

FORCE® KEULAMOOTTORI

Käyttöopas

© 2019 Garmin Ltd. tai sen tytäryhtiöt

Kaikki oikeudet pidätetään. Tekijänoikeuslakien mukaisesti tätä opasta ei saa kopioida kokonaan tai osittain ilman Garmin kirjallista lupaa. Garmin pidättää oikeuden muuttaa tai parannella tuotteitaan sekä tehdä muutoksia tämän oppaan sisältöön ilman velvollisuutta ilmoittaa muutoksista tai parannuksista muille henkilöille tai organisaatioille. Osoitteessa www.garmin.com on uusimmat päivitykset ja lisätietoja tämän tuotteen käyttämisestä.

Garmin®, Garmin logo, ActiveCaptain® ja Force® ovat Garmin Ltd:n tai sen tytäryhtiöiden tavaramerkkejä, jotka on rekisteröity Yhdysvalloissa ja muissa maissa. Näitä tavaramerkkejä ei saa käyttää ilman yhtiön Garmin nimenomaista lupaa.

Wi-Fi® on Wi-Fi Alliance Corporationin rekisteröity merkki.

Sisällysluettelo

Aloittaminen..... 1

Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta.....	1
Keulamoottorin syvyyden säätäminen.....	2
Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon.....	3
Turvahihnan kiinnittäminen.....	4
Keulamoottorin näyttöpaneeli.....	5
Tilan merkkivalo.....	6
Keulamoottorin kalibrointi.....	7
Keulan poikkeaman määrittäminen.....	7
Yhdistäminen karttaplotteriin.....	8
Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain® sovelluksella.....	8
Yhdistäminen puettavaan Garmin laitteeseen.....	8

Kaukosäädin..... 9

Kaukosäätimen näyttö.....	11
Paristojen asettaminen paikalleen.....	12
Hihnan liittäminen.....	12
Valikon käyttäminen.....	12
Kaukosäätimen kalibrointi.....	13
Kaukosäätimen pariliittäminen.....	13
Lisäkaukosäätimen pariliitos.....	13

Poljin..... 14

Paristojen asettaminen paikoilleen.....	15
Polkimen pariliitos.....	15
Tilan merkkivalo.....	16
Polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistaminen käytöstä.....	16

Käyttö..... 16

Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen.....	16
Moottorin nopeuden säätäminen.....	17
Nopeuden ylläpito.....	17
Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain.....	17
Ohjaus.....	18
Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti.....	18
Kulkusuunnan ylläpito.....	18

Sijainnin säilyttäminen.....	18
Eletoiminnot.....	18
Reittipisteet.....	19
Reittipisteen luominen.....	19
Navigointi reittipisteeseen.....	19
Reittipistetietojen tarkasteleminen..	19
Reittipisteen nimen muokkaaminen.....	20
Reittipisteen poistaminen.....	20
Reitit.....	20
Reitin navigoiminen.....	20
Reittitietojen tarkasteleminen.....	20
Reitin nimen muokkaaminen.....	20
Reitin poistaminen.....	21
Jäljet.....	21
Aktiivisen jäljen tallentaminen.....	21
Aktiivisen jäljen tyhjentäminen.....	21
Navigointi aktiivisen jäljen alkuun....	21
Tallennetun jäljen navigoiminen.....	21
Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen.....	22
Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen.....	22
Tallennetun jäljen poistaminen.....	22
Navigointi.....	22
Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen.....	22
Navigoinnin lopettaminen.....	22

Asetukset..... 23

Keulamoottorin asetukset.....	23
Langattoman verkon asetukset.....	23
Kaukosäätimen asetukset.....	23
Taustavaloasetukset.....	24

Ohjelmistopäivitykset..... 24

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella.....	24
--	----

Huoltotarpeet ja -aikataulu..... 25

Virtaliitäntöjen tarkistaminen ja puhdistaminen.....	26
Saranoiden ja holkkien voiteleminen...	27
Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen.....	28
Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen.....	29

Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen.....	30
Anodien huoltaminen.....	31
Potkurin anodin huoltaminen.....	31
Kärkikartion anodin huoltaminen.....	32
Vetokaapelin vaihtaminen.....	32
Maalipinnan naarmujen korjaaminen..	32

Moottorin tiedot..... 33

Mitat säilytysasennossa.....	33
Mitat käyttöasennossa.....	33
Laitteen rekisteröiminen.....	34

Tekniset tiedot..... 35

Keulamoottori.....	35
Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot.....	36
Kaukosäädin.....	37
poljin.....	37

Aloittaminen

VAROITUS

Lue lisätietoja varoituksista ja muista tärkeistä seikoista laitteen mukana toimitetusta *Tärkeitä turvallisuus- ja tuotetietoja* -oppaasta.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Olet vastuussa aluksen turvallisuudesta ja järkevästä käytöstä. Keulamoottorin automaattiohjaustoiminnot tehostavat veneen käyttöä. Ne eivät poista vastuutasi veneen turvallisuudesta käytöstä. Vältä navigoinnin vaaratilanteet äläkä jätä moottorin ohjaimia ilman valvontaa.

Opettele käyttämään automaattiohjaustoimintoja tyyneessä ja esteettömässä avovedessä.

Ole varovainen, kun käytät keulamoottoria ja vedessä on esteitä, kuten puita, kareja, laitureita, paalutuksia ja muita veneitä.

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloita.

HUOMIO

Pidä kaukosäädin aina mukanasasi käyttäessäsi keulamoottoria. Jos keulamoottorin toimintaa tarvitsee muuttaa tai moottori tarvitsee pysäyttää milloin tahansa, voit pysäyttää potkurin painamalla kaukosäätimen tai polkimen -painiketta tai telineen -painiketta.

Kun käytät automaattiohjaustoimintoja, varaudu äkillisiin pysähdyksiin, kiihdytyksiin ja käännöksiin.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta

HUOMIO

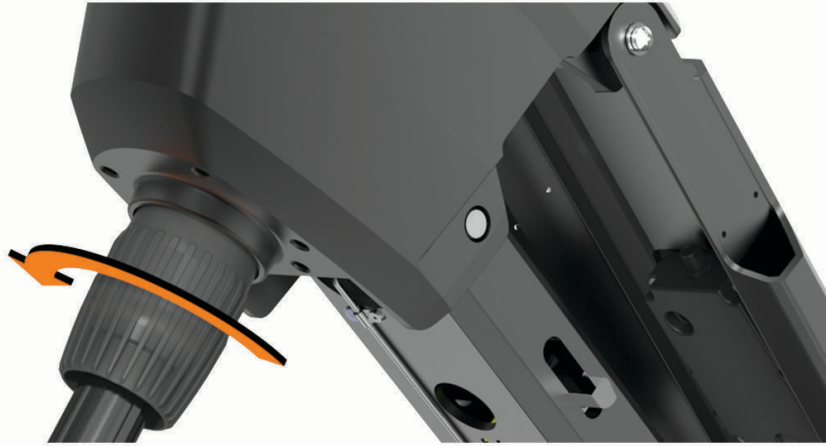
Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

- 1 Irrota turvahihna.
- 2 Vapauta salpa vetämällä vetokaapelista taaksepäin niin pitkälle kuin se tulee. Pidä vetokaapeli edelleen tiukalla.
- 3 Nosta moottoria ylös- ja eteenpäin vetokaapelin avulla ja laske se hitaasti käyttöasentoon.
- 4 Tarvittaessa voit painaa kiinnitysvarresta, jotta moottori lukittuu käyttöasentoon.

Keulamoottorin syvyyden säätäminen

- 1 Siirrä moottoria siten, että se pysähtyy säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin.
- 2 Löysää ohjausjärjestelmän kotelon alaosan rengasta.



HUOMAUTUS: varaudu siihen, että moottori liukuu alaspäin, kun löysäät rengasta.

- 3 Lisää tai vähennä keulamoottorin syvyyttä.

HUOMAUTUS

Älä säädä moottorin syvyyttä niin suureksi, että kierrekaapeli jää puristuksiin. Jos kierrekaapeli joutuu puristuksiin, kitka vioittaa sitä moottorin ohjauksen aikana, mikä saattaa aiheuttaa odottamatonta liikettä, kun ankkurilukitus on käytössä.

- 4 Kiristä ohjausjärjestelmän kotelon alaosan rengas.
- 5 Valitse toiminto:
 - Jos otat keulamoottoria käyttöön, siirrä se käyttöasentoon ja tarkista syvyys.
 - Jos poistat keulamoottoria käytöstä, siirrä se säilytysasentoon ja tarkista syvyys ([Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon, sivu 3](#)).
- 6 Säädä syvyys sopivaksi käyttö- tai säilytysasentoa varten toistamalla tämä tarvittaessa.

Moottorin siirtäminen käyttöasennosta säilytysasentoon

⚠ HUOMIO

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, seiso tukevasti ja varo moottorin ympärillä olevia liukkaita pintoja. Voit saada vammoja, jos kaadut siirtäessäsi moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä.

Kun siirrät moottoria säilytys- ja käyttöasennon välillä, varo osien liikkumisen aiheuttamien puristumis- tai juuttumisvammojen riskiä.

Kiinnitä turvahihna aina, kun olet siirtänyt moottorin säilytysasentoon, jotta moottori ei siirry vahingossa käyttöasentoon. Moottorin siirtyminen käyttöasentoon vahingossa saattaa aiheuttaa vammoja ja vioittaa venettä ja keulamoottoria.

HUOMAUTUS

Moottorin on oltava täysin pysähdyksissä toiselta puolelta, ennen kuin sen voi siirtää säilytysasentoon. Jos moottori käy vielä toiselta puolelta, kun siirrät sen säilytysasentoon, ohjausjärjestelmä saattaa vioittua.

- 1 Pitele kahvaa kohtisuorassa vetokaapelia vasten ja vedä vetokaapelista, jotta salpa vapautuu, ja nosta moottori pois käyttöasennosta.

HUOMAUTUS

Pitele kahvaa aina kohtisuorassa kaapelia vasten vetäessäsi, jotta kaapeli ei kulu liikaa vetämisestä.

- 2 Säädä tarvittaessa moottorin syvyyttä, jotta moottori lepää telineen alaosan kiskoilla ① (*Keulamoottorin syvyyden säätäminen, sivu 2*).

HUOMAUTUS

Varmista, että säilytysasennossa oleva moottori on tukevasti kiskoilla. Jos moottorin syvyys on liian pieni, moottori saattaa painaa kaasujousta. Jos moottorin syvyys on liian suuri, moottori saattaa riippua telineen alaosan reunan yli. Moottori vioittuu, jos se siirretään säilytysasentoon niin, että se ei ole kiskojen päällä.



- 3 Lukitse moottori tarvittaessa säilytysasentoon painamalla ohjausjärjestelmän kotelosta.
- 4 Kiinnitä turvahihna (*Turvahihnan kiinnittäminen, sivu 4*).

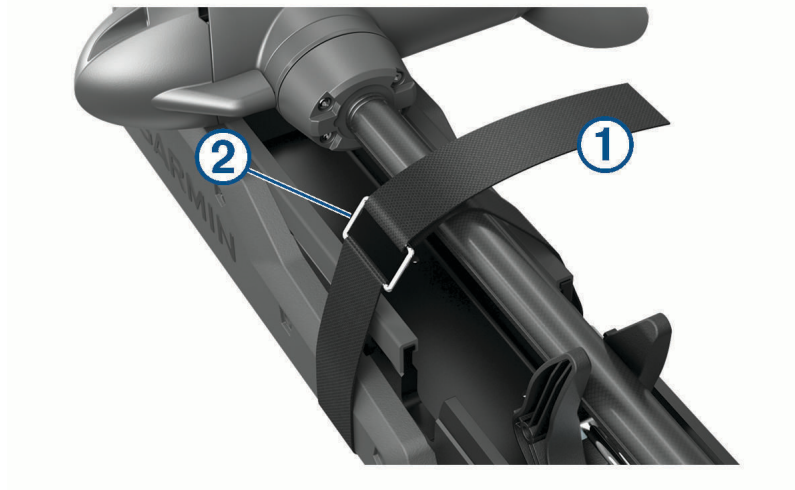
Turvahihnan kiinnittäminen

HUOMIO

Kiinnitä turvahihna aina, kun olet siirtänyt moottorin säilytysasentoon, jotta moottori ei siirry vahingossa käyttöasentoon. Moottorin siirtyminen käyttöasentoon vahingossa saattaa aiheuttaa vammoja ja vioittaa venettä ja keulamoottoria.

Turvahihna pitää moottorin tukevasti kiinni alustassa säilytysasennossa ja estää moottorin kääntymisen käyttöasentoon vahingossa.

- 1 Kun moottori on säilytysasennossa, nosta hihnan pitkä pää ① moottorin yläosan päälle.



- 2 Pujota hihnan pää hihnan toisessa päässä olevasta soljesta ②.
- 3 Vedä hihnaa soljen läpi, kunnes hihna pitää moottoria tukevasti telinettä vasten.
- 4 Vedä hihnaa pois päin soljesta ja kiinnitä se hihnan toiselle puolelle painamalla alaspäin.

Keulamoottorin näyttöpaneeli

HUOMIO

Pidä suuret metalliesineet, kuten työkalupakki, kaukana näyttöpaneelistä moottorin käydessä. Suurikokoiset metalliesineet saattavat häiritä magneettisen kompassin toimintaa, mikä heikentää sisäisen automaattiohjauksen suorituskykyä ja saattaa aiheuttaa vammoja tai omaisuusvahinkoja.

Keulamoottorin telineessä olevassa näyttöpaneelissa näet tärkeitä tietoja yhdellä silmäyksellä.

HUOMAUTUS: näyttöpaneelin taustavalo reagoi ympäristön valoisuuteen ja himmenee automaattisesti yöksi.



 Nopeus	Palkkien määrä ilmaisee potkurin tai vakionopeussäätimen nopeuden (Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 17).
 Keulamoottorin akun tila	Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. akun varauksen ilmaisimet on optimoitu lyijyakuille, ja ne eivät välttämättä näytä muiden akkutyypin (kuten litiumioniakkujen) tietoja oikein.
 GPS-signaalin tila	Vihreä: moottorin GPS-signaali on hyvä. Keltainen: moottorin GPS-signaali on heikko. Punainen: moottorilla ei ole GPS-signaalia.
 Moottorin tila	Vihreä: moottori toimii normaalisti. Punainen (palaa tasaisena): moottorin ohjelmisto käynnistyy. Punainen (vilkkuu): järjestelmävirhe. Sininen: moottori on pariliitostilassa. Keltainen: moottori on palautustilassa (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten).
 Virta	Käynnistä ja sammuta moottori painamalla painiketta. HUOMAUTUS: oletusarvoisesti keulamoottori käynnistyy automaattisesti saadessaan virtaa. Sitä ei tarvitse käynnistää painamalla tätä painiketta. Tätä voi muuttaa asetuksesta (Keulamoottorin asetukset, sivu 23). Keulamoottori sammuu automaattisesti oltuaan säilytysasennossa kahden tunnin ajan. Jos potkuri pyörii, pysäytä se painamalla. Avaa pariliitostila painamalla kolme kertaa.
 Potkurin tila	Palaa, kun potkuri on käytössä (Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16).
 Kulkusuunnan pidon tila	Palaa, kun kulkusuunnan pito on käytössä (Kulkusuunnan ylläpito, sivu 18).
 Ankkurilukituksen tila	Palaa, kun ankkurilukitus on käytössä (Sijainnin säilyttäminen, sivu 18).

Tilan merkkivalo

 merkkivalo ilmaisee moottorin tilan.

Vihreä	Normaali toiminta
Punainen	Palaa: järjestelmä käynnistyy Vilkkuu: järjestelmävirhe
Sininen	Pariliitostila
Keltainen	Palautustila (ohjelmistopäivityksiä ja palautustoimia varten)

Keulamoottorin kalibrointi

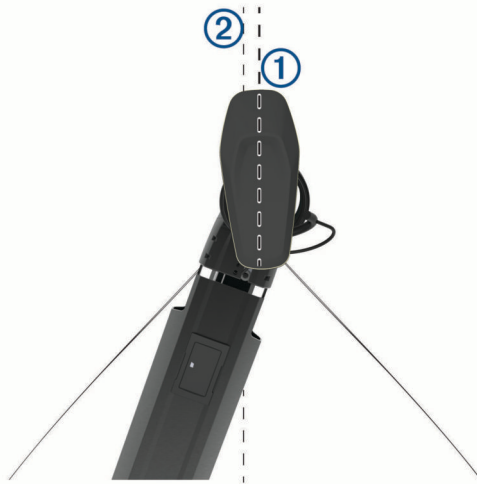
Keulamoottorin kompassi on kalibroitava, jotta automaattiohjaustoimintoja voi käyttää. Varmista paras tulos kalibroimalla moottori mahdollisimman tyynenä päivänä tai tyynessä vedessä. Voit toistaa kalibroinnin, jos automaattiohjauksen ominaisuudet eivät toimi odotetusti.

- 1 Ohjaa vene avoimeen, tyneen veteen ja pysähdy.
Veneen on oltava paikallaan, kun kalibrointi aloitetaan.
- 2 Varmista, että keulamoottori on käyttöasennossa (*Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta, sivu 1*).
- 3 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Compass**.
- 4 Jos käytät ohjaamiseen poljinta, kaukosäädintä tai perämoottoria, kalibroi kompassi seuraamalla näytön ohjeita.

Keulan poikkeaman määrittäminen

Keulamoottori ei välttämättä ole veneen keskilinjan suuntainen asennuskulman vuoksi. Saat parhaan tuloksen asettamalla keulan poikkeaman.

- 1 Säädä keulamoottorin kulma ① kaukosäätimellä veneen keskilinjan suuntaiseksi ② eli suoraan eteenpäin.



- 2 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Säädä keulan poikkeama - ja -painikkeella.
- 4 Aseta keulan poikkeama -painikkeella.
- 5 Toista tarvittaessa.

Yhdistäminen karttaplotteriin

Yhteensopivassa Garmin® karttaplotterissa on oltava asennettuna uusin ohjelmistoversio, jotta keulamoottorin voi yhdistää.

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti veneessä olevaan yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Kun olet yhdistänyt yhteensopivaan karttaplotteriin, voit ohjata keulamoottoria karttaplotterilla, kaukosäätimellä ja polkimella.

- 1 Käynnistä karttaplotteri ja keulamoottori.
- 2 Varmista, että karttaplotteri toimii langattoman verkon isäntänä.
HUOMAUTUS: jos asennettuna on useita karttaplottereita, vain yksi toimii langattoman verkon isäntänä. Katso lisätietoja karttaplotterin käyttöoppaasta.
- 3 Valitse karttaplotterissa **Asetukset > Viestintä > Langattomat laitteet > Garmin Trolling Motor > Aloita**.
- 4 Siirrä keulamoottori pariliitostilaan painamalla sen näyttöpaneelin -painiketta kolme kertaa.
 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori etsii yhteyttä karttaplotteriin. Valo muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.
Kartassa näkyy vahvistus, kun yhteys on muodostettu.
- 5 Kun karttaplotterin ja keulamoottorin välinen yhteys on valmis, ota karttaplotterissa käyttöön keulamoottorin palkki, jotta voit ohjata moottoria.
Tarkista täydelliset käyttöohjeet uusimmasta karttaplotterin käyttöopasversiosta.

Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain® sovelluksella

Voit yhdistää keulamoottoriin mobiililaitteen ActiveCaptain sovelluksella. Sovelluksella voit käyttää keulamoottoria nopeasti ja helposti sekä päivittää laitteen ohjelmiston.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup**.
- 2 Kirjoita verkon nimi ja salasana.
- 3 Asenna ActiveCaptain sovellus mobiililaitteen sovelluskaupasta ja avaa se.
- 4 Tuo mobiililaitte keulamoottorin lähelle.
- 5 Avaa mobiililaitteen asetuksista Wi-Fi® yhteyssivu ja yhdistä keulamoottoriin käyttämällä edellisessä vaiheessa määrittämäsi nimeä ja salasanaa.

Yhdistäminen puettavaan Garmin laitteeseen

Keulamoottorin voi yhdistää langattomasti yhteensopivaan puettavaan Garmin laitteeseen, jotta keulamoottoria voi hallita puettavan laitteen Trolling Motor-sovelluksella.

Kun yhdistät keulamoottorin puettavaan laitteeseen ensimmäisen kerran, sinun on pariliitettävä puettava laite ja moottori. Pariliittämisen jälkeen puettava laite muodostaa yhteyden moottoriin automaattisesti, kun moottori on käynnissä ja toiminta-alueella.

- 1 Varmista, että keulamoottori on käynnissä ja kaukosäädin on yhdistetty siihen.
- 2 Tuo yhteensopiva puettava Garmin laite enintään 3 metrin (10 jalan) päähän keulamoottorista.
- 3 Paina puettavan laitteen **MENU**-painiketta pitkään.
- 4 Valitse **Anturit ja lisälaitteet > Lisää uusi > Trolling Motor**.
- 5 Siirry pariliitostilaan painamalla keulamoottorin näyttöpaneelissa olevaa -painiketta kolme kertaa.
 palaa sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori hakee yhteyttä. Kuvake muuttuu vihreäksi, kun yhteys on muodostettu.
- 6 Vahvista puettavassa laitteessa ja yhdistetyssä kaukosäätimessä näkyvä pariliitoskoodi.

Voit avata keulamoottorin säätimet painamalla START-painiketta ja valitsemalla suoritus- ja sovellusluettelosta Trolling Motor.

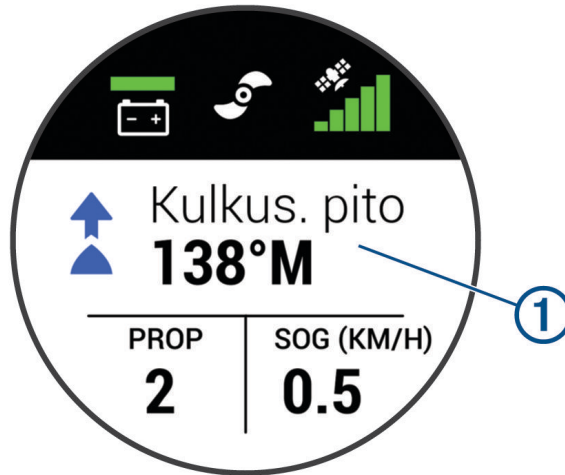
Kaukosäädin



Painike	Kuvaus
	Käynnistä ja sammuta kaukosäädin painamalla painiketta pitkään.
	Ota käyttöön vakionopeussäädin painamalla ja aseta asetukseksi nopeus pohjan suhteen (SOG) (<i>Nopeuden ylläpito, sivu 17</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa vakionopeussäätimen käytöstä ja palata manuaaliseen nopeuden hallintaan.
	Painamalla kahdesti voit ottaa potkurin käyttöön ja asettaa sen täyteen nopeuteen. Painamalla uudelleen voit palata edelliseen nopeuteen ja potkurin tilaan.
	Painamalla voit käyttää manuaalista ohjausta (<i>Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti, sivu 18</i>). Painamalla pitkään voit ohjata eletoiminnoilla (<i>Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 19</i>).
	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16</i>).
	Painamalla voit käyttää valikkoa (<i>Valikon käyttäminen, sivu 12</i>). Painamalla valikossa ►-painiketta voit valita valikkokohdan ja painamalla ◀-painiketta voit palata takaisin tallentamatta. Painamalla ankkurilukituksessa voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia eteen- tai taaksepäin tai vasemmalle tai oikealle 1,5 metrin (5 jalan) tarkkuudella. Kun käytät kulkusuunnan pitoa tai manuaalista ohjausta, painamalla ◀- ja ►-painiketta voit kääntyä yhden asteen tarkkuudella ja painamalla pitkään voit ohjata viiden asteen tarkkuudella. Painamalla ▲- ja ▼-painiketta voit muuttaa nopeutta portaattain ja painamalla pitkään portaattomasti.
	Painamalla voit ottaa käyttöön kulkusuunnan pidon. Kulkusuunnan pito säilyttää nykyisen kulkusuunnan keulamoottorin avulla (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 18</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. Painamalla pitkään voit asettaa kulkusuunnan pidon osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla, sivu 19</i>).
	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 18</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. Painamalla pitkään voit siirtää ankkurilukituksen sijaintia osoittamalla kaukosäätimellä (<i>Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla, sivu 19</i>).
	Avaa valikko painamalla tätä. Sulje valikko painamalla tätä.
	Merkitse reittipiste painamalla.
1–4	Painamalla voit avata painikkeeseen liitetyn Garmin karttaplotterin pikavalinnan. ¹

¹ Edellyttää yhteyttä yhteensopivaan Garmin karttaplotteriin. Ohjeet ovat karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näyttö

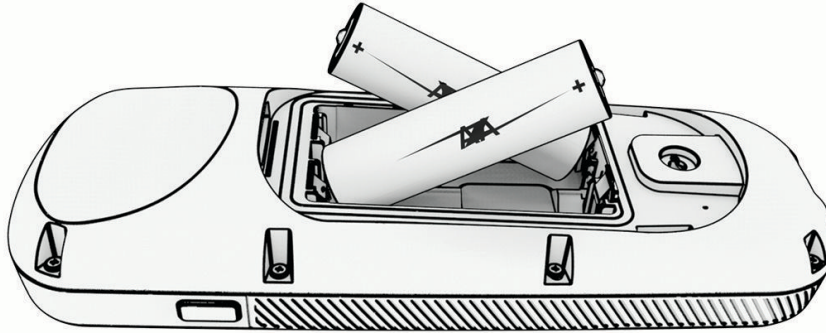


①	Näyttää keulamoottorin käyttötilan. Esimerkiksi manuaalisessa ohjauksessa näytössä näkyy teksti Manual, ja kun kulkusuunnan pito on käytössä, näytössä näkyy teksti Heading Hold sekä asetettu kulkusuunnan pidon piste asteina.
	Näyttää keulamoottorin akun tilan. Vihreä: moottorin akun jännite on hyvä. Keltainen: moottorin akun jännite on keskitasoinen. Punainen: moottorin akun jännite on erittäin pieni. Vilkkuva punainen: moottorin akun jännite on kriittisen pieni. VIHJE: voit muuttaa keulamoottorin akun tilan ulkoasua siten, että jännite näkyy lukuna eikä kuvakeena (Keulamoottorin asetukset, sivu 23). Voit tarkistaa kaukosäätimen paristojen tilan painamalla -painiketta.
	Näyttää potkurin tilan. Valkoinen ja pyörii: potkuri on ajovaihteella. Ei pyöri: potkuri on käynnissä ja nopeus on asetettu nollaan. Ei näy: potkuri ei käy.
	Näyttää keulamoottorin GPS-signaalin voimakkuuden.
PROP	Näyttää potkurin nopeustason (Moottorin nopeuden säätäminen, sivu 17). HUOMAUTUS: potkurin nopeus ei näy, kun moottori käyttää vakionopeussäädintä.
SOG	Näyttää mitatun nopeuden pohjan suhteen (SOG).

Paristojen asettaminen paikalleen

Kaukosäädin tarvitsee kaksi AA-paristoa (eivät sisälly toimitukseen). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

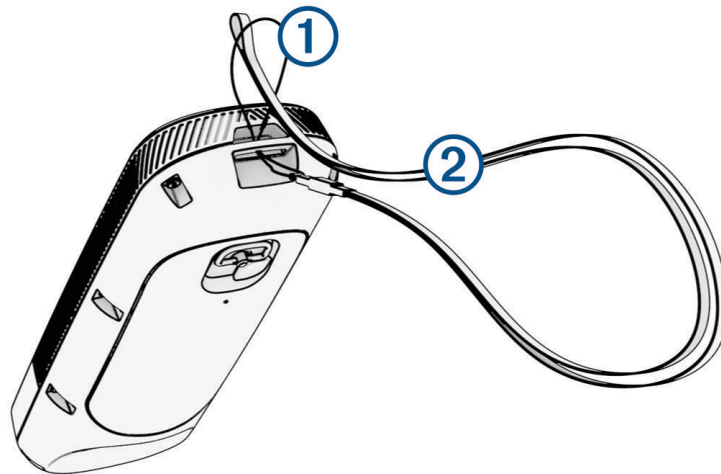
- 1 Kierrä D-rengasta vastapäivään ja avaa kansi vetämällä ylöspäin.
- 2 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.



- 3 Sulje akkulokeron kansi ja kierrä D-rengasta myötäpäivään.

Hihnan liittäminen

- 1 Pujota hihnan lenkki ① kaukosäätimen taustapuolen aukosta.



- 2 Pujota hihnan toinen pää ② lenkistä ja vedä tiukalle.
- 3 Tarvittaessa voit kiinnittää hihnan käytön ajaksi kaulaan tai ranteeseen.

Valikon käyttäminen

Kaukosäätimen valikkoa voi käyttää valikko- ja nuolipainikkeilla.

- Avaa valikko painamalla -painiketta.
- Voit liikkua valikkokohtien välillä painamalla - ja -painiketta.
- Voit valita valikkokohtaan painamalla -painiketta.
- Voit palata edelliseen valikkokohtaan painamalla -painiketta.
- Voit sulkea valikon painamalla -painiketta tai painamalla toistuvasti -painiketta, kunnes palaat päänäyttöön.

Kaukosäätimen kalibrointi

HUOMAUTUS

Kalibroi sähköinen kompassi ulkona. Älä seiso lähellä kohteita, jotka vaikuttavat magneettikenttiin, kuten ajoneuvot, rakennukset ja jännitelinjat, jotta suuntima olisi mahdollisimman tarkka.

Kaukosäätimen kompassi on kalibroitava, jotta moottoria voi ohjata eletoiminnoilla. Jos eletoiminnot eivät toimi oikein kalibroinnin jälkeen, sen voi toistaa niin usein kuin tarvitaan.

- 1 Valitse  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Valitse **Start** ja seuraa näytön ohjeita.

Kaukosäätimen pariliittäminen

Kaukosäädin on pariliitetty keulamoottoriin tehtaalla, mutta ne tarvitsee ehkä pariliittää uudelleen, jos yhteys katkeaa.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirrä keulamoottori pariliitostilaan painamalla sen näyttöpaneelin -painiketta kolme kertaa.
 syttyy sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo kaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Käynnistä kaukosäädin.
- 5 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**.
 muuttuu vihreäksi keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun yhteys on muodostettu.

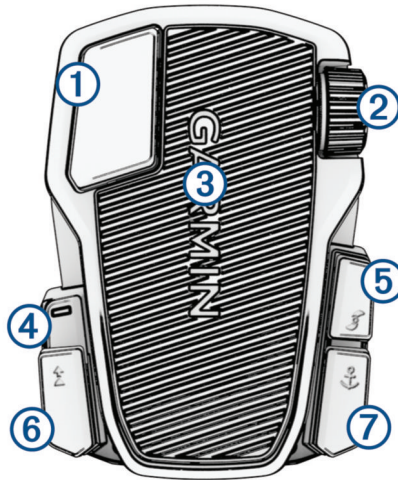
Lisäkaukosäätimen pariliitos

Kun olet yhdistänyt ensimmäisen kaukosäätimen, voit pariliittää sen avulla lisäkaukosäätimen.

Keulamoottoriin voi yhdistää kerralla polkimen, puettavan laitteen ja karttaplotterin lisäksi enintään kaksi kaukosäädintä.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Valitse ennestään pariliitetyssä kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Add Additional Remote**.
Keulamoottorin näyttöpaneeli palaa sinisenä, kun se on valmis pariliitokseen.
- 3 Tuo lisäkaukosäädin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Käynnistä lisäkaukosäädin.
- 5 Valitse lisäkaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**.
 muuttuu vihreäksi keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun yhteys on muodostettu. Alkuperäisessä kaukosäätimessä näkyy teksti Device Found ja lisäkaukosäätimessä Connected.

Poljin

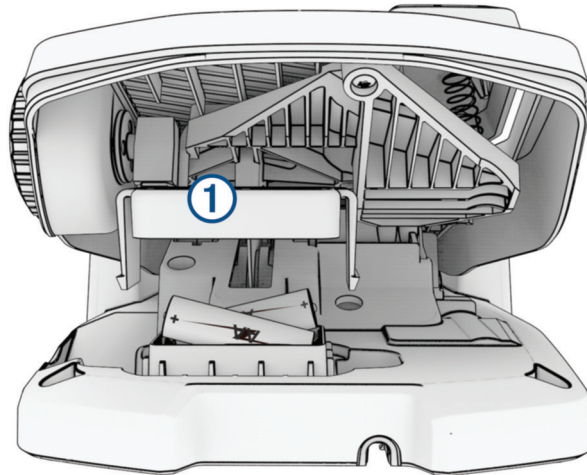


①	Potkurin tilapäinen hallinta	Painamalla pitkään voit käynnistää potkurin asetetulla nopeudella. Vapauttamalla voit sammuttaa potkurin.
②	Nopeusvalitsin	Kääntämällä valitsinta pois päin itsestäsi voit lisätä potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. Kääntämällä valitsinta itseesi päin voit vähentää potkurin tai vakionopeussäätimen nopeutta. HUOMAUTUS: nopeusvalitsin ei ole käytössä, kun ankkurilukitus on käytössä.
③	Ohjauspoljin	Käännä moottoria myötäpäivään painamalla poljinta varpailla. Käännä moottoria vastapäivään painamalla poljinta kantapäällä. HUOMAUTUS: kun ankkurilukitus tai kulkusuunnan pito on käytössä tai seuraat reittiä, kääntämällä poljinta tai painamalla painiketta voit jatkaa manuaalista ohjausta potkurin aiemmalla nopeudella.
④	Tilan merkkivalo	Ilmaisee polkimen tilan (<i>Tilan merkkivalo, sivu 16</i>).
⑤	Potkurin jatkuva hallinta	Painamalla kerran voit ottaa potkurin käyttöön tai poistaa sen käytöstä (<i>Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16</i>).
⑥	Kulkusuunnan pito	Painamalla kerran voit asettaa ja säilyttää nykyisen kulkusuunnan (<i>Kulkusuunnan ylläpito, sivu 18</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä kulkusuunnan pidon, pysäyttää potkurin ja jatkaa manuaalista ohjausta. VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.
⑦	Ankkurilukitus	Painamalla voit ottaa käyttöön ankkurilukituksen. Ankkurilukitus säilyttää sijainnin keulamoottorin avulla (<i>Sijainnin säilyttäminen, sivu 18</i>). Painamalla uudelleen voit poistaa käytöstä ankkurilukituksen ja palata edelliseen ohjaustilaan. VIHJE: painikkeen voi poistaa käytöstä painamalla sitä kuudesti. Sen voi ottaa takaisin käyttöön painamalla sitä uudelleen kuudesti.

Paristojen asettaminen paikoilleen

Polkimessa voi käyttää kahta AA-alkali-, NiMH- tai litiumparistoa (ei mukana). Saat parhaan tuloksen käyttämällä litiumparistoja.

- 1 Nosta polkimen etuosa mahdollisimman ylös.
- 2 Purista paristolokeron kantta ① molemmilta puolilta ja irrota se vetämällä.



- 3 Aseta kaksi AA-paristoa paikoilleen oikeinpäin.
- 4 Aseta paristolokeron kansi paristojen päälle ja paina, kunnes molemmat reunat napsahtavat paikoilleen.

Polkimen pariliitos

Poljin on pariliitetty keulamoottoriin tehtaalla, mutta ne tarvitsee ehkä pariliittää uudelleen, jos yhteys katkeaa.

- 1 Käynnistä keulamoottori.
- 2 Siirrä keulamoottori pariliitostilaan painamalla sen näyttöpaneelin -painiketta kolme kertaa.
 syttyy sinisenä keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun keulamoottori etsii yhteyttä.
- 3 Tuo poljin enintään 1 metrin (3 jalan) päähän keulamoottorin näyttöpaneelistä.
- 4 Liitä poljin virtalähteeseen virtajohdolla tai käynnistä se asettamalla paristot.
- 5 Kun olet käynnistänyt polkimen, paina 30 sekunnin kuluessa -painiketta pitkään, kunnes polkimen tilan merkkivalo syttyy sinisenä.
- 6 Vapauta -painike.

Polkimen tilan merkkivalo palaa sinisenä, kun poljin etsii yhteyttä. Valo sammuu, kun pariliitos keulamoottoriin on valmis.

 muuttuu vihreäksi keulamoottorin näyttöpaneelissa, kun yhteys on muodostettu.

Tilan merkkivalo

Polkimen merkkivalo ilmaisee polkimen tilan.

Sytyy vihreänä	Poljin käynnistyy.
Sytyy ja vilkkuu sinisenä	Poljin muodostaa pariliitosta. Merkkivalo sammuu, kun pariliitos on valmis tai pariliitosprosessi aikakatkeaa ilman yhteyden muodostamista.
Vilkkuu vihreänä, kun painikkeita painetaan	Poljin on yhteydessä keulamoottoriin ja lähettää painettavan painikkeen komentoa.
Vilkkuu punaisena, kun painikkeita painetaan	Poljin ei ole yhteydessä keulamoottoriin.
Ei pala	Merkkivalo on sammuksissa, kun poljin on yhteydessä keulamoottoriin mutta ei lähetä komentoja. Tämä säästää paristojen virtaa.

Polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistaminen käytöstä

Tarkista ennen polkimen automaattiohjauspainikkeiden poistamista käytöstä, että polkimeen on kytketty virta. Polkimen Kulkusuunnan pito -painikkeen (▲) ja Ankkurilukitus-painikkeen (⚓) voi poistaa käytöstä erikseen, jotta niitä ei paineta vahingossa.

Poista painike käytöstä painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa.

Tilan merkkivalo palaa punaisena 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on poistettu käytöstä.

VIHJE: ota painike takaisin käyttöön painamalla sitä nopeasti kuusi kertaa. Tilan merkkivalo palaa vihreänä 1 sekunnin ajan, mikä tarkoittaa, että painike on käytössä.

Käyttö

Keulamoottoria voi käyttää kaukosäätimellä, polkimella, yhteensopivalla Garmin karttaplotterilla, yhteensopivalla Garmin puettavalla laitteella tai niiden yhdistelmällä.

Yleisellä tasolla useimmat kaukosäädintä koskevat ohjeet koskevat myös yhdistettyä karttaplotteria. Katso karttaplotterikohtaiset ohjeet karttaplotterin uusimmasta käyttöoppaasta.

HUOMAUTUS: kaikki kaukosäätimellä ja karttaplotterilla käytettävissä olevat ominaisuudet eivät ole käytettävissä pelkällä polkimella.

Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen

VAROITUS

Älä käytä moottoria paikoissa, joissa pyörivä potkuri voi osua sinuun tai muihin vedessä oleviin ihmisiin, sillä se voi aiheuttaa vakavia vammoja.

Älä käytä moottoria, kun potkuri ei ole vedessä. Pyörivä potkuri voi aiheuttaa vakavia vammoja.

- 1 Aseta keulamoottori tarvittaessa käyttöasentoon (*Moottorin ottaminen käyttöön säilytysasennosta, sivu 1*).

HUOMAUTUS: potkuri ei pyöri, kun keulamoottori on säilytysasennossa.

- 2 Käynnistä potkuri painamalla kaukosäätimen tai polkimen  -painiketta.
- 3 Sammuta potkuri painamalla  -painiketta.

Moottorin nopeuden säätäminen

Keulamoottorin nopeutta voi säätää kaukosäätimellä ja polkimella.

- 1 Siirry tarvittaessa manuaaliseen tilaan painamalla kaukosäätimen -painiketta tai ohjaamalla polkimella.
- 2 Valitse vaihtoehto:
 - Lisää ja vähennä moottorin nopeutta kaukosäätimen - ja -painikkeella.
 - Polkimella voit lisätä ja vähentää moottorin nopeutta kääntämällä nopeusvalitsinta pois päin itsestäsi ja itseesi päin.

Kaukosäätimen PROP-kenttä ja näyttöpaneelin palkit ilmaisevat potkurin nopeuden (*Keulamoottorin näyttöpaneeli, sivu 5*).

- 3 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16*).

Valitsemasi potkurin nopeus säilyy, jos sammutat potkurin tai käynnistät moottorissa jonkin toisen toiminnon, kuten vakionopeussäätimen tai ankkurilukituksen.

Täyden nopeuden vaihtaminen

- 1 Paina kaukosäätimen -painiketta kahdesti.
Keulamoottorin potkuri kiihdyttää nopeasti täyteen nopeuteen.
- 2 Voit palauttaa potkurin aiemman nopeuden painamalla -painiketta.
VIHJE: kun ajat täydellä nopeudella, voit vähentää potkurin nopeutta vähitellen painamalla kaukosäätimen -painiketta.

Nopeuden ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää vakionopeussäädintä (*Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7*).

Vakionopeussäädin on automaattiohjauksen toiminto, joka asettaa tietyn nopeuden pohjan suhteen ja ylläpitää sitä sekä säätyy automaattisesti virtausten ja tuulten mukaan.

HUOMAUTUS: vakionopeussäätimen voi ottaa käyttöön ainoastaan kaukosäätimestä, mutta nopeutta ja suuntaa voi hallita sekä kaukosäätimellä että polkimella.

- 1 Paina kaukosäätimen -painiketta.
Vakionopeussäädin otetaan käyttöön nykyisellä nopeudella.
- 2 Sääda nopeutta tarvittaessa kaukosäätimellä tai polkimella.
- 3 Sääda suuntaa tarvittaessa kaukosäätimellä tai polkimella.
VIHJE: vakionopeussäätimellä voi asettaa nopeuden käytettäessä kulkusuunnan pitoa (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 18*) tai seurattaessa reittiä (*Reitin navigoiminen, sivu 20*).

Vakionopeussäädin on poistettava käytöstä ja potkuri sammutettava painamalla -painiketta.

Potkurin käyttäminen, kun moottori on käytössä vain osittain

Keulamoottorin potkuria voi käyttää tietyissä tilanteissa, kun moottori on vain osittain käytössä, esimerkiksi kun ajat vesikasvillisuuden tai vedenalaisten esteiden yllä.

- 1 Kun keulamoottori on käyttöasennossa, vapauta salpa vetämällä vetokaapelista ylöspäin niin pitkälle kuin se tulee. Pidä vetokaapeli edelleen tiukalla.
- 2 Nosta moottoria hitaasti nostamalla vetokaapelista ylös- ja taaksepäin, kunnes se on niin ylhäällä, että pystyt ohittamaan vesikasvillisuuden tai esteen.
Potkuri lakkaa pyörimästä ja moottori kääntyy sivulle.
- 3 Käynnistä potkuri kaukosäätimellä tai polkimella ja ohjaa moottoria tarpeen mukaan.
HUOMAUTUS: jos nostat moottorin puolivälin yläpuolelle, potkuri pysähtyy automaattisesti turvallisuuden vuoksi, mutta moottori ei käännä sivulle.
- 4 Kun olet ohittanut esteen, laske moottori hitaasti käyttöasentoon tai nosta se säilytysasentoon.

Kun olet käyttänyt moottoria sen ollessa osittaisessa käyttöasennossa, se tarvitsee ehkä kääntää toiselle kyljelleen manuaalisesti ennen nostamista säilytysasentoon, jotta se on paikallaan kiinnityskiskoilla.

Ohjaus

Keulamoottorin ohjaaminen manuaalisesti

Manuaalinen tila on keulamoottorin oletusarvoinen käyttötila. Manuaalisessa tilassa keulamoottorin suuntaa ja nopeutta voi säätää tarpeen mukaan.

HUOMAUTUS: keulamoottori on oletusarvoisesti manuaalisessa tilassa, kun se käynnistetään.

1 Tarvittaessa voit valita kaukosäätimessä .

2 Valitse toiminto:

- Ohjaa painamalla kaukosäätimen  ja  -painiketta.

HUOMAUTUS: venettä voi ohjata myös manuaalisesti kaukosäätimen eletoiminnoilla ([Ohjaaminen eletoiminnoilla, sivu 19](#)).

- Jos käytät poljinta, ohjaa painamalla poljinta varpailla ja kantapäällä.

Kulkusuunnan ylläpito

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää Heading Hold -toimintoa ([Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7](#)).

Aktivoimalla Heading Hold -toiminnon voit varmistaa, että vene liikkuu jatkuvasti samaan kompassisuuntaan. Moottori saattaa kompensoida esimerkiksi tuulesta ja virtauksista johtuvaa tuuliajtoa säätämällä kulkusuunnan automaattisesti.

1 Ohjaa venettä haluamaasi suuntaan.

2 Valitse kaukosäätimellä tai polkimella .

HUOMAUTUS: voit säätää suuntaa painamalla  ja  -painiketta tai eleohjauksella ([Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla, sivu 19](#)).

Heading Hold on poistettava käytöstä ja manuaaliseen tilaan on palattava valitsemalla  tai  taikka painamalla poljinta.

Heading Hold toiminnan muuttaminen

Oletusarvoisesti Heading Hold -ominaisuudella voi kompensoida tuuliajtoa ja pitää veneen liikkeen samansuuntaisena säätämällä kulkusuuntaa. Halutessasi voit määrittää Heading Hold -toiminnon ohittamaan tuuliajon ja pelkästään pitää veneen keulan suunnan samana.

1 Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Valitse **Vessel Align**.

Valitsemalla Go To voit palata oletusarvoiseen Heading Hold -tilaan.

Sijainnin säilyttäminen

Kalibroi keulamoottori, jotta voit käyttää ankkurilukitusta ([Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7](#)).

Ankkurilukitus on automaattiohjauksen toiminto, joka asettaa sijaintisi GPS-toiminnon avulla ja ylläpitää sitä keulamoottorin avulla. Se vastaa fyysisen ankkurin käyttämistä.

1 Aja vene tarvittaessa paikkaan, jossa haluat asettaa ankkurilukituksen.

2 Valitse kaukosäätimellä tai polkimella .

HUOMAUTUS: voit säätää ankkurilukituksen sijaintia 1,5 m (5 jalkaa) painamalla kaukosäätimen nuolipainiketta tai eletoiminnoilla ([Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla, sivu 19](#)).

Voit poistaa ankkurilukituksen käytöstä painamalla  -painiketta uudelleen tai ohjaamalla polkimella.

Eletoiminnot

Voit käyttää perämoottoria osoittamalla kaukosäätimellä tai liikuttamalla sitä. Perämoottorin kompassi on kalibroitava ([Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7](#)), ja samoin kaukosäätimen kompassi ([Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 13](#)), ennen kuin eletoimintoja voi käyttää.

Ohjaaminen eletoiminnoilla

Moottoria voi ohjata osoittamalla kaukosäätimellä.

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Ohjaa paapuurin tai tyyrpuurin suuntaan osoittamalla kaukosäätimellä vasemmalle tai oikealle samalla, kun pidät -painiketta painettuna.
- 4 Lopeta ohjaus vapauttamalla -painike.

Kulkusuunnan pidon säätäminen eletoiminnoilla

Voit säätää kulkusuunnan pitoa liikuttamalla kaukosäädintä (*Kulkusuunnan ylläpito, sivu 18*).

- 1 Käynnistä potkuri tarvittaessa (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16*).
- 2 Paina -painiketta pitkään.
- 3 Osoita kaukosäätimellä suuntaa, johon haluat säätää kulkusuuntaa.
- 4 Aseta kulkusuunta vapauttamalla -painike.

Pitosijainnin säätäminen eletoiminnoilla

Kun käytät ankkurilukitusta, voit säätää sijaintiasi liikuttamalla kaukosäädintä (*Sijainnin säilyttäminen, sivu 18*).

- 1 Paina  pitkään.
- 2 Osoita kaukosäätimellä suuntaan, johon haluat siirtää sijaintiasi.
Sijaintisi siirtyy 1,5 m (5 jalkaa) osoittamaasi suuntaan.
- 3 Vapauta .
- 4 Toista tätä, kunnes olet haluamassasi sijainnissa.

Reittipisteet

Reittipisteiden avulla merkitään sijainteja, jotta niihin voidaan palata myöhemmin.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut reittipisteet synkronoidaan keulamoottorin reittipisteiden kanssa. Jos reittipisteitä lisätään, poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa.

Voit tallentaa enintään 5000 reittipistettä.

Reittipisteen luominen

Voit tallentaa nykyisen sijaintisi reittipisteeksi.

- 1 Aja tarvittaessa sijaintiin, jonka haluat tallentaa reittipisteeksi.
- 2 Paina kaukosäätimen -painiketta.

Navigointi reittipisteeseen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16*).
Keulamoottori ajaa reittipisteen sijaintiin (*Navigointi, sivu 22*).

Reittipistetietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Review**.

Reittipisteen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reittipisteelle uusi nimi.

Reittipisteen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Waypoints**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reittipisteen luettelo.
- 2 Valitse reittipiste.
- 3 Valitse **Delete**.

Reitit

Reitti on sijaintien sarja, joka johtaa määränpäähän.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut reitit synkronoidaan keulamoottorin reittien kanssa. Jos reittejä poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa. Reittejä voi luoda vain karttaplotterissa.

Voit tallentaa enintään 100 reittiä.

Reitin navigoiminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Valitse **Forward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta aloituspisteestä.
 - Valitse **Backward**, jos haluat navigoida reittiä sen luomisen aikaisesta määränpääpisteestä.
 - Voit navigoida nykyisestä sijainnista reitin alkuun ja navigoida reitin valitsemalla **From Start**.
- 5 Käynnistä potkuri (*Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16*).
Keulamoottori ajaa reittiä pitkin valittuun suuntaan (*Navigointi, sivu 22*).

Kun lähestyt reitin loppua, keulamoottori siirtyy oletusarvoisesti ankkurilukitukseen ja säilyttää sijainnin reitin lopussa. Tätä voi muuttaa asetuksista (*Keulamoottorin asetukset, sivu 23*).

Reittitietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Review**.

Reitin nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna reitille uusi nimi.

Reitin poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Routes**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän reitin luettelo.
- 2 Valitse reitti.
- 3 Valitse **Delete**.

Jäljet

Jälki on veneen kulkeman matkan tallenne. Parhaillaan tallennettavaa jälkeä kutsutaan aktiiviseksi jäljeksi, ja sen voi tallentaa muistiin. Voit tallentaa enintään 50 jälkeä.

Kun yhdistät keulamoottorin karttaplotteriin, karttaplotteriin tallennetut aktiivinen jälki ja tallennetut jäljet synkronoidaan keulamoottorin aktiivisen jäljen ja tallennettujen jälkien kanssa. Jos aktiivista jälkeä ja tallennettuja jälkiä lisätään, poistetaan tai muokataan toisessa laitteessa, muutokset otetaan automaattisesti käyttöön myös toisessa laitteessa.

Aktiivisen jäljen tallentaminen

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit tallentaa aktiivisen jäljen ja navigoida sitä myöhemmin.

Keulamoottoriin voi tallentaa enintään 50 jälkeä.

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktiivinen jälki tallennetaan, ja sen nimenä käytetään nykyistä päivämäärää.
- 2 Muuta tallennetun jäljen nimeä (valinnainen).

Aktiivisen jäljen tyhjentäminen

Valitse  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Jälkimuisti tyhjennetään ja aktiivisen jäljen tallennusta jatketaan.

Navigointi aktiivisen jäljen alkuun

Kullakin hetkellä tallennettava jälki on aktiivinen jälki. Voit navigoida nykyisestä sijainnistasi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä.

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Käynnistä potkuri ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16](#)).
Keulamoottori navigoi takaisin aktiivisen jäljen alkuun kulkemaasi reittiä ([Navigointi, sivu 22](#)).

Tallennetun jäljen navigoiminen

- 1 Valitse  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Navigate To**.
- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Navigoi tallennettu jälki alusta loppuun valitsemalla **Forward**.
 - Navigoi tallennettu jälki lopusta alkuun valitsemalla **Backward**.
- 5 Käynnistä potkuri ([Potkurin käynnistäminen ja sammuttaminen, sivu 16](#)).
Keulamoottori ajaa tallennettua jälkeä pitkin valittuun suuntaan ([Navigointi, sivu 22](#)).

Tallennetun jäljen tietojen tarkasteleminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Review**.

Tallennetun jäljen nimen muokkaaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Edit**.
- 4 Anna tallennetulle jäljelle uusi nimi.

Tallennetun jäljen poistaminen

- 1 Valitse kaukosäätimessä  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Näyttöön tulee kymmenen lähimmän tallennetun jäljen luettelo.
- 2 Valitse tallennettu jälki.
- 3 Valitse **Delete**.

Navigointi

Kalibroi keulamoottori, jotta navigointi onnistuu ([Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7](#)).

Keulamoottori ohjaa veneen GPS-toiminnon avulla reittipisteen sijaintiin tai reittiä tai jälkeä pitkin.

- 1 Valitse kaukosäätimessä vaihtoehto:
 - Aloita navigointi tallennettuun reittipisteeseen ([Navigointi reittipisteeseen, sivu 19](#)).
 - Ala navigoida tallennettua reittiä ([Reitin navigoiminen, sivu 20](#)).
 - Seuraa aktiivista jälkeä ([Navigointi aktiivisen jäljen alkuun, sivu 21](#)).
 - Ala navigoida tallennettua jälkeä ([Tallennetun jäljen navigoiminen, sivu 21](#)).

HUOMAUTUS: lisäksi keulamoottorin avulla voi seurata automaattisen opastuksen reittejä, kun navigointi aloitetaan yhdistetystä karttaplotterista. Lisätietoja on karttaplotterin käyttöoppaassa.

Kaukosäätimen näytössä näkyy teksti Navigating, ja keulamoottori ohjaa veneen automaattisesti määränpäähän.

- 2 Säädä nopeutta tarpeen mukaan.

Navigoinnin keskeyttäminen ja jatkaminen

- 1 Valitse navigoinnin aikana kaukosäätimessä vaihtoehto:
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja jatkaa samaan suuntaan samalla nopeudella valitsemalla  > **Standby**.
 - Voit keskeyttää navigoinnin ja asettaa ankkurilukituksen valitsemalla 

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan tai säilyttää sijainnin ankkurilukituksessa.
- 2 Jatka navigointia valitsemalla  > **Follow Route** tai painamalla -painiketta.
- 3 Käynnistä potkuri tarvittaessa.

Navigoinnin lopettaminen

Valitse  > **Stop Nav**.

Navigointi pysähtyy ja keulamoottori palaa manuaaliseen tilaan.

Asetukset

Keulamoottorin asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: määrittää keulamoottorin langattoman verkon asetukset ([Langattoman verkon asetukset, sivu 23](#)).

Calibrate: kalibroi keulamoottorin kompassin ([Keulamoottorin kalibrointi, sivu 7](#)) ja asettaa keulamoottorin keulan poikkeaman ([Keulan poikkeaman määrittäminen, sivu 7](#)).

Units: mittayksiköiden määrittäminen.

Battery: muuttaa keulamoottorin akun varaustason ilmaisimen kuvakkeesta numeroarvoksi.

Prop Stow Side: määrittää, kummalle puolelle keulamoottoria potkuri kääntyy, kun keulamoottori siirretään säilytykseen. Tästä on hyötyä, kun säilytykseen siirretyn potkurin lähelle asetetaan muita esineitä.

Auto Power On: käynnistää keulamoottorin, kun kytket järjestelmään virran.

Heading Hold: määrittää kulkusuunnan pidon toiminnan ([Heading Hold toiminnan muuttaminen, sivu 18](#)).

Nav. Arrival: määrittää keulamoottorin toiminnan, kun saavut reitin päätepisteeseen. Anchor Lock -asetuksella keulamoottori säilyttää sijainnin käyttäen ankkurin lukitustoimintoa, kun vene on saapunut perille. Manual-asetuksella potkuri pysähtyy, kun vene saapuu perille.

HUOMIO

Kun käytät Nav. Arrival-asetuksessa Manual-vaihtoehtoa, valmistaudu ottamaan vene hallintaasi.

Anchor Gain: määrittää keulamoottorin reagoinnin ankkurilukitustilassa. Jos haluat, että keulamoottori reagoi herkemmin ja nopeammin, lisää arvoa. Jos moottori liikkuu liikaa, vähennä arvoa.

Navigation Gain: määrittää keulamoottorin reagoinnin navigoitaessa. Jos haluat, että keulamoottori reagoi herkemmin ja nopeammin, lisää arvoa. Jos moottori liikkuu liikaa, vähennä arvoa.

Clear User Data: poistaa kaikki tallennetut reittipisteet, reitit, jäljet ja aktiivisen jäljen.

HUOMAUTUS: jos olet yhteydessä karttaplotteriin, tämä valinta poistaa käyttäjätiedot sekä keulamoottorista että yhdistetystä karttaplotterista.

Restore Defaults: palauttaa keulamoottorin oletusasetukset.

Langattoman verkon asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

HUOMAUTUS: aktiivinen Wi-Fi tila näkyy näytön yläreunassa.

Mode: asettaa Wi-Fi tilan. Voit poistaa käytöstä Wi-Fi tekniikan, liittyä karttaplotterin verkkoon tai luoda langattoman tukiaseman ActiveCaptain sovelluksen käyttöä varten ([Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain® sovelluksella, sivu 8](#)).

Setup > Name: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman nimen (vain ActiveCaptain tila).

Setup > Password: määrittää keulamoottorin langattoman tukiaseman salasanan (vain ActiveCaptain tila).

Kaukosäätimen asetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: säätää taustavaloasetuksia. ([Taustavaloasetukset, sivu 24](#))

Beeper: määrittää äänimerkin kuulumaan painikepainallusten ja hälytysten yhteydessä.

Auto Power Off: määrittää ajan, jonka kuluttua kaukosäädin sammuu automaattisesti.

Calibrate: kalibroi kaukosäätimen eletoimintoja varten ([Kaukosäätimen kalibrointi, sivu 13](#)).

Pair: pariliittää kaukosäätimen keulamoottoriin ([Kaukosäätimen pariliittäminen, sivu 13](#)).

Language: näyttökielen määrittäminen.

Restore Defaults: palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset. Tämä palauttaa kaukosäätimen oletusasetukset, muttei poista tallennettuja käyttäjätietoja.

Taustavaloasetukset

Valitse kaukosäätimessä  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: määrittää taustavalon syttymään painikepainallusten yhteydessä.

Alarms: määrittää taustavalon syttymään, kun kaukosäätimestä kuuluu hälytys.

Timeout: määrittää ajan, jonka kuluttua taustavalo sammuu.

Brightness: määrittää taustavalon kirkkauden.

Ohjelmistopäivitykset

Tarkista keulamoottorin ohjelmiston päivitykset ajoittain, jotta saat käyttöösi kaikki uusimmat ominaisuudet ja parannukset.

Voit päivittää laitteen ohjelmiston ActiveCaptain sovelluksella (*Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella, sivu 24*).

Jos keulamoottori on yhteydessä Garmin karttaplotteriin, karttaplotterin ohjelmiston päivittäminen päivittää myös keulamoottorin ohjelmiston.

HUOMAUTUS: jos Force keulamoottorin ohjelmistoversio on enintään 5.40, se on päivitettävä uusimpaan versioon ActiveCaptain sovelluksella. Kun olet päivittänyt keulamoottorin ohjelmiston uudempaan versioon, yhdistetyn karttaplotterin ohjelmiston päivittäminen päivittää myös keulamoottorin ohjelmiston automaattisesti.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis, ohjelmisto saattaa päivittyä automaattisesti myös yhdistettyihin oheislaitteisiin, kuten kaukosäätimeen ja polkimeen.

Lisätietoja uusimmista Garmin veneilyohjelmistopäivityksistä on osoitteessa garmin.com/support/software/marine.html.

Ohjelmiston päivittäminen ActiveCaptain sovelluksella

Osoitteessa garmin.com/videos/trolling_motor_update/ voit katsoa videon ohjelmistopäivityksestä.

HUOMAUTUS

Ohjelmistopäivitykset saattavat olla suuria tiedostoja. Operaattorin normaalit datarajoitukset ja -maksut ovat voimassa. Pyydä operaattorilta lisätietoja datarajoituksista tai -maksuista.

Asennus voi kestää useita minuutteja.

HUOMAUTUS: kun aiot päivittää keulamoottorin, yhdistä mobiililaitte suoraan keulamoottorin Wi-Fi verkkoon ActiveCaptain sovelluksella.

1 Määritä keulamoottori tarvittaessa käytettäväksi ActiveCaptain sovelluksen kanssa (*Yhdistäminen mobiililaitteeseen ActiveCaptain® sovelluksella, sivu 8*).

2 Yhdistä mobiililaitte keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Kun yhdistät keulamoottorin Wi-Fi verkkoon, sovellus saa tarvittavat tiedot asianmukaisten päivitystiedostojen lataamista varten.

3 Avaa ActiveCaptain sovellus.

4 Katkaise mobiililaitteen yhteys keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

5 Yhdistä mobiililaitte Internetiin.

6 Valitse ActiveCaptain sovelluksessa **Omat veneilylaitteet** > **Lataa**.

HUOMAUTUS: päivityksen latausvaihtoehto näkyy ainoastaan, jos laitteeseen on saatavilla ohjelmistopäivitys.

ActiveCaptain sovellus lataa päivityksen mobiililaitteeseen.

7 Yhdistä mobiililaitte uudelleen keulamoottorin Wi-Fi verkkoon.

Päivitys siirtyy keulamoottoriin. Se voi kestää enintään 30 minuuttia. Moottorin nopeuden merkkivalot keulamoottorin näyttöpaneelissa alkavat vilkkua, mikä tarkoittaa, että ohjelmisto päivittyy.

HUOMAUTUS: jos siirto on valmis, mutta keulamoottorin näyttöpaneelin valot eivät ala vilkkua, tee päivitys sammuttamalla keulamoottori ja käynnistämällä se uudelleen.

- 8 Varmista, että kaukosäädin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja kaukosäätimeen on saatavilla päivitys, nopeuden merkkivalot vilkkuvat ja kaukosäätimessä alkaa laskenta. Laskennan lopuksi kaukosäätimessä näkyy , kun kaukosäädin päivittyy. Se voi kestää enintään 5 minuuttia.

- 9 Varmista, että poljin on käynnissä ja yhdistetty.

Kun keulamoottorin ohjelmistopäivitys on valmis ja polkimeen on saatavilla päivitys, polkimen merkkivalo palaa violettina, kun poljin päivittyy. Kun merkkivalo sammuu, päivitys on valmis.

Huoltotarpeet ja -aikataulu

HUOMAUTUS

Kun moottoria on käytetty suola- tai murtovedessä, se on huuhdeltava kokonaan raikkaalla vedellä ja sen pintaan on levitettävä vesipohjaista silikonisuihketta pehmeällä liinalla. Vältä veden suihkuttamista rikiputken suojusta kohti, jotta vesi ei pääse sen sisään aiheuttamaan vikoja.

Jotta takuu pysyy voimassa, tarvitaan tiettyjä rutiinihuoltotoimia, kun moottoria valmistellaan kauteen. Jos käytät tai kuljetat moottoria kuivissa, pölyisissä ympäristöissä (kuten sorateillä), tee nämä toimet tavallista useammin kauden aikana.

Saat käyttöösi täydelliset tiedot huollosta ja vaihto-osista lataamalla *Force keulamoottori huolto-oppaan* osoitteesta garmin.com/manuals/force_trolling_motor.



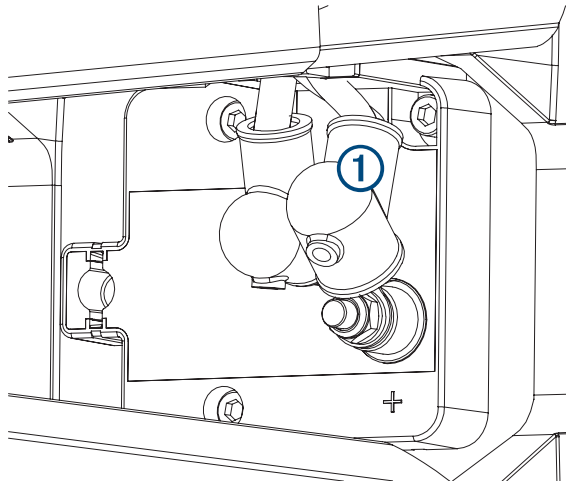
- Tarkista virtajohto kulumien varalta ja paikkaa, korjaa tai vaihda se tarvittaessa ①.
- Tarkista ja puhdista virtaliitännät ja kiristä muttereita tarvittaessa ② (*Virtaliitäntöjen tarkistaminen ja puhdistaminen, sivu 26*).
- Voitele saranat ja holkit ③ (*Saranoiden ja holkkien voiteleminen, sivu 27*).
- Puhdista ja voitele säilytys- ja käyttöasennon salpamekanismi ④ (*Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen, sivu 28*) ja salvan tanko.
- Tarkista telineen kiskot ja vaihda ne tarvittaessa ⑤ (*Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen, sivu 29*).
- Tarkista telineen puskurin ja vaihda se tarvittaessa ⑥ (*Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen, sivu 30*).
- Puhdista tai vaihda potkurin moottorin anodit ⑦ (*Anodien huoltaminen, sivu 31*).
- Jos vakaimen päihin on asennettu kumitulpat ⑧, tarkista ne kulumien varalta ja vaihda tarvittaessa.

Virtaliitäntöjen tarkistaminen ja puhdistaminen

⚠ VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden koteloidia.

- 1 Kun moottori on käyttöasennossa, irrota kumisuojuukset plus- ja miinusvirtaliitännästä ①.



- 2 Varmista, että liitäntöjen mutterit ovat tukevasti paikoillaan eivätkä rengasliittimet pääse liikkumaan.
- 3 Tarvittaessa voit kiristää mutterit momenttiavaimella ja 10 mm:n hylsillä kireyteen 4 N-m (36 lbf-in).
- 4 Jos liitännöissä on korroosiota, poista se teräsharjalla.

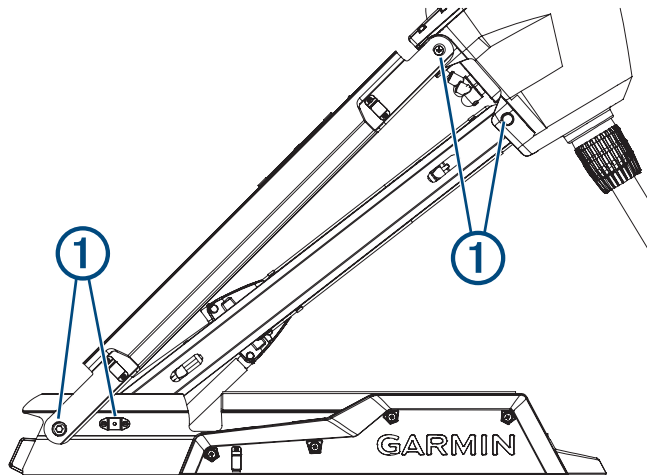
HUOMAUTUS: jos korroosiota on paljon, virtajohtot on ehkä irrotettava, jotta liitännät voi puhdistaa kunnolla. Katso tarkat tiedot virtajohtojen irrottamisesta moottorista *Force keulamoottorin kenttähuolto-oppaasta* osoitteessa garmin.com/manuals/force_trolling_motor.

- 5 Peitä liitännät eristävällä rasvalla.
- 6 Kiinnitä kumisuojuukset tukevasti takaisin virtaliitäntöihin.

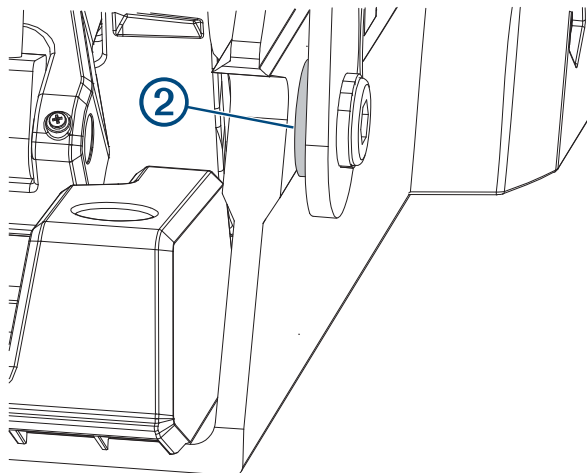
Saranoiden ja holkkien voiteleminen

Moottorissa on monenlaisia saranoita ja holkkeja, jotka helpottavat moottorin siirtämistä säilytys- ja käyttöasennon välillä. Voitele niitä tarvittaessa.

- 1 Etsi ensisijaiset neljä saranapistettä ①.



- 2 Levitä tarttumatonta kuivavoiteluainetta saranapisteteisiin ja liikkuvien osien väleihin ② ja anna sen kuivua tuotteen mukana toimitettujen ohjeiden mukaisesti.



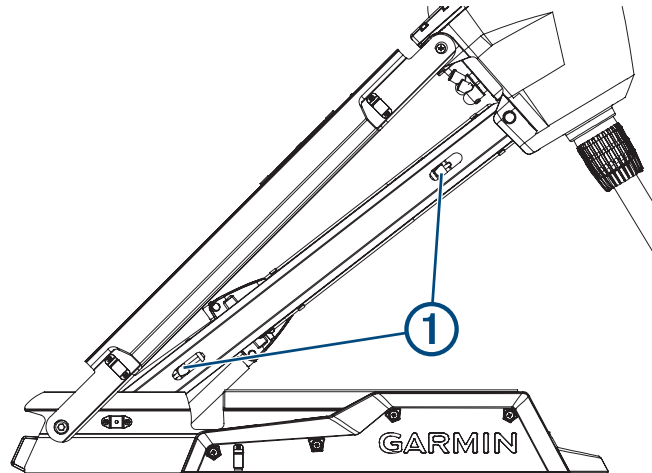
- 3 Siirrä moottoria säilytysasennosta käyttöasentoon ja takaisin useita kertoja, jotta voiteluaine leviää.
- 4 Lisää voiteluainetta tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.

Lukitusmekanismin puhdistaminen ja rasvaaminen

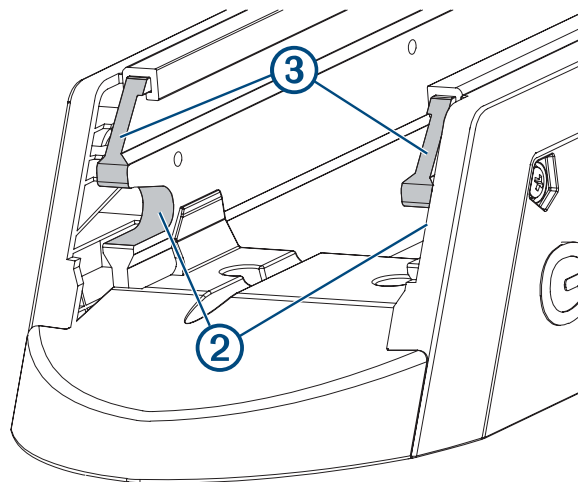
⚠ HUOMIO

Tämä kannattaa tehdä siten, että moottori on siirrettynä säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin. Kyseisessä asennossa moottori ei ole tukevasti kiinni, joten tue sen painoa ja ole varovainen, jotta kädet tai sormet eivät jää puristuksiin.

- 1 Siirrä moottori säilytys- ja käyttöasennon puoliväliin siten, että sen alaosa on pystysuunnassa ja pääset käsiksi kumpaankin lukitusmekanismiin ①.

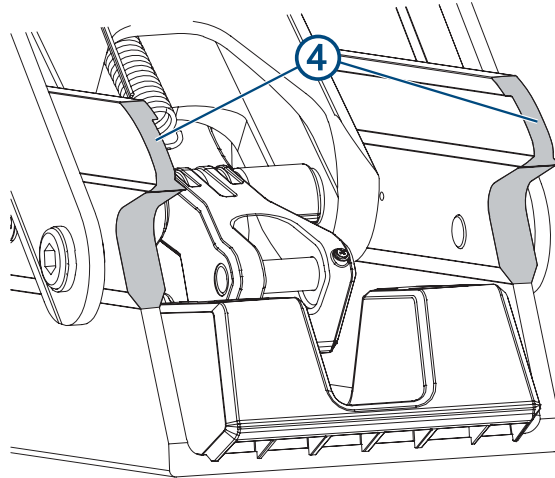


- 2 Tue moottorin painoa, jotta se ei putoa eivätkä kätesi tai sormesi jää puristuksiin.
- 3 Poista lika ja kertymät kaikista lukitusmekanismin kanavista.
- 4 Levitä lukitusmekanismeihin ja kanaviin synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa.
- 5 Vedä vetokaapelista monta kertaa, jotta mekanismit liikkuvat kanavissa ja levittävät niihin rasvaa.
- 6 Lisää rasvaa tarvittaessa ja toista edellistä vaihetta.
- 7 Poista lika ja kertymät telineen alaosan etupuolessa olevista salpakiinnityksistä ②.



- 8 Levitä synteettistä tai veneilyyn tarkoitettua yleisrasvaa telineen alaosan etupuolessa olevien salpakiinnitysten yläpintaan ③, jotta lukitusmekanismit liukuvat niihin sujuvasti.

9 Toista edelliset kaksi vaihetta telineen alaosan taustapuolen salpakiinnityksille ④.

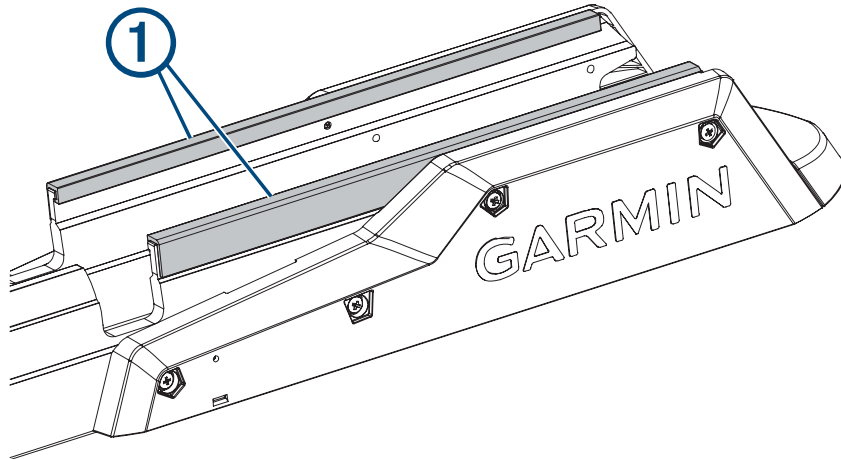


10 Palauta moottori säilytys- tai käyttöasentoon.

Telineen kiskojen tarkistaminen ja vaihtaminen

Kiskot suojaavat potkurin moottoria ja telinettä iskulta, kun moottori siirretään säilytysasentoon. Ne saattavat kulua ajan mittaan. Jos kiskot ovat vahingoittuneet tai kuluneet ja telineen alaosa näkyy niiden läpi, ne on vaihdettava.

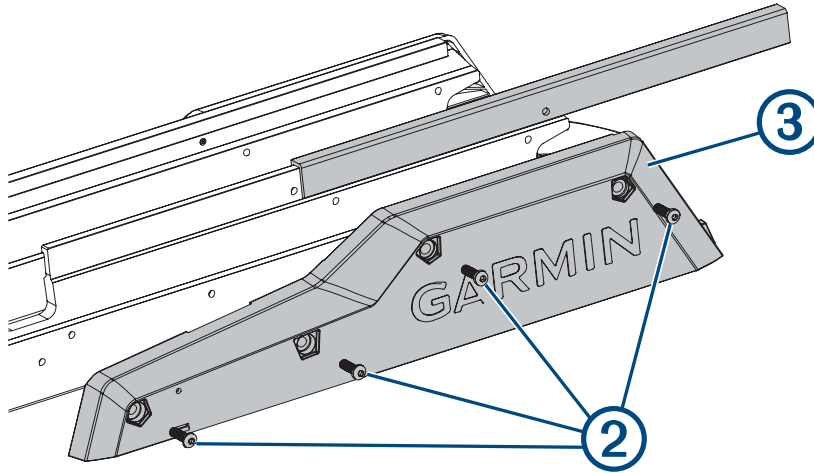
1 Kun moottori on säilytysasennossa, tarkista kiskot ① kulumien ja vaurioiden varalta.



2 Valitse toiminto:

- Jos kiskot ovat hyvässä kunnossa eikä metallinen telineen alaosa näy kuluneiden kohtien läpi, muita toimia ei tarvita.
- Jos kiskot ovat vahingoittuneet tai metallinen telineen alaosa näkyy kuluneiden kohtien läpi, vaihda ne seuraavien ohjeiden mukaisesti.

- 3 Irrota 4 mm:n kuusioporanterällä tai -jakoavaimella ruuvit ②, joilla suojukset ③ ovat kiinni telineen alaosassa.

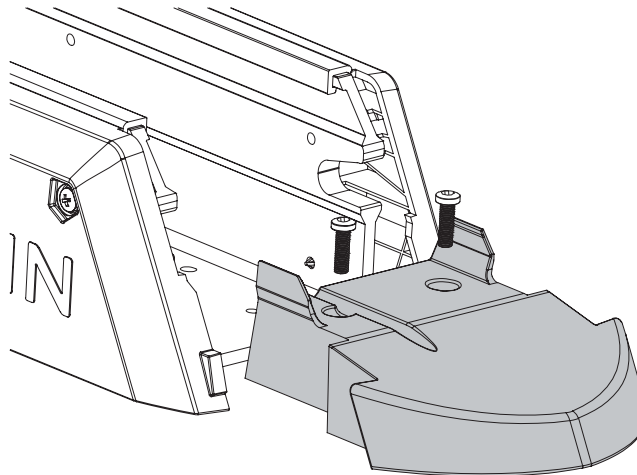


- 4 Liu'uta vahingoittuneet kiskot irti telineen alaosasta.
5 Liu'uta vaihtokiskot telineen alaosaan.
6 Kiinnitä suojukset telineen alaosaan aiemmin irrottamillasi ruuveilla.

Telineen puskurin tarkistaminen ja vaihtaminen

Telineen puskuri on telineen alaosan osa, joka ulottuu veneen keulan yli.

- 1 Aseta moottori säilytys- ja käyttöasennon välille ja tarkista telineen puskuri vikojen varalta.
2 Valitse toiminto:
• Jos telineen puskuri on kunnossa, muita toimia ei tarvita.
• Jos telineen puskuri on vioittunut, vaihda se seuraavan vaiheen mukaisesti.
3 Irrota 4 mm:n kuusioporanterällä tai -jakoavaimella kaksi ruuvia, joilla telineen puskuri on kiinni telineen alaosassa.



- 4 Asenna telineen vaihtopuskuri ja kiinnitä se telineen alaosaan vaihto-osan mukana toimitetuilla ruuveilla.

Anodien huoltaminen

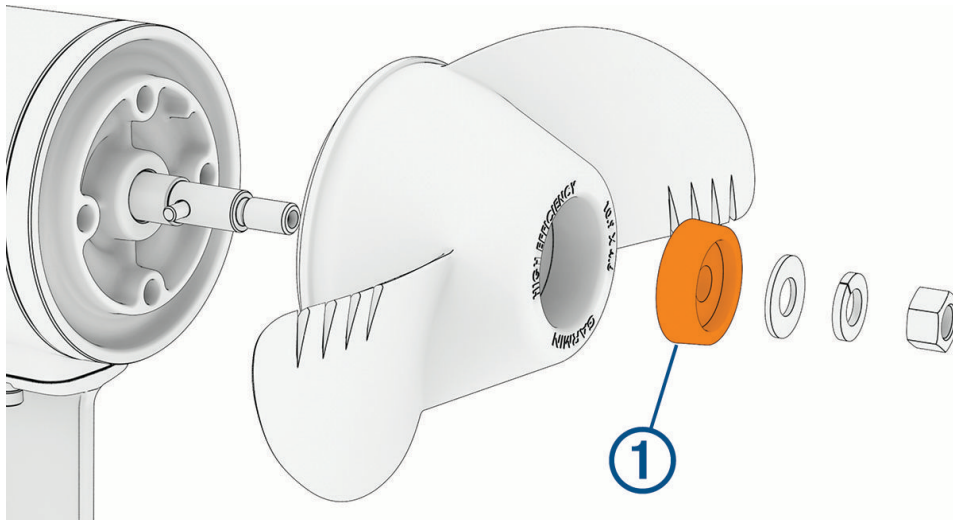
VAROITUS

Vältä vakavia vammoja tai kuolema irrottamalla moottori aina akusta, ennen kuin käsittelet potkuria, potkurin moottoria, sähköliitäntöjä tai sähkölaitteiden kotelaita.

Suoja-anodit suojaavat moottorin osia korroosiolta. Ne on tarkistettava ja puhdistettava tai tarvittaessa vaihdettava joka kaudella. Vaihtoanodeja voi ostaa Garmin jälleenmyyjältä tai osoitteesta garmin.com.

Potkurin anodin huoltaminen

- 1 Löysää potkurin päässä oleva mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella.
- 2 Irrota potkuri ja siirrä mutteri, lukituslaatta ja litteä aluslaatta sivuun.
- 3 Irrota anodi ja tutki se .



- 4 Valitse vaihtoehto:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdista se teräsharjalla tai hiomapaperilla.

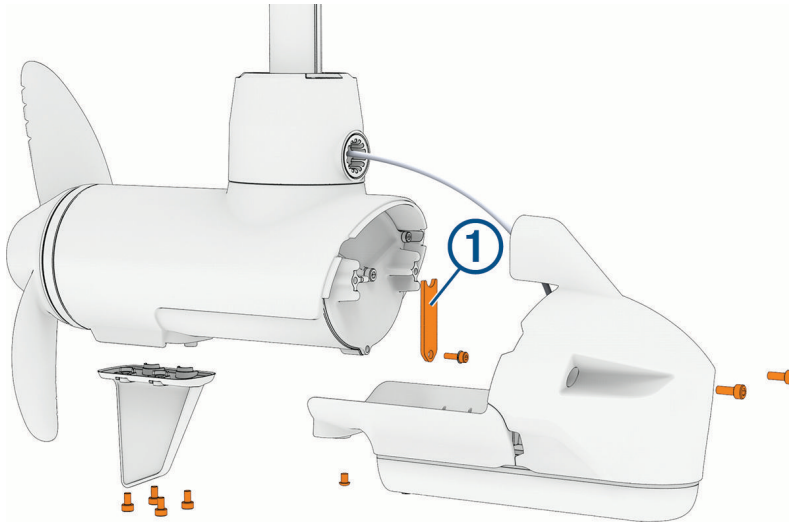
HUOMAUTUS

Irrota anodi moottorista, ennen kuin puhdistat sen teräsharjalla tai hiomapaperilla. Anodin puhdistaminen kiinni moottorissa saattaa vioittaa moottoria, kiihdyttää korroosiota ja lyhentää moottorin käyttöikää.

- Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 5 Aseta puhdistettu tai uusi anodi takaisin potkurin moottorin rikiputkeen ja kiinnitä se litteään aluslaatan, lukituslaatan ja mutterin avulla.
 - 6 Kiinnitä potkuri kiristämällä mutteri 15 mm:n ($\frac{9}{16}$ tuuman) hylsyavaimella tiukkuuteen 16.27 N-m (12 lbf-ft).

Kärkikartion anodin huoltaminen

- 1 Irrota 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella neljä ruuvia, joilla kölin kanta on kiinni moottorin alaosassa.
- 2 Irrota 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella ruuvi, jolla kaikuanturi ja kärkikartio ovat kiinni moottorin alaosassa.
- 3 Irrota kärkikartio moottorin etuosasta irrottamalla ruuvit 4 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella.
- 4 Irrota 3 mm:n kuusiokoloporanterällä tai -jakoavaimella ruuvi, jotta anodi ① irtaantuu moottorin etuosasta.



- 5 Tutki anodi ja toimi:
 - Jos anodi on vähintään puolet alkuperäisestä koostaan, puhdista se teräsharjalla tai hiomapaperilla.
 - Jos anodi on alle puolet alkuperäisestä koostaan, hävitä se ja osta uusi anodi.
- 6 Kiinnitä puhdistettu tai uusi anodi ruuvilla moottoriin.
- 7 Kiinnitä kärkikartio moottorin etuosaan.
- 8 Kiinnitä kaikuanturi ja kärkikartio ruuvilla moottorin alaosaan.
- 9 Asenna kölin kanta moottorin alapuolelle.

Vetokaapelin vaihtaminen

Noudata vetokahva- ja -kaapelisarjan (osanumero 010-13915-00) mukana toimitettuja ohjeita tai katso vetokahvan ja -kaapelin ohjeita osoitteessa garmin.com/manuals/force_trolling_motor.

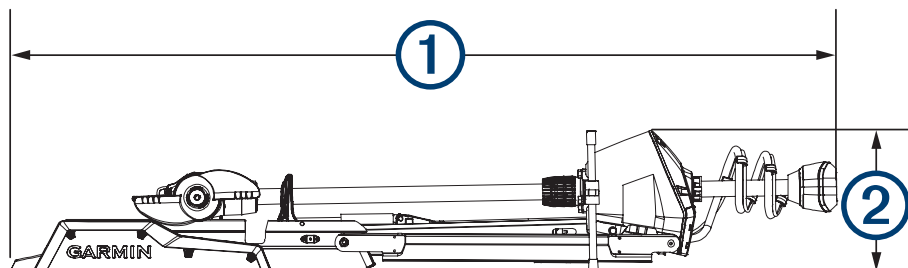
Maalipinnan naarmujen korjaaminen

Moottorin osat saattavat naarmuuntua tai kolhiintua ajan myötä. Niiden ulkoasua voi siistiä maalilla.

- 1 Puhdista isopropyylialkoholilla kohdat, joissa maalipinta on naarmuuntunut tai vahingoittunut.
- 2 Levitä naarmuuntuneisiin tai vahingoittuneisiin kohtiin nestemäistä polyuretaanipohjaista korjausmaalia.
- 3 Noudata maalin valmistajan ohjeita ja anna pintojen kuivua täysin, ennen kuin käytät moottoria.

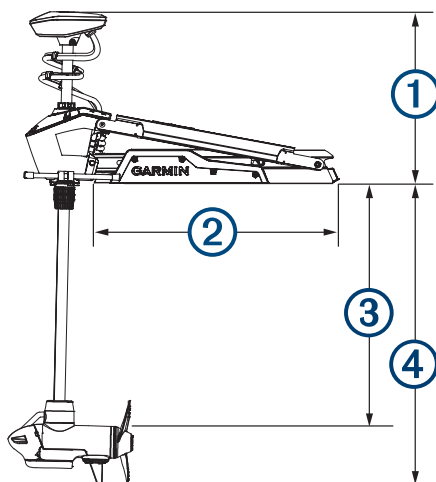
Moottorin tiedot

Mitat säilytysasennossa

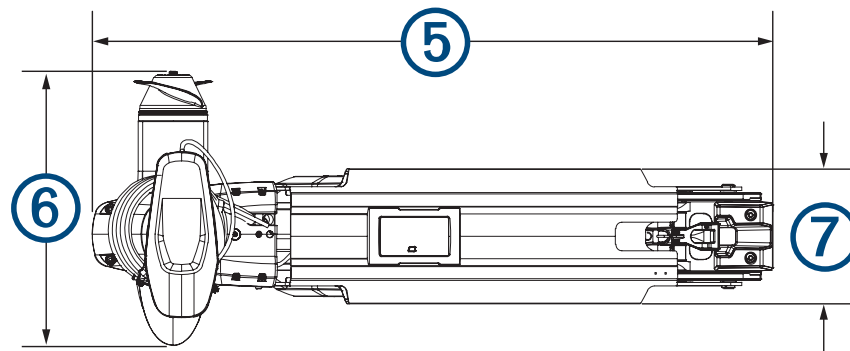


Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
①	vähintään 1,558 m ($61\frac{5}{16}$ tuumaa) enintään 1,811 m ($71\frac{5}{16}$ tuumaa)	vähintään 1,712 m ($67\frac{3}{8}$ tuumaa) enintään 2,066 m ($81\frac{5}{16}$ tuumaa)
②	300 mm ($11\frac{13}{16}$ tuumaa)	340 mm ($13\frac{3}{8}$ tuumaa)

Mitat käyttöasennossa



Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
①	vähintään 461 mm ($18\frac{1}{8}$ tuumaa) enintään 721 mm ($28\frac{3}{8}$ tuumaa)	vähintään 488 mm ($19\frac{3}{16}$ tuumaa) enintään 817 mm ($32\frac{1}{8}$ tuumaa)
②	708 mm ($27\frac{7}{8}$ tuumaa)	799 mm ($31\frac{7}{16}$ tuumaa)
③	vähintään 648 mm ($25\frac{1}{2}$ tuumaa) enintään 889 mm (35 tuumaa)	vähintään 737 mm (29 tuumaa) enintään 1,07 m (42 tuumaa)
④	vähintään 839 mm ($33\frac{1}{16}$ tuumaa) enintään 1,1 m ($43\frac{5}{16}$ tuumaa)	vähintään 920 mm ($36\frac{3}{16}$ tuumaa) enintään 1,18 m ($46\frac{1}{2}$ tuumaa)



Kohde	50 tuuman malli	57 tuuman malli
⑤	931 mm (36 ¹¹ / ₁₆ tuumaa)	1,022 m (40 ¹ / ₄ tuumaa)
⑥	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ tuumaa)	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ tuumaa)
⑦	203 mm (8 tuumaa)	203 mm (8 tuumaa)

Laitteen rekisteröiminen

Saat laajempia tukipalveluja rekisteröimällä tuotteen jo tänään.

- Rekisteröi ActiveCaptain sovelluksella.
- Säilytä alkuperäinen kuitti tai sen kopio turallisessa paikassa.

Tekniset tiedot

Keulamoottori

Paino (moottori, teline ja kaapelit)	50 tuuman malli: 30 kg (66 paunaa) 57 tuuman malli: 31,75 kg (70 paunaa)
Paino (vakain)	0,54 kg (1,2 paunaa)
Käyttölämpötila	–5–40 °C (32–104 °F)
Säilytyslämpötila	–40–85 °C (–40–185 °F)
Materiaali	Teline ja moottorin kotelo: alumiini Rikikutken suojus, näyttöpaneeli ja sivupaneelit: muovi Moottorin rikikutki: lasikuitu
Vesitiiviys	Rikikutken suojus: IEC 60529 IPX5 ² Ohjausmoottorin kotelo: IEC 60529 IPX7 ³ Näyttöpaneelin kotelo: IEC 60529 IPX7 Potkurin moottorin kotelo: IEC 60529 IPX8 ⁴
Kompassin turvaväli	91 cm (3 jalkaa)
Virtajohdon pituus	50 tuuman malli: 1,2 m (4 jalkaa) 57 tuuman malli: 1,1 m (3,5 jalkaa)
Tulojännite	20–45 Vdc
Tuloampeeriluku	60 A (jatkuva)
Virrankatkaisin (ei mukana)	Vähintään 42 VDC, sopii 60 A (jatkuva) HUOMAUTUS: jos käyttölämpötila on korkeampi tai virtapiiri jaetaan muiden laitteiden kanssa, voit suojata järjestelmää käyttämällä virranksatkaisinta, jonka ampeerimäärä on suurempi (enintään 90 A). Ennen kuin vaihdat ampeerimäärältään suurempaan virranksatkaisimeen, varmista että veneesi on veneiden kytkestästandardien mukainen.
Virran enimmäiskäyttö (36 Vdc): 60 A	Virta katkaistuna: 72 mW Täysi teho: 2160 W
Radiotaajuus	Bluetooth®: 2,4 GHz (nimellinen 28 dBm) Wi-Fi: 802.11 b/g/n: 20 MHz

² Osa kestää altistumisen vedelle kaikista suunnista (esimerkiksi sateelle).

³ Osa kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

⁴ Osa kestää jatkuvan upottamisen enintään 3 metrin syvyiseen veteen.

Moottorin työntövoima- ja virrankulutustiedot

Näistä taulukoista näet kaasun tason, lähtötehon ja moottorin virrankulutuksen keskinäisen suhteen. Näissä arvoissa oletetaan, että käytät virallista Garmin tehopotkuria suhteellisen tyynessä vedessä, moottori on asennettu riittävän syvälle, jotta se ei ota ilmaa, ja toleranssit ovat ± 7 Nm (5 lbf) ja ± 5 A.

24,0 Vdc:n virtalähde

Kaasun taso	Työntövoima	Virrankulutus
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:n virtalähde

Kaasun taso	Työntövoima	Virrankulutus
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

Kaukosäädin

Mitat (L×K×S)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ tuumaa)
Paino	109 g (3,8 unssia) ilman paristoja
Materiaali	Lasikuitutäytteinen nailon
Näytön tyyppi	Auringonpaisteessakin luettava, transflektiivinen MIP (memory-in-pixel)
Näytön tarkkuus	240 x 240 kuvapistettä
Näytön koko (halkaisija)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ tuumaa)
Käyttölämpötila	−15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Pariston tyyppi	2 AA-paristoa (eivät sisälly pakkaukseen)
Paristonkesto	240 tuntia, tavallinen käyttö
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 10,0 dBm)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7 ⁵
Kompassin turvaväli	15 cm (6 tuumaa)

poljin

Mitat (P × L × K)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ tuumaa)
Paino	1,8 kg (4 paunaa)
Käyttölämpötila	−15–55 °C (5–131 °F)
Säilytyslämpötila	−40–85 °C (−40–185 °F)
Vesitiiviys	IEC 60529 IPX7
Materiaali	Muovi
Tulojännite	10–45 Vdc
Nimellistulojännite	12/24/36 Vdc
Tyypillinen tulovirta	< 1 mA (12 Vdc)
Enimmäistulovirta	10 mA (12 Vdc)
Sulake (virtajohdossa)	2 A, mini blade -tyyppinen
Virtajohdon pituus	2 m (6,6 jalkaa)
Pariston tyyppi	Kaksi AA-paristoa (alkali, NiMH tai litium, ei mukana)
Paristonkesto	Vähintään 1 vuosi
Radiotaajuus	2,4 GHz (nimellinen 0,72 dBm)
Kompassin turvaväli	60 cm (2 jalkaa)

⁵ Kestää satunnaisen upottamisen enintään 1 metrin syvyiseen veteen enintään 30 minuutiksi.

