustvalguse nupu vajutamisel sisse.

Alarms: lülitab taustvalguse sisse, kui kostab kaugjuhtimispuldi alarm.

Timeout: seadistab taustvalgustuse väljalülitumise aja.

Brightness: seadistab taustvalgustuse heledustaseme.

Tarkvarauuendused

Uusimate funktsioonide ja täiustuste hankimiseks peaksid kontrollima korrapäraselt veomootori tarkvarauuendusi.

Saad kasutada seadme tarkvara uuendamiseks rakendust ActiveCaptain (*[Tarkvara uuendamine rakendusega ActiveCaptain](#), lehekülg 25*).

Kui sinu veomootor on ühendatud kaardiplotteriga Garmin, siis toimub kaardiplotteri tarkvara uuendamise korral ka veomootori tarkvara automaatne uuendamine.

MÄRKUS. kui sinu veomootoris Force on kasutusel tarkvaraversioon 5.40 või vanem versioon, tuleb kasutada uusimale versioonile uuendamiseks rakendust ActiveCaptain. Pärast seda, kui oled veomootori tarkvara uuemale versioonile uuendanud, toimub ühendatud kaardiplotteri tarkvara uuendamise korral ka veomootori automaatne uuendamine.

Pärast veomootori tarkvara uuendamise lõpetamist on võimalik, et uuendatakse automaatselt ka ühendatud välisseadmete, näiteks kaugjuhtimispuldi ja pedaali tarkvara.

Uusimate merekomplekti Garmin tarkvarauuenduste teabe jaoks ava garmin.com/support/software/marine.html.

Tarkvara uuendamine rakendusega ActiveCaptain

Võid minna aadressile garmin.com/videos/trolling_motor_update/ ja vaadata videot, et saada abi seoses tarkvara uuendustoiminguga.

TEATIS

Tarkvarauuendused võivad vajada mahukate failide allalaadimiseks rakendust. Rakenduvad tavalised Interneti-teenusepakkuja andmesidelepinguga määratud tasud. Andmekasutuspiirangute ja tasude teadasaamiseks pöördu oma Interneti-teenusepakkuja poole.

Installimisele kulub mitu minutit.

MÄRKUS. veomootori värskendamiseks pead ühendama oma mobiilse seadme veomootoril olemasolevasse vastavasse Wi-Fi võrku, milleks kasuta rakendust ActiveCaptain.

1 Vajadusel seadista veomootor rakendusega ActiveCaptain kasutamiseks ([Mobiilseadme ühendamine rakendusega ActiveCaptain®](#), lehekülg 8).

2 Ühendage mobiilne seade veomootoril määratud Wi-Fi võrku.

Veomootori Wi-Fi võrku ühendamine annab rakendusele vajaliku teabe vastavate uuendusfailide allalaadimiseks.

3 Ava rakendus ActiveCaptain.

4 Ühendage mobiilne seade veomootoril määratud Wi-Fi võrgust lahti.

5 Loo mobiilseadmes internetiühendus.

6 Tee rakenduses ActiveCaptain valik **Minu merendusseadmed > Laadi alla**.

MÄRKUS. värskenduse allalaadimise võimalus kuvatakse ainult siis, kui sinu seadmele on saadaval tarkvaravärskendus.

Rakendus ActiveCaptain laadib uuenduse mobiilseadmesse.

7 Ühendage mobiilne seade tagasi veomootoril määratud Wi-Fi võrku.

Uuendus edastatakse veomootorisse. Sellele võib kuluda kuni 30 minutit. Veomootori ekraanil hakkavad pöörete näidud vilkuma, mis märgib, et tarkvara uuendatakse.

MÄRKUS. kui andmete edastamine on lõpetatud, aga veomootori ekraanipaneeli tuled ei hakka vilkuma, lülita veomootor välja ja uuesti sisse, et uuendus rakendada.

8 Veendu, et kaugjuhtimisseade on sisse lülitatud ja ühendatud.

Kui veomootori tarkvara uuendamine on lõpetatud ja kaugjuhtimisseadme uuendus on saadaval, hakkavad pöörete näidud vilkuma ja kaugjuhtimisseadmes käivitub ajaloendus. Ajaloenduse lõpus kuvab kaugjuhtimisseade  ja lõpetab uuendamise. Sellele võib kuluda kuni 5 minutit.

9 Veendu, et pedaal on sisse lülitatud ja ühendatud.

Kui veomootori tarkvara uuendamine on lõpetatud ja saadaval on pedaali uuendus, süttib pedaali näidik lillalt ja põleb, kuni uuendamine lõpetatakse. Kui näidik kustub, on uuendamine lõpetatud.

Hooldustööd ja -kavad

TEATIS

Kui oled mootorit kasutanud soolases vees, siis loputa kogu mootorit puhta veega ja kanna pehme lapi abil sellele veepõhist silikoonõli. Välti völikorgile suunatud veejugasid, et vesi sisse ei pääseks ja toodet ei kahjustaks.

Garantii säilitamiseks soorita mootorit hooajaks ettevalmistamisel kõik vajalikud hooldustoimingud. Kui kasutad või transpordid mootorit kuivades ja tolmustes oludes (nt kruusateedel), soorita neid toiminguid hooaja jooksul sagedamini.

Täpsemate toimingute ja hooldusteabe ning varuosade teavet saad, kui laadid alla *Force Veomootor kasutusjuhendi* aadressilt garmin.com/manuals/force_trolling_motor.



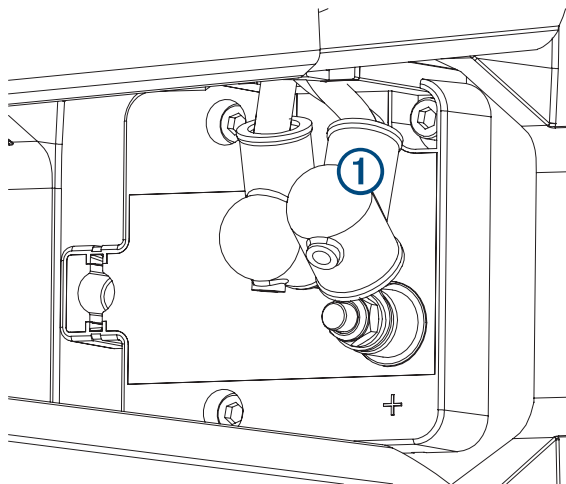
- Kontrolli toitekaabli kulumist ning lapi, paranda või vaheta välja seda vastavalt vajadusele ①.
- Vajaduse korral kontrolli ja puhasta toiteklemme ning pinguta mutreid ② (*Toiteklemmide kontrollimine ja puhastamine, lehekülg 27*).
- Määri liigendeid ja pukse ③ (*Hingede ja pukside määrimine, lehekülg 28*).
- Puhasta ja määri hoiu- ja tööasendi riivi mehhanism ④ (*Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine, lehekülg 29*).
- Kontrolli hoidiku relsse ja vajaduse korral vaheta need välja ⑤ (*Hoidiku relsside kontrollimine ja vahetamine, lehekülg 30*).
- Kontrolli hoidiku amortisaatorit ja vajaduse korral vaheta see välja ⑥ (*Hoidiku amortisaatori kontrollimine ja vahetamine, lehekülg 31*).
- Puhasta või vaheta välja propellerajamiga mootori anoodid ⑦ (*Anoodide hooldamine, lehekülg 32*).
- Kontrolli kummist seiskureid stabilisaatori ⑧ otstel (kui paigaldatud) kulumise suhtes ja vaheta vajadusel välja.

Toiteklemmide kontrollimine ja puhastamine

⚠ HOIATUS

Tõsiste kehavigastuste või surma ärahoidmiseks lahuta alati mootor ja aku enne, kui alustad propelleri, propellerajamiga mootori, elektriühenduste või elektroonikaseadmete ümbriste käsitlemist või nendega töötamist.

- 1 Kui mootor on kasutusasendis, tõmba kummikaitses pluss- ja miinusklemmidelt maha ①.

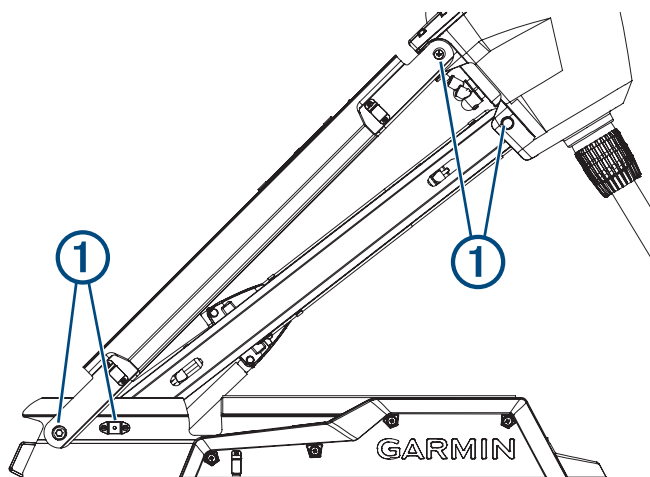


- 2 Veendu, et klemmimutrid on korralikult kinni ja rõngasklemmid ei liigu.
- 3 Vajadusel kasuta dünamomeetrilist võtit ja 10 mm padrunit ja veendu, et mutrite pingutusmoment oleks 4 N-m.
- 4 Vajadusel puhasta klemmid traatharjaga roostest.
MÄRKUS. kui need on tugevalt roostetanud, tuleb toitekaablid puhastamiseks eemaldada. Üksikasjalikud juhised mootori küljest toitekaablite lahutamiseks ja eemaldamiseks leiad *Force veomootori hooldusjuhendist* aadressil garmin.com/manuals/force_trolling_motor.
- 5 Kanna ühendustele dielektrilist määret.
- 6 Aseta kummikaitses korralikult toiteklemmidele tagasi.

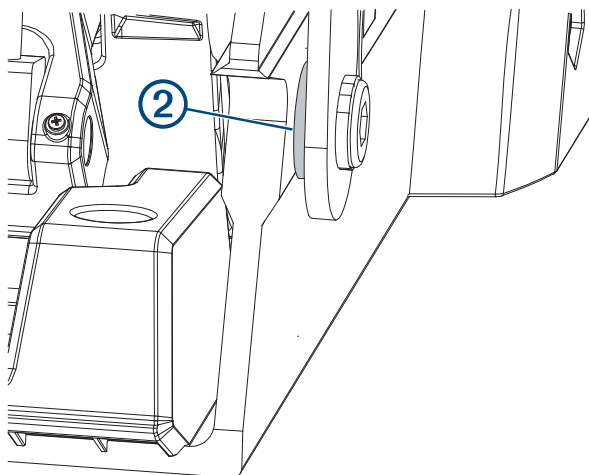
Hingede ja pukside määrimine

Hinged ja puksid võimaldavad mootoril liikuda sujuvalt paigalseisuasendist tööasendisse ja vastupidi. Neid piirkondi tuleb vajadusel määrida.

- 1 Leia nelja peamise hinge asukoht ①.



- 2 Pane neis kohtades hinge liikuvate osade vahele mittekleepuvat kuivmääret ② ja lase sel vastavalt toote kasutusjuhistele kuivada.



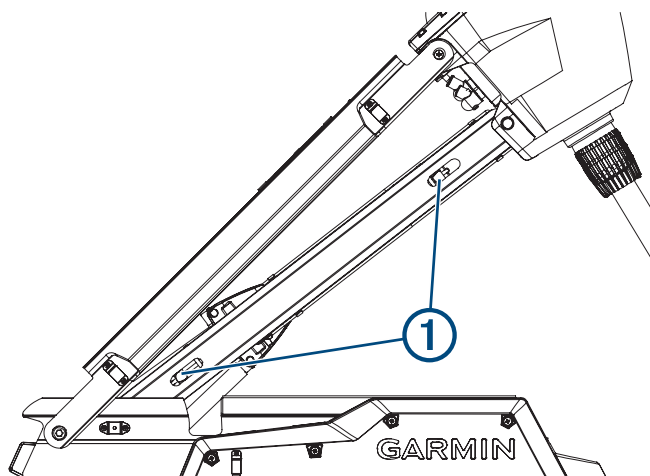
- 3 Määrdeaine laialikandmiseks liiguta mootorit mitu korda seisu- ja kasutusasendisse.
- 4 Vajadusel lisa määret ja korda eelmist sammu.

Lukustusmehhanismi puhastamine ja määrimine

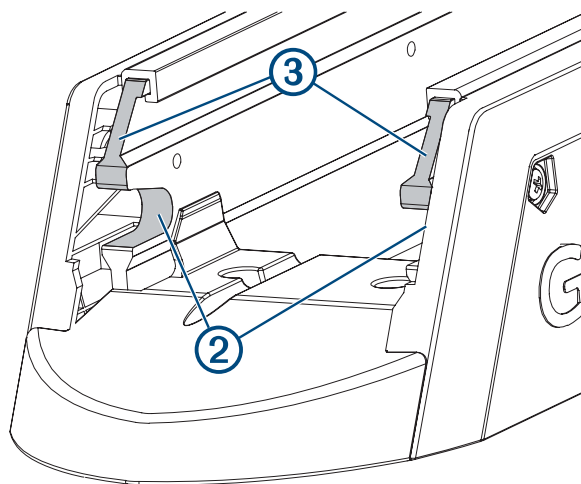
⚠ ETTEVAATUST

Seda on parim teha siis, kui mootor asub hoiu- ja kasutusasendi vahel. Selles asendis pole mootor kinnitatud, mistõttu peaksid seda toestama ja olema äärmiselt ettevaatlik, et käsi või sõrmed kuhugi vahele ei jääks.

- 1 Vii mootor hoiu- ja kasutusasendi vahele, nii et alus oleks vertikaalselt ja pääsed ligi mõlemale lukustusmehhanismile ①.

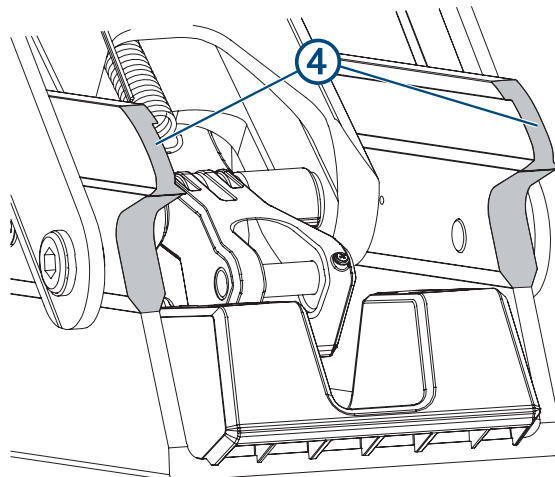


- 2 Toesta mootori raskus, et see ei kukuks ja su käed või sõrmed kuhugi vahele ei jääks.
- 3 Puhasta lukustusmehhanismi kanalid mustusest.
- 4 Kanna lukustusmehhanismidele ja kanalitele sünteetilist või merendusklassi üldmääret.
- 5 Tõmba ja vabasta tõmbetrossi mitu korda, et mehhanismid kanalitesse ja sealt välja liigutada ning määrideaine laiali määrida.
- 6 Vajadusel lisa määret ja korda eelmist sammu.
- 7 Puhasta hoidiku aluse ees olevad riivmehhanismid mustusest ②.



- 8 Kanna hoidiku aluse ees olevate riivimehhanismi ülemistele pindadele ③ sünteetilist või merendusklassi üldmääret, et lukustusmehhanismid liiguksid sujuvalt.

9 Korda eelmist kahte sammu hoidiku aluse tagumistel riivimehhanismidel ④.

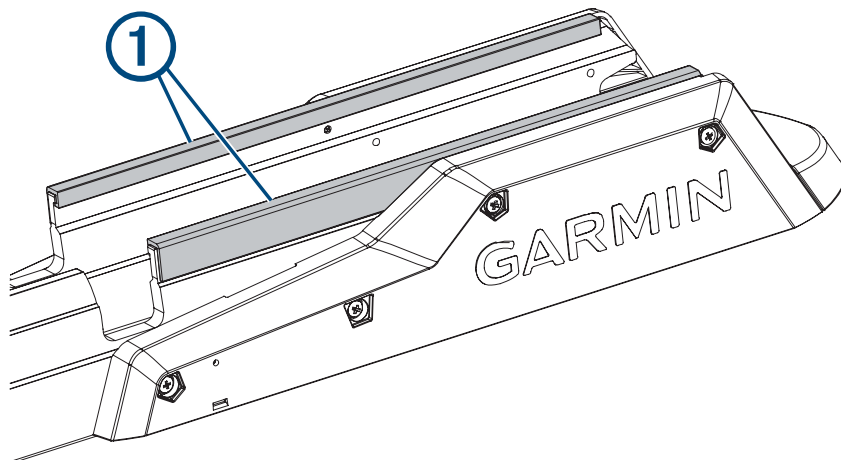


10 Vii mootor tagasi hoiu- või kasutusasendisse.

Hoidiku relsside kontrollimine ja vahetamine

Relsid kaitsevad propellerajamiga mootorit ja hoidikut löökide eest mootori hoiuasendisse viimisel ja need võivad aja jooksul kuluda. Kui relsid on kahjustatud või kulunud ja hoidiku alus läbi nende nähtav, tuleb relsid välja vahetada.

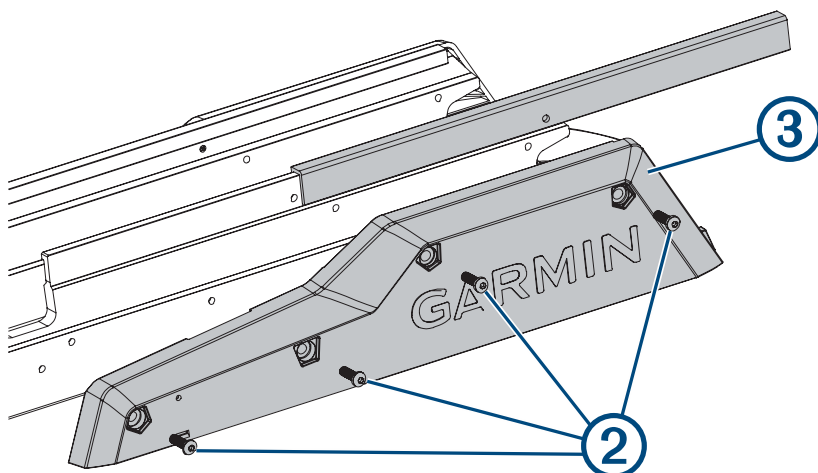
1 Vii mootor hoiuasendisse ja otsi relssidelt ① kulumisjälgi ja kahjustusi.



2 Vali tegevus:

- Kui relsid on heas seisukorras ja sa ei näe läbi kulunud alade metallist hoidiku alust, pole vaja rohkem midagi teha.
- Kui relsid on kahjustatud või näed läbi nende metallist hoidiku alust, liigu järgmise sammu juurde ja vaheta relsid välja.

- 3 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit eemalda kruvid ②, mis hoiavad katted ③ hoidiku aluse küljes.

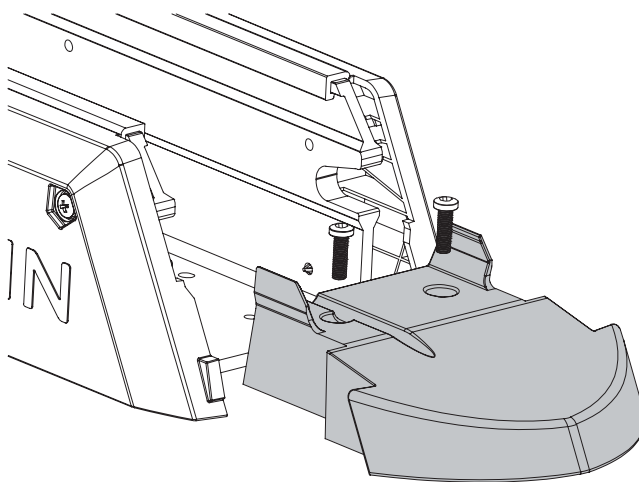


- 4 Libistage kahjustatud relsid hoidiku aluselt maha.
5 Libistage uued relsid hoidiku alusele.
6 Kinnita katted eelnevalt eemaldatud kruvidega hoidiku aluse külge.

Hoidiku amortisaatori kontrollimine ja vahetamine

Hoidiku amortisaator on osa üle paadi vööri rippuvast hoidiku alusest.

- 1 Vii mootor hoiu- ja kasutusasendi vahele ja otsi hoidiku amortisaatorilt kahjustusi.
2 Vali tegevus:
- Kui hoidiku amortisaator on kahjustamata, pole vaja rohkem midagi teha.
 - Kui hoidiku amortisaator on kahjustatud, liigu selle vahetamiseks järgmise sammu juurde.
- 3 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kaks kruvi, mis hoiavad hoidiku amortisaatorit hoidiku aluse küljes.



- 4 Paigalda uus hoidiku amortisaator ja kinnita see uue amortisaatori komplekti kuuluva kahe kruviga aluse külge.

Anoodide hooldamine

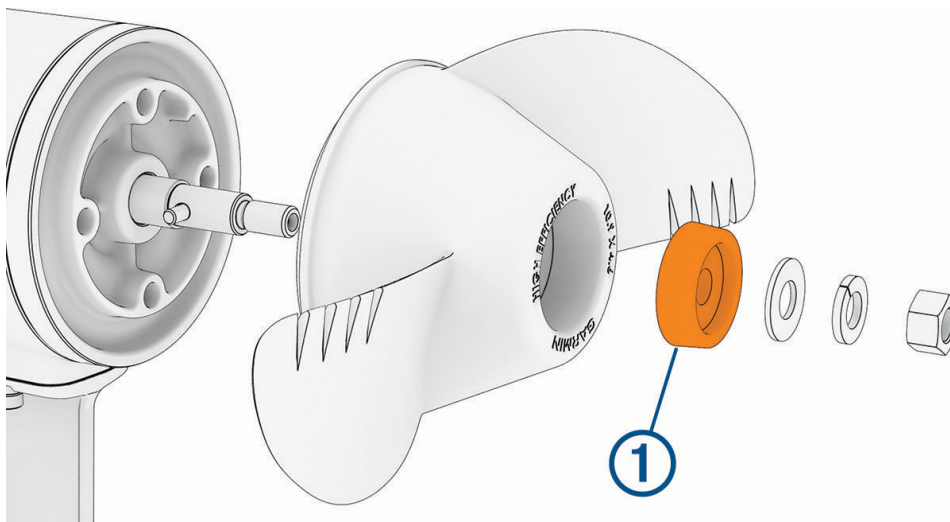
⚠ HOIATUS

Tõsiste kehavigastuste või surma ärahoidmiseks lahuta alati mootor ja aku enne, kui alustad propelleri, propellerajamiga mootori, elektriühenduste või elektroonikaseadmete ümbriste käsitlemist või nendega töötamist.

Ühekordselt kasutatavad anoodid kaitsevad mootori komponente korrosiooni eest. Need tuleb iga hooaja alguses üle vaadata ja puhastada ning vajadusel välja vahetada. Varuanoodi saad osta Garmin edasimüüjalt või aadressilt garmin.com.

Propelleri anoodi hooldamine

- 1 Kasuta 15 mm padrunvõtit ja keera propelleri otsas olev mutter lahti.
- 2 Eemalda propeller ja aseta mutter, lukustusseib ja lameseib kõrvale.
- 3 Eemalda anood ① ja kontrolli seda.



- 4 Tee valik:
 - Kui anood on algsuurusest poole suurune või suurem, puhasta anood traatharja või liivapaberiga.

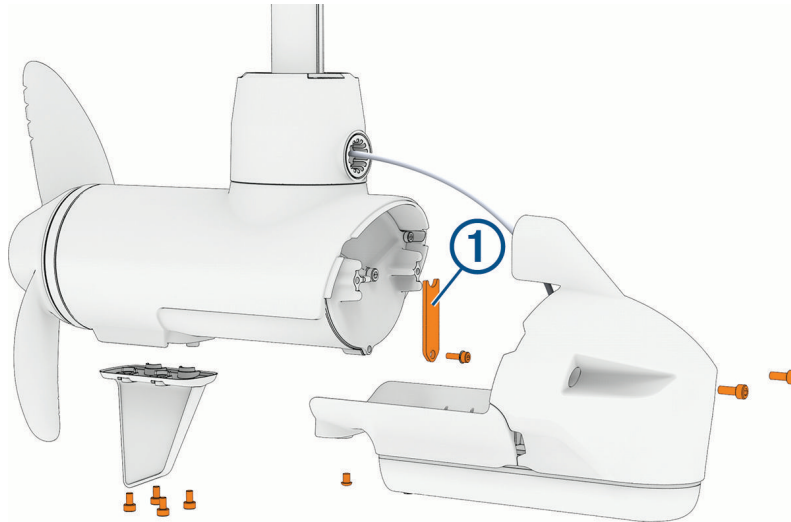
TEATIS

Enne anoodi traatharja või liivapaberiga puhastamist eemalda see mootori küljest. Kui puhastad anoodi siis, kui see on mootori küljes, võid mootorit kahjustada, kiirendada korrodeerumist ja lühendada mootori kasutusaega.

- Kui anoodi on alles vähem kui pool algsest suurusest, viska see minema ja osta uus anood.
- 5 Aseta puhastatud või uus anood tagasi propelleri ajamivõllile, seejärel aseta paika lameseib, lukustusseib ja mutter.
 - 6 Propelleri kinnitamiseks pinguta mutrit 15 mm padrunvõtme abil momendiga 16,27 Nm.

Ninakoonuse anoodi hooldamine

- 1 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda need neli kruvi, mis hoiavad kiilukanti mootori küljes.
- 2 Kasutades 3 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kruvi, mis hoiab andurit ja ninakoonust mootori küljes.
- 3 Kasutades 4 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kruvid, mis kinnitavad ninakoonuse mootori esiosa külge.
- 4 Kasutades 3 mm kuuskantotsakut või -võtit, eemalda kruvid ja vabasa anood ① mootori esiosa küljest.



- 5 Kontrolli anoodi ja lõpeta tegevus.
 - Kui anood on algsuurusest poole suurune või suurem, puhasta anood traatharja või liivapaberiga.
 - Kui anoodi on alles vähem kui pool algsest suurusest, viska see minema ja osta uus anood.
- 6 Aseta puhastatud või uus anood kruvile ja kinnita see mootoriga.
- 7 Kinnita ninakoonus mootori esiosa külge.
- 8 Paigalda kruvi, mis kinnitab anduri ja ninakoonus mootori põhja külge.
- 9 Ühenda kiilukant mootori põhjaga.

Tõmbetrossi vahetamine

Järgi käepideme ja tõmbetrossi komplektis (osa number 010-13915-00) sisalduvadid juhiseid või vaata *käepideme ja tõmbetrossi juhiseid* aadressil garmin.com/manuals/force_trolling_motor.

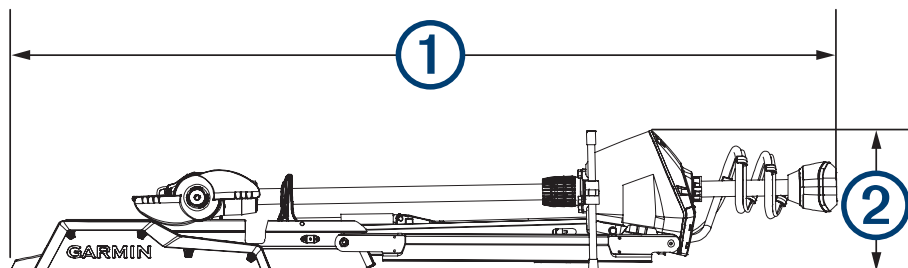
Värvikriimustuste parandamine

Aja jooksul võivad mootoriosad saada kriimustusi või märke. Iluvigade parandamiseks kasuta värvi.

- 1 Puhasta värvikriimustusi või kahjustusi saanud pinnad isopropüülalkoholiga.
- 2 Kanna kriimustatud või kahjustatud alale vedelat polüuretaanvärvi.
- 3 Järgi värvianumal toodud juhiseid ja lase sel enne mootori käivitamist korralikult kuivada.

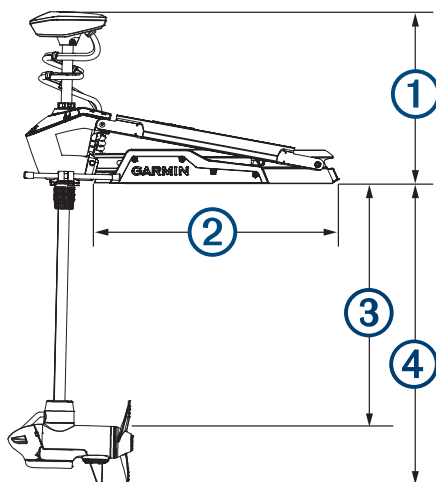
Mootori teave

Paigalolekuasendi mõõtmised

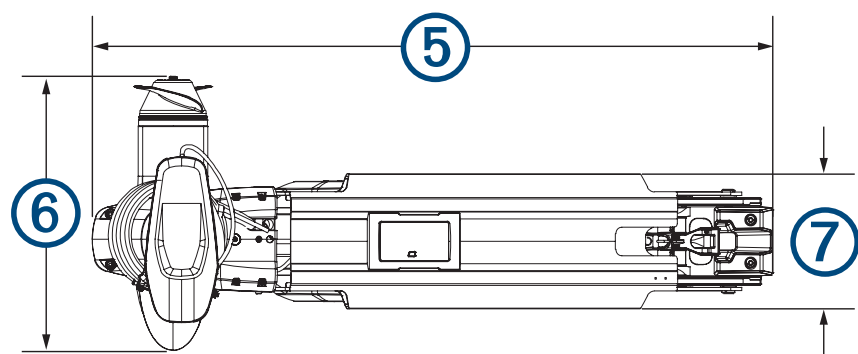


Üksus	50-tolline mudel	57-tolline mudel
①	1,558 m (61 ⁵ / ₁₆ tolli) min 1,811 m (71 ⁵ / ₁₆ tolli) max	1,712 m (67 ³ / ₈ tolli) min 2,066 m (81 ⁵ / ₁₆ tolli) max
②	300 mm (11 ¹³ / ₁₆ tolli)	340 mm (13 ³ / ₈ tolli)

Kasutusele võetud mõõtmised



Üksus	50-tolline mudel	57-tolline mudel
①	461 mm (18 ¹ / ₈ tolli) min 721 mm (28 ³ / ₈ tolli) max	488 mm (19 ³ / ₁₆ tolli) min 817 mm (32 ¹ / ₈ tolli) max
②	708 mm (27 ⁷ / ₈ tolli)	799 mm (31 ⁷ / ₁₆ tolli)
③	648 mm (25 ¹ / ₂ tolli) min 889 mm (35 tolli) max	737 mm (29 tolli) min 1,07 m (42 tolli) max
④	839 mm (33 ¹ / ₁₆ tolli) min 1,1 m (43 ⁵ / ₁₆ tolli) max	920 mm (36 ³ / ₁₆ tolli) min 1,18 m (46 ¹ / ₂ tolli) max



Üksus	50-tolline mudel	57-tolline mudel
⑤	931 mm (36 ¹¹ / ₁₆ tolli)	1,022 m (40 ¹ / ₄ tolli)
⑥	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ tolli)	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ tolli)
⑦	203 mm (8 tolli)	203 mm (8 tolli)

Seadme registreerimine

Võrgus registreerudes aitad meil pakkuda sulle paremat klienditeenindust.

- Registreeri, kasutades rakendust ActiveCaptain.
- Hoia ostutšekk või selle koopia kindlas kohas.

Tehnilised andmed

Veomootor

Kaal (mootor, kinnitus ja kaablid)	50 tolline mudel: 30 kg (66 naela) 57 tolline mudel: 31,75 kg (70 naela)
Kaal (stabilisaator)	0,54 kg (1,2 naela)
Töötemperatuur	-5° kuni 40°C (32° kuni 104°F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Materjal	Hoidik ja mootori korpus: alumiinium Võlli kork, ekraanipaneel ja külgpaneelid: plastist Mootori võll: klaaskiud
Veekindluse tase	Võlli kork: IEC 60529 IPX5 ² Tüüri mootori korpus: IEC 60529 IPX7 ³ Ekraanipaneeli korpus: IEC 60529 IPX7 Propellerajamiga mootori korpus: IEC 60529 IPX8 ⁴
Kompassile ohutu vahemaa	91 cm (3 jalga)
Toitekaabli pikkus	50-tolline mudel: 1,2 m (4 jalga) 57-tolline mudel: 1,1 m (3,5 jalga)
Sisendpinge	20 kuni 45 Vdc
Sisendvoolutugevus	60 A pidev
Kaitselüliti (ei kuulu komplekti)	42 VDC või rohkem, sobib koormusvoolule 60 A MÄRKUS. kui töötad kõrge temperatuuriga keskkonnas või jagad vooluringi teiste seadmetega, siis võid süsteemi kaitsmiseks kasutada suuremat kaitset (ei ületa 90 A). Enne asendamist veendu, et su paadi juhtmestik vastab suure kaitsme kasutamiseks vastavatele juhtmestandarditele.
Energiatarve 36 Vdc 60 A juures	Väljas: 72 mW Täisvõimsus: 2160 W
Raadiosagedus	Bluetooth®: 2,4 GHz @ 28 dBm nominaalne Wi-Fi: 802,11 b/g/n 20 mhz juures

² Osa peab vastu kavandatavale kokkupuutele veega mis tahes suunast (näiteks vihmale).

³ Osa talub ajutist vee alla uputamist kuni 1 m sügavusse kuni 30 minutiks.

⁴ Osa talub pidevat vee alla uputamist kuni 3 m sügavusse.

Mootori tõukejõud ja voolu tarbimise teave

Nendes tabelites on kirjeldatud gaasi taseme, väljundvõimsuse ja mootori voolu tarbimise suhe. Väärtused eeldavad, et kasutate ametlikku Garmin kõrgefektiivset propellerit, seilad suhteliselt rahulikult veel ja mootor asub piisavalt sügaval, et mitte ventileerida ning tolerantsid on ± 7 N (Newton) (5 lbf (jõunael)) ja ± 5 A.

24.0 Vdc vooluallikas

Gaasi tase	Tõukejõud	Vool
10%	25 N (6 lbf)	2 A
20%	45 N (10 lbf)	3 A
30%	70 N (16 lbf)	6 A
40%	101 N (23 lbf)	9 A
50%	140 N (31 lbf)	14 A
60%	184 N (41 lbf)	21 A
70%	233 N (52 lbf)	29 A
80%	287 N (65 lbf)	40 A
90%	345 N (78 lbf)	54 A
100%	355 N (80 lbf)	57 A

36.0 Vdc vooluallikas

Gaasi tase	Tõukejõud	Vool
10%	21 N (5 lbf)	1 A
20%	41 N (9 lbf)	2 A
30%	69 N (16 lbf)	4 A
40%	103 N (23 lbf)	6 A
50%	144 N (32 lbf)	10 A
60%	191 N (43 lbf)	15 A
70%	246 N (55 lbf)	21 A
80%	307 N (69 lbf)	29 A
90%	375 N (84 lbf)	39 A
100%	445 N (100 lbf)	54 A

Kaugjuhtimine

Mõõtmed (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in.)
Kaal	109 g (3.8 oz.) akudeta
Materjal	Klaasnailon
Ekraani tüüp	Päikesevalguses nähtav, peegeldav pikselmälu (MIP)
Ekraani resolutsioon	R240 x 240 pikslit
Ekraani suurus (läbimõõt)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in.)
Töötemperatuur	-15° kuni 55 °C (5° kuni 131 °F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Aku tüüp	2 AA (ei kuulu komplekti)
Aku kasutusaeg	240 h, tavakasutus
Raadiosagedus	2,4 GHz @ 10,0 dBm nominaalne
Veekindluse tase	IEC 60529 IPX7 ⁵
Kompassile ohutu vahemaa	15 cm (6 in.)

Pedaal

Mõõtmed (P × L × K)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ tolli)
Kaal	1,8 kg (4 naela)
Töötemperatuur	-15° kuni 55 °C (5° kuni 131 °F)
Säilitustemperatuur	-40° kuni 85°C (-40° kuni 185°F)
Veekindluse tase	IEC 60529 IPX7
Materjal	Plast
Sisendpinge	10 kuni 45 Vdc
Sisendnimipinge	12/24/36 Vdc
Tüüpiline sisendvool	< 1 mA @ 12 Vdc
Max sisendvool	< 10 mA @ 12 Vdc
Kaitse (toitekaabli)	2 A kahvelkaitse
Toitekaabli pikkus	2 m (6,6 jalga)
Aku tüüp	Kaks AA-patareid (leelis-, NiMH-, või liitiumpatareid. Ei kuulu komplekti.)
Aku kasutusaeg	Vähemalt 1 aasta
Raadiosagedus	2,4 GHz @ 0,72 dBm nominaalne
Kompassile ohutu vahemaa	60 cm (2 jalga)

⁵ Talub kuni 30 min kuni ühe meetri sügavust vett.

