

SILNIK ZABURTOWY FORCE®

Podręcznik użytkownika

© 2019 Garmin Ltd. lub jej oddziały

Wszelkie prawa zastrzeżone. Zgodnie z prawami autorskimi, kopiowanie niniejszego podręcznika użytkownika w całości lub częściowo bez pisemnej zgody firmy Garmin jest zabronione. Firma Garmin zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian, ulepszeń do produktów lub ich zawartości niniejszego podręcznika użytkownika bez konieczności powiadamiania o tym jakiegokolwiek osoby lub organizacji. Odwiedź stronę internetową www.garmin.com, aby pobrać bieżące aktualizacje i informacje uzupełniające dotyczące użytkowania niniejszego produktu.

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain® oraz Force® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanych w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

Wi-Fi® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation.

Spis treści

Pierwsze kroki	1
Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej	1
Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego	1
Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej	1
Mocowanie pasa bezpieczeństwa	2
Panel wyświetlacza silnika zaburtowego	2
Wskaźnik stanu	2
Kalibrowanie silnika zaburtowego	2
Ustawianie przesunięcia dziobu	2
Łączenie z ploterem nawigacyjnym	3
Pilot	3
Instalowanie baterii	3
Przypięcie urządzenia do smyczy	3
Przyciski pilota zdalnego sterowania	3
Ekran pilota	4
Korzystanie z menu	4
Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania	4
Parowanie pilota	4
Pedał	4
Instalowanie baterii	5
Parowanie pedału	5
Wskaźnik stanu	5
Wyłączenie funkcji utrzymywania kursu na pedale nożnym	5
Obsługa	6
Włączanie i wyłączanie śruby	6
Regulowanie prędkości silnika zaburtowego	6
Utrzymywanie szybkości	6
Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem	6
Sterowanie	6
Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym	6
Utrzymywanie kursu	6
Utrzymywanie pozycji	7
Sterowanie za pomocą gestów	7
Punkty trasy	7
Tworzenie punktu	7
Podróżowanie do punktu trasy	7
Wyświetlanie szczegółów punktów trasy	7
Edytowanie nazwy punktu trasy	8
Usuwanie punktu	8
Trasy	8
Podróż wyznaczoną trasą	8
Wyświetlanie szczegółów trasy	8
Edytowanie nazwy trasy	8
Usuwanie trasy	8
Ślady	8
Zapisywanie aktywnego śladu	8
Czyszczenie aktywnego śladu	8
Nawigacja do początku aktywnego śladu	8
Podróżowanie zapisanym śladem	8
Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu	8
Edytowanie nazwy zapisanego śladu	9
Usuwanie zapisanego śladu	9
Nawigacja	9
Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji	9
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą	9
Ustawienia	9
Ustawienia silnika zaburtowego	9
Ustawienia sieci bezprzewodowej	9
Ustawienia pilota zdalnego sterowania	10
Ustawienia podświetlenia	10
Wymagania i częstotliwość konserwacji	10
Informacje o silniku	10

Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain	10
Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain	10
Wymiary w pozycji podniesionej	11
Wymiary w pozycji opuszczonej	11
Rejestrowanie urządzenia	11
Kontakt z działem pomocy technicznej Garmin	11
Dane techniczne	11
Silnik zaburtowy	11
Informacje o mocy silnika i poborze prądu	12
Pilot zdalnego sterowania	12
Pedał	12
Indeks	13

Pierwsze kroki

⚠ OSTRZEŻENIE

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową.



Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje autopilota silnika zaburtowego wspomagają sterowanie łodzią. Nie zwalniamy one użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Obsługi funkcji autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z silnika zaburtowego w pobliżu zagrożeń w wodzie, to jest w pobliżu drzew, skał, doków, pali i innych łodzi.

Aby uniknąć obrażeń, przed przystąpieniem do czyszczenia lub serwisowania śruby należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

⚠ PRZESTROGA

Podczas używania silnika zaburtowego należy zawsze trzymać pilota zdalnego sterowania przy sobie. Jeśli praca silnika zaburtowego wymaga zmiany lub zatrzymania w dowolnym momencie, można nacisnąć przycisk  na pilocie, nacisnąć pedał nożny lub nacisnąć  na uchwycie, aby zatrzymać śrubę.

Podczas korzystania z funkcji autopilota należy być przygotowanym na nagłe zatrzymanie, przyspieszenie i zwroty.

Podczas przechowywania i uruchamiania silnika należy zachować ostrożność z uwagi na ryzyko zakleszczenia lub przytraśnięcia przez ruchome części, co może spowodować obrażenia.

Podczas przechowywania lub uruchamiania silnika należy uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Poślizgnięcie się podczas przechowywania lub uruchamiania silnika może prowadzić do obrażeń.

NOTYFIKACJA

Przed przystąpieniem do podnoszenia śruby silnika zaburtowego należy zamocować pas bezpieczeństwa. Niezabezpieczenie silnika przed podniesieniem śruby za pomocą pasa bezpieczeństwa może spowodować nieoczekiwane włączenie lub uszkodzenie łodzi albo silnika zaburtowego.

Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej

- 1 Odepnij pas bezpieczeństwa.
- 2 Aby zwolnić zatrzask, ciągnij linkę zwalnającą do tyłu, aż się zatrzyma i trzymaj ją mocno w tej pozycji.
- 3 Przy użyciu linki podnieś silnik i pochyl go do przodu, a następnie opuść.
- 4 W razie potrzeby dociśnij ramię uchwytu, aby zablokować silnik w pozycji opuszczonej.

Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego

- 1 Opuść silnik i zatrzymaj go w połowie dystansu do pozycji opuszczonej.
- 2 Poluzuj kołnierzyk przy podstawie obudowy układu sterowania.



UWAGA: Podczas luzowania kołnierza należy być przygotowanym na ześlizgnięcie się silnika.

- 3 Zmniejsz lub zwiększ zanurzenie silnika zaburtowego.

NOTYFIKACJA

Nie należy ustawiać głębokości silnika na tak niskim poziomie, aby ścisnął przewód spiralny. Tarcie spowodowane ściśnięciem zwinętego przewodu doprowadzi do uszkodzenia silnika podczas jego skręcania i może spowodować nieoczekiwany ruch silnika podczas korzystania z funkcji blokady kotwicy.

- 4 Dokręć kołnierzyk przy podstawie obudowy układu sterowania.
- 5 Wybierz czynność:
 - Jeśli opuszczasz silnik zaburtowy, opuść go całkowicie i sprawdź jego zanurzenie.
 - Jeśli podnosisz silnik zaburtowy, podnieś go całkowicie i sprawdź jego zanurzenie (*Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej, strona 1*).
- 6 W razie potrzeby powtórz tę czynność, aby poprawnie ustawić głębokość zanurzenia silnika zarówno w pozycji opuszczonej, jak i podniesionej.


Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej

NOTYFIKACJA

Zanim podniesiesz silnik napędowy, musisz poczekać, aż przestanie się obracać. Jeśli podczas podnoszenia silnik będzie się obracał, może uszkodzić układ sterowania.

- 1 Aby zwolnić zatrzask, ciągnij linkę zwalnającą do góry, aż zatrzyma się i trzymaj ją mocno w tej pozycji.
- 2 Aby podnieść silnik i opuścić go powoli do pozycji podniesionej, pociągnij linkę zwalnającą do góry, a następnie do tyłu.

NOTYFIKACJA

Aby silnik zaburtowy leżał stabilnie w pozycji złożonej na szynach podstawy montażowej , konieczna jest regulacja poziomu jego zanurzenia (*Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego, strona 1*). Jeśli ustawisz zanurzenie zbyt płytko, silnik może naciskać na sprężynę gazową. Jeśli ustawisz zanurzenie zbyt głęboko, silnik może zwiasać na końcu podstawy montażowej. Podniesienie silnika z zanurzeniem ustawionym zbyt płytko lub zbyt głęboko doprowadzi do uszkodzenia silnika.



- 3 W razie potrzeby przyciśnij ją do uchwytu, aby zablokować obudowę układu sterowania w pozycji podniesionej.
- 4 Zamocuj pas bezpieczeństwa (*Mocowanie pasa bezpieczeństwa, strona 2*).

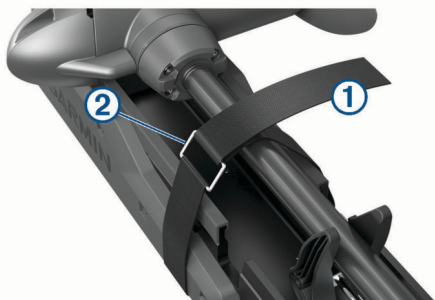
Mocowanie pasa bezpieczeństwa

NOTYFIKACJA

Przed przystąpieniem do podnoszenia śruby silnika zaburtowego należy zamocować pas bezpieczeństwa. Niezabezpieczenie silnika przed podniesieniem śruby za pomocą pasa bezpieczeństwa może spowodować nieoczekiwane włączenie lub uszkodzenie łodzi albo silnika zaburtowego.

Pas bezpieczeństwa służy do mocowania silnika do podstawy w pozycji podniesionej i uniemożliwia jego przypadkowe opuszczenie.

- 1 Z silnikiem w pozycji podniesionej poprowadź dłuższy koniec pasa ① nad górną częścią silnika.



- 2 Przelóż koniec pasa przez sprzączkę ② na drugim końcu pasa.
- 3 Ciągnij pas przez sprzączkę do momentu, aż mocno unieruchomisz silnik w uchwycie.
- 4 Odciągnij koniec pasa od sprzączki, pociągnij go w dół i przymocuj do drugiej strony pasa.

Panel wyświetlacza silnika zaburtowego

Panel wyświetlacza na uchwycie silnika zaburtowego umożliwia szybkie wyświetlanie ważnych informacji.

UWAGA: Podświetlenie panelu wyświetlacza reaguje na światło otoczenia i przyciemnia się automatycznie w nocy.



① Prędkość	Pokazuje poziom prędkości obrotowej silnika (<i>Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 6</i>).
⊖ Stan akumulatora silnika zaburtowego	Zielony: napięcie akumulatora silnika jest prawidłowe. Żółty: napięcie akumulatora silnika jest niskie. Czerwony: napięcie akumulatora silnika jest krytycznie niskie.
📶 Stan sygnału GPS	Zielony: silnik ma dobry sygnał GPS. Żółty: silnik ma słaby sygnał GPS. Czerwony: silnik nie ma sygnału GPS.

🔄 Stan silnika	Zielony: silnik działa normalnie. Czerwony (świeci światłem ciągłym): trwa uruchamianie oprogramowania silnika. Czerwony (miga): wystąpił błąd systemu. Niebieski: silnik jest w trybie parowania. Żółty: silnik jest w trybie odzyskiwania (podczas aktualizacji oprogramowania lub procedur odzyskiwania).
🔌 Zasilanie	Przytrzymaj, aby wyłączyć silnik. UWAGA: Domyślnie silnik włącza się automatycznie po włączeniu zasilania. Nie trzeba naciskać tego przycisku, aby go włączyć. Można to zmienić w ustawieniach (<i>Ustawienia silnika zaburtowego, strona 9</i>). Silnik zaburtowy wyłącza się automatycznie, gdy pozostaje podniesiony przez dwie godziny. Gdy śruba obraca się, naciśnij stop, aby ją zatrzymać. Naciśnij trzykrotnie, aby przejść w tryb parowania.
🔦 Stan śruby	Zapala się, gdy śruba jest włączona (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6</i>).
⬆️ Stan utrzymywania kursu	Zapala się, gdy utrzymywanie kursu jest włączone (<i>Utrzymywanie kursu, strona 6</i>).
⚓ Stan blokady kotwicy	Zapala się, gdy blokada kotwicy jest włączona (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 7</i>).

Wskaźnik stanu

Dioda LED 🔄 informuje o stanie silnika.

Zielony	Normalne działanie
Czerwony	Świeci: uruchamianie systemu Miga: błąd systemu
Niebieski	Tryb parowania
Żółty	Tryb odzyskiwania (do aktualizacji i odzyskiwania oprogramowania)

Kalibrowanie silnika zaburtowego

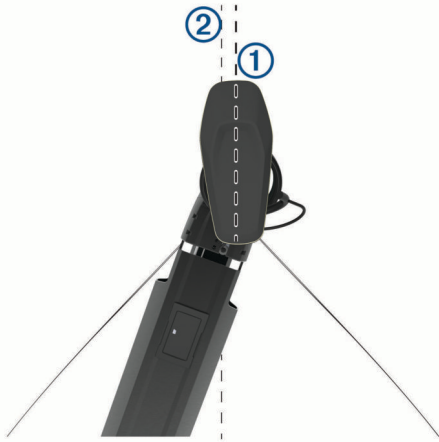
Aby korzystać z funkcji autopilota, należy skalibrować kompas w silniku zaburtowym. Aby uzyskać najlepsze rezultaty, silnik należy skalibrować na spokojnej wodzie, gdy nie ma wiatru lub jest on słaby. Jeśli funkcje autopilota nie działają w oczekiwany sposób, można powtórzyć proces kalibracji.

- 1 Wypłyn łodzią na otwartą, spokojną wodę, a następnie zatrzymaj łódź.
Łódź musi stać nieruchomo, aby rozpocząć proces kalibracji.
- 2 Upewnij się, że silnik zaburtowy jest opuszczony (*Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej, strona 1*).
- 3 Na pilocie wybierz kolejno > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 4 Używając pedału lub silnika przyczepnego do sterowania, postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

Ustawianie przesunięcia dziobu

W zależności od kąta montażu silnik zaburtowy może nie być wyrównany z linią środkową łodzi. Aby uzyskać najlepsze wyniki, dostosuj przesunięcie dziobu.

- 1 Przy użyciu pilota zdalnego sterowania dostosuj kąt silnika zaburtowego ①, tak aby był wyrównany z linią środkową łodzi ② i skierowany do przodu.



- 2 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 W razie potrzeby powtórz tę procedurę.

Łączenie z ploterem nawigacyjnym

Aby podłączyć silnik zaburtowy, w zgodnym ploterze nawigacyjnym Garmin® musi być zainstalowana najnowsza wersja oprogramowania.

Silnik zaburtowy można podłączyć bezprzewodowo do zgodnego plotera nawigacyjnego Garmin łodzi. Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego można sterować silnikiem zaburtowym za pomocą plotera nawigacyjnego, a także pilota zdalnego sterowania i pedału.

- 1 Włącz ploter nawigacyjny i silnik zaburtowy.
 - 2 Upewnij się, że w ploterze nawigacyjnym jest włączona sieć bezprzewodowa.
- UWAGA:** Jeśli zainstalowanych jest wiele ploterów nawigacyjnych, tylko jeden z nich jest hostem sieci bezprzewodowej. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Silnik zaburtowy Garmin** > **Start**.
 - 4 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.

na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko podczas wyszukiwania połączenia z ploterem nawigacyjnym, a po nawiązaniu połączenia zmienia kolor na zielony.

Po nawiązaniu połączenia na ploterze nawigacyjnym zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający.

- 5 Po połączeniu plotera nawigacyjnego z silnikiem zaburtowym włącz pasek nakładki silnika zaburtowego w ploterze, aby sterować silnikiem.

Pełne instrukcje dotyczące obsługi można znaleźć w najnowszej wersji podręcznika użytkownika plotera nawigacyjnego.

Pilot

Instalowanie baterii

Pilot działa na dwie baterie typu AA (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.

- 1 Obróć spłaszczone kółko w lewo i pociągnij, aby zdjąć pokrywkę.
- 2 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.



- 3 Załóż pokrywkę baterii i obróć spłaszczone kółko w prawo.

Przypięcie urządzenia do smyczy

- 1 Zaczynając od tylnej części pilota, wsuń pętelkę smyczy przez szczelinę.



- 2 Przelóż drugi koniec smyczy przez pętelkę i mocno zaciągnij.
- 3 Jeśli jest to konieczne, załóż smycz na szyję lub nadgarstek w celu uwiązania go podczas korzystania.

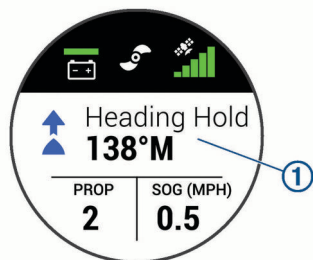
Przyciski pilota zdalnego sterowania



Przycisk	Opis
1	Przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć pilota zdalnego sterowania.
	Naciśnij, aby włączyć tempomat z bieżącą prędkością nad dnem (PND) (<i>Utrzymywanie szybkości</i> , strona 6). Naciśnij, aby wyłączyć tempomat i powrócić do ręcznego sterowania prędkością.
	Jeśli śruba jest włączona, naciśnij, aby ustawić jej pełną prędkość (<i>Przełączanie pełnej prędkości</i> , strona 6). Jeśli śruba jest wyłączona, naciśnij, aby włączyć śrubę i ustawić jej pełną prędkość. Naciśnij ponownie, aby powrócić do poprzedniej prędkości i stanu śruby.
	Naciśnij w celu ręcznego sterowania (<i>Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym</i> , strona 6). Przytrzymaj, aby sterować za pomocą gestów (<i>Używanie gestów do sterowania</i> , strona 7).
	Naciśnij, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby</i> , strona 6).

Przycisk	Opis
	Naciśnij, aby poruszać się po menu (<i>Korzystanie z menu, strona 4</i>). W menu naciśnij , aby wybrać pozycję menu, lub naciśnij , aby wrócić do poprzedniego menu. W przypadku blokady kotwicy naciśnij, aby przesunąć blokadę kotwicy do przodu, do tyłu, w lewo lub w prawo o 1,5 m (5 ft). W trybie utrzymywania kursu lub sterowania ręcznego naciskaj i , aby wykonać skręt w krokach co jeden stopień lub przytrzymaj, aby wykonać skręt w krokach co pięć stopni. Naciskaj i , aby stopniowo zmienić prędkość, lub przytrzymaj, aby zmieniać prędkość w sposób ciągły.
	Naciśnij, aby włączyć funkcję utrzymywania kursu (wyznaczenia go i utrzymywania) (<i>Utrzymywanie kursu, strona 6</i>). Naciśnij, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić sterowanie ręczne. Przytrzymaj, aby ustawić utrzymywanie kursu poprzez skierowanie pilota w odpowiednim kierunku (<i>Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 7</i>).
	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymywania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 7</i>). W trybie blokady kotwicy naciśnij, aby wyłączyć blokadę kotwicy i wrócić do poprzedniego trybu pracy układu sterowania. Przytrzymaj, aby przesunąć pozycję blokady kotwicy poprzez wskazanie jej pilotem zdalnego sterowania (<i>Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 7</i>).
	Naciśnij, aby otworzyć menu. Naciśnij, aby zamknąć menu.
	Przytrzymaj, aby oznaczyć punkt trasy.
1 do 4	Naciśnij, aby otworzyć skrót do plotera nawigacyjnego Garmin przypisanego do przycisku ¹

Ekran pilota



	Pokazuje stan pracy silnika zaburtowego. Na przykład w trybie sterowania ręcznego wyświetlany jest symbol Manual, a gdy jest włączona funkcja utrzymywania kursu, wyświetla się Heading Hold i ustawiony kurs w stopniach.
	Pokazuje stan akumulatora silnika zaburtowego. Zielony: napięcie akumulatora silnika jest prawidłowe. Żółty: napięcie akumulatora silnika jest niskie. Czerwony: napięcie akumulatora silnika jest krytycznie niskie. PORADA: Możesz zmienić wygląd stanu akumulatora silnika zaburtowego, tak aby przedstawił wartość liczbową zamiast ikony (<i>Ustawienia silnika zaburtowego, strona 9</i>). Poziom naładowania baterii pilota można sprawdzić, naciskając .
	Wyświetla stan śruby. Gdy wyświetlana jest ikona śruby, śruba jest włączona. Gdy ikona śruby nie jest wyświetlana, śruba jest wyłączona.
	Pokazuje moc sygnału GPS silnika zaburtowego.

PROP	Pokazuje prędkość obrotową śruby (<i>Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 6</i>). UWAGA: Podczas korzystania z tempomatu to pole jest zastępowane przez .
SOG	Pokazuje zmierzoną prędkość nad dnem (PND) w określonych jednostkach.

Korzystanie z menu

Menu w pilocie zdalnego sterowania można obsługiwać za pomocą przycisków menu i przycisków strzałek.

- Naciśnij , aby otworzyć menu.
- Aby przechodzić między różnymi elementami menu, naciskaj i .
- Aby wybrać pozycję menu, naciśnij .
- Aby wrócić do poprzedniej pozycji menu, naciśnij .
- Aby wyjść z menu, naciśnij lub naciskaj , aż zostanie wyświetlony ekran główny.

Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania

NOTYFIKACJA

Kalibrację kompasu należy przeprowadzić na wolnym powietrzu. Aby zwiększyć dokładność kierunków, nie należy stawać w pobliżu obiektów wpływających na pola magnetyczne, np. pojazdów, budynków czy linii wysokiego napięcia.

Aby korzystać z funkcji sterowania za pomocą gestów, należy skalibrować kompas w pilocie zdalnego sterowania. Jeśli po kalibracji funkcja sterowania za pomocą gestów nie działa poprawnie, można powtórzyć ten proces, gdy zajdzie taka potrzeba.

- Wybierz kolejno > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- Wybierz **Start** i wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Parowanie pilota

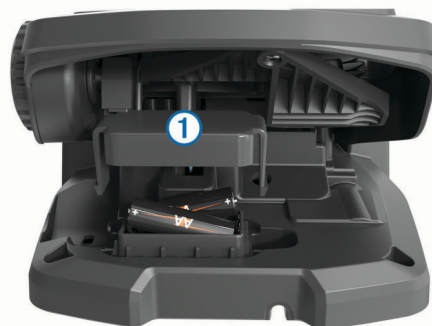
Pilot zdalnego sterowania jest fabrycznie sparowany z silnikiem zaburtowym, ale może być konieczne ich ponowne sparowanie w razie przerwania połączenia.

- Włącz silnik zaburtowy.
- Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
Podczas wyszukiwania połączenia na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko.
- Umieść pilota zdalnego sterowania w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- Włącz pilota zdalnego sterowania.
- Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**.
Po pomyślnym nawiązaniu połączenia na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na zielono.

Pedał

Do obsługi silnika zaburtowego można używać pedału.

¹ Wymaga połączenia ze zgodnym ploterem nawigacyjnym Garmin. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.



①	Chwilowe sterowanie śrubą	Przytrzymaj, aby włączyć śrubę z ustawioną prędkością. Zwolnij, aby wyłączyć śrubę.
②	Pokrętko regulacji prędkości	Obróć pokrętko w kierunku od siebie, aby zwiększyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. Obróć pokrętko do siebie, aby zmniejszyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. UWAGA: Pokrętko regulacji prędkości jest nieaktywne, gdy włączona jest blokada kotwicy.
③	Pedał sterowania	Naciśnij pedał palcami stopy, aby obrócić silnik w prawo. Naciśnij pedał piętą, aby obrócić silnik w lewo. UWAGA: Gdy włączona jest blokada kotwicy lub funkcja utrzymywania kursu albo podczas rejsu wzdłuż trasy, naciśnij pedał, aby przywrócić ręczne sterowanie z poprzednio ustawioną prędkością obrotową śruby.
④	Dioda LED stanu	Pokazuje stan pedału (<i>Wskaźnik stanu</i> , strona 5).
⑤	Ciągłe sterowanie śrubą	Naciśnij, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby</i> , strona 6).
⑥	Utrzymywanie kierunku	Naciśnij, aby ustawić i utrzymać bieżący kurs (<i>Utrzymywanie kursu</i> , strona 6). Naciśnij, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić sterowanie ręczne. PORADA: Funkcję tę można wyłączyć wedle uznania (<i>Wyłączenie funkcji utrzymywania kursu na pedale nożnym</i> , strona 5).
⑦	Blokada kotwicy	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymywania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji</i> , strona 7). Naciśnij, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania.

Instalowanie baterii

Pedał może być zasilany dwiema bateriami alkalicznymi AA, bateriami litowymi lub NiMH (do nabycia osobno). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać baterii litowych.

- 1 Unieś przednią część pedału możliwie wysoko.
- 2 Ściśnij boki pokrywki komory baterii ① i pociągnij w górę, aby ją zdjąć.

- 3 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.
- 4 Umieść pokrywę na bateriach i przesunij ją w dół, aby oba zatrzaski wskoczyły na swoje miejsce.

Parowanie pedału

Pedał jest fabrycznie sparowany z silnikiem zaburtowym, ale może być konieczne ich ponowne sparowanie w razie przerwania połączenia.

- 1 Włącz silnik zaburtowy.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy \odot na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
Podczas wyszukiwania połączenia \odot na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko.
- 3 Umieść pedał w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Podłącz pedał do zasilania za pomocą przewodu zasilającego lub włóż baterie, aby go włączyć.
- 5 W ciągu 30 sekund od włączenia pedału przytrzymaj \downarrow , aż dioda LED stanu na pedale zaświeci na niebiesko.
- 6 Zwolnij \downarrow .
Dioda LED stanu na pedale świeci na niebiesko, gdy urządzenie wyszukuje połączenie, i gaśnie po sparowaniu z silnikiem zaburtowym.
Po pomyślnym nawiązaniu połączenia \odot na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego zmienia kolor na zielony.

Wskaźnik stanu


Dioda LED na pedale wskazuje stan pedału.

Świeci na zielono	Trwa włączanie pedału.
Świeci na niebiesko	Trwa parowanie pedału. Dioda LED gaśnie, gdy pedał połączy się z silnikiem zaburtowym, lub gdy upłynie czas procesu parowania bez nawiązania połączenia.
Miga na zielono po naciśnięciu przycisku	Pedał jest podłączony do silnika zaburtowego i wysyła polecenie naciśnięcia przycisku.
Miga na czerwono po naciśnięciu przycisku	Pedał nie jest podłączony do silnika zaburtowego.
Wyłączone	Dioda LED gaśnie, gdy pedał zostanie podłączony do silnika zaburtowego i nie wysyła poleceń. Wydłuża to czas pracy baterii.

Wyłączenie funkcji utrzymywania kursu na pedale nożnym

Możesz wyłączyć funkcję utrzymywania kursu na pedale nożnym, aby uniknąć jej przypadkowego włączenia.

- 1 Upewnij się, że pedał nożny ma zasilanie.
- 2 Naciśnij szybko \uparrow na pedale nożnym 6 razy.
Dioda LED stanu na 1 sekundę zmieni kolor na czerwony, sygnalizując, że funkcja utrzymywania kursu na pedale nożnym jest wyłączona.

PORADA: Aby ponownie włączyć funkcję utrzymywania kursu, naciśnij szybko  6 razy. Dioda LED stanu na 1 sekundę zmieni kolor na zielony, sygnalizując, że funkcja utrzymywania kursu na pedale nożnym jest włączona.

Obsługa

Do obsługi silnika zaburtowego można używać pilota zdalnego sterowania, pedału nożnego, zgodnego plotera nawigacyjnego Garmin lub kombinacji tych urządzeń.

Większość instrukcji obsługi pilota zdalnego sterowania dotyczy również podłączonego plotera nawigacyjnego. Szczegółowe instrukcje dotyczące plotera nawigacyjnego można znaleźć w najnowszej instrukcji obsługi plotera.

UWAGA: Niektóre funkcje dostępne podczas korzystania z pilota zdalnego sterowania i plotera nawigacyjnego nie są dostępne w przypadku korzystania tylko z pedału.


Włączanie i wyłączanie śruby


OSTRZEŻENIE

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową.

1 W razie potrzeby opuść silnik zaburtowy (*Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej, strona 1*).


UWAGA: Nie można włączyć śruby, gdy silnik zaburtowy jest podniesiony.

2 Naciśnij  na pilocie zdalnego sterowania lub na pedale, aby włączyć śrubę.



3 Naciśnij , aby wyłączyć śrubę.

Regulowanie prędkości silnika zaburtowego

Prędkość silnika zaburtowego można regulować za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału.

1 W razie potrzeby naciśnij  na pilocie zdalnego sterowania lub użyj pedału, aby przejść w tryb ręczny.

2 Wybierz opcję:


- Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij  i , aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość obrotową silnika.
- Na pedale obróć pokrętko regulacji prędkości w kierunku od siebie i do siebie, aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość obrotową silnika.

Pole PROP na pilocie zdalnego sterowania i paski na panelu wyświetlacza wskazują prędkość obrotową śruby (*Panel wyświetlacza silnika zaburtowego, strona 2*).

3 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).


Wybrana prędkość obrotowa śruby zostaje zachowana po wyłączeniu śruby lub po uruchomieniu innej funkcji silnika, takiej jak tempomat lub blokada kotwicy.

Przełączanie pełnej prędkości

1 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .

Prędkość śruby silnika zaburtowego szybko wzrośnie do pełnej prędkości.

2 Naciśnij , aby przywrócić poprzednią prędkość śruby.


PORADA: Przy pełnej prędkości można nacisnąć  na pilocie zdalnego sterowania, aby powoli zmniejszać prędkość obrotową śruby.

Utrzymywanie szybkości

Przed użyciem funkcji tempomatu należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 2*).

Funkcja tempomatu to funkcja autopilota, która automatycznie ustawia i utrzymuje określoną prędkość nad dnem, dostosowując się do zmiennego prądu i wiatru.

UWAGA: Funkcję tempomatu można włączyć tylko za pomocą pilota zdalnego sterowania, ale można sterować prędkością i kursem zarówno za pomocą pilota zdalnego sterowania, jak i pedału.


1 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .

Tempomat jest włączany przy bieżącej prędkości.

2 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału ustaw odpowiednią prędkość.

3 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału dostosuj kurs.

PORADA: Tempomat umożliwia ustawienie prędkości podczas korzystania z funkcji utrzymywania kursu (*Utrzymywanie kursu, strona 6*) lub podróży wyznaczoną trasą (*Podróż wyznaczoną trasą, strona 8*).

Aby wyłączyć tempomat i śrubę, należy nacisnąć .

Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem

W określonych sytuacjach, na przykład przy przepływananiu przez wodorosty lub nad przeszkodami podwodnymi, silnik zaburtowy może być używany w pozycji częściowo opuszczonej.

1 Gdy silnik zaburtowy znajduje się w pozycji opuszczonej, pociągnij linkę zwalnającą do góry, aby zwolnić zatrzask i trzymaj ją mocno w tej pozycji.

2 Pociągnij linkę do góry i do tyłu, aby powoli podnieść silnik, aż znajdzie się w pozycji umożliwiającej przepłynięcie nad wodorostami lub przeszkodą.

Śruba przestanie się obracać, a silnik obróci się na bok.

3 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału włącz śrubę i steruj silnikiem w razie potrzeby.

UWAGA: Jeśli silnik zostanie podniesiony powyżej połowy, śruba automatycznie zatrzyma się w celu zapewnienia bezpieczeństwa, ale silnik nie obróci się na bok.

4 Po minięciu przeszkody powoli opuść silnik lub go podnieś.

Po zakończeniu używania częściowo opuszczonego silnika może być konieczne jego ręczne obrócenie na jedną stronę, zanim zostanie podniesiony, tak aby silnik oparł się prawidłowo na szynach montażowych.

Sterowanie



Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym

Tryb ręczny jest domyślnym trybem pracy silnika zaburtowego. W trybie ręcznym można regulować kierunek i prędkość silnika zaburtowego zgodnie z potrzebami.

UWAGA: Po włączeniu silnika zaburtowego jest on ustawiany domyślnie w tryb ręczny.

1 W razie potrzeby na pilocie zdalnego sterowania wybierz .

2 Wybierz czynność:

- Za pomocą pilota zdalnego sterowania naciśnij  i , aby sterować.

UWAGA: Możesz także użyć sterowania za pomocą gestów, aby ręcznie sterować łodzią przy użyciu pilota zdalnego sterowania (*Używanie gestów do sterowania, strona 7*).




- Za pomocą pedału: naciskaj pedał palcami stóp i piętą, aby sterować.

Utrzymywanie kursu

Przed użyciem funkcji utrzymywania kursu należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 2*).

Funkcja utrzymywania kursu to funkcja autopilota, która ustawia i utrzymuje bieżący kurs łodzi. Można ustawić zachowanie


funkcji utrzymywania kursu podczas zliczania dryfu (*Zmianianie zachowania funkcji utrzymywania kursu, strona 7*).

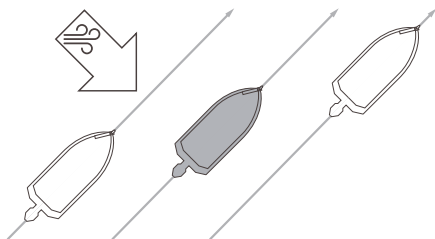
- 1 Skieruj łódź w kierunku, którym chcesz płynąć.
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania lub pedale wybierz .
UWAGA: Utrzymywany kurs można dostosować, naciskając  oraz  lub za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 7*).

Aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu i powrócić do trybu ręcznego, wybierz   lub wciśnij pedał.

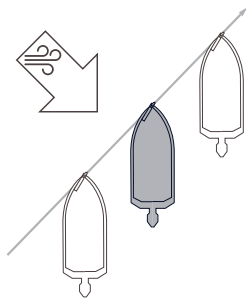
Zmianianie zachowania funkcji utrzymywania kursu

Można zmienić sposób, w jaki funkcja utrzymywania kursu utrzymuje kurs łodzi, gdy wpływa na niego wiatr lub prąd.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings > Trolling Motor > Heading Hold**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby łódź była skierowana w tym samym kierunku niezależnie od dryfu, wybierz **Vessel Align**.




- Aby łódź była skierowana w tym samym kierunku z uwzględnieniem dryfu, wybierz **Go To**.




Utrzymywanie pozycji

Przed użyciem funkcji blokady kotwicy należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 2*).

Funkcja blokady kotwicy to funkcja autopilota wykorzystująca system GPS do ustawiania i utrzymywania pozycji przy użyciu silnika zaburtowego, która działa jak użycie fizycznej kotwicy.

- 1 W razie potrzeby przepłynij łodzią w miejsce, w którym chcesz ustawić blokadę kotwicy.
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania lub pedale wybierz .
UWAGA: Pozycję blokady kotwicy można dostosować w zakresie 1,5 m (5 stóp), naciskając przycisk strzałki na pilocie zdalnego sterowania lub używając sterowania za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 7*).




Aby wyłączyć blokadę kotwicy, można ponownie nacisnąć  lub sterować za pomocą pedału.

Sterowanie za pomocą gestów

Skieruj lub przesuń pilota w celu zdalnej interakcji z silnikiem zaburtowym. Przed użyciem sterowania gestami skalibruj kompas w silniku zaburtowym (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 2*) oraz kompas w pilocie (*Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 4*).



Używanie gestów do sterowania

Silnikiem można sterować, kierując pilota zdalnego sterowania w odpowiednią stronę.

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Przytrzymując , przesuń pilota w lewo lub w prawo, aby zmienić kurs na lewą lub prawą burtę.
- 4 Zwolnij , aby zatrzymać sterowanie.



Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów

Za pomocą pilota zdalnego sterowania można ustawić czas utrzymywania kursu (*Utrzymywanie kursu, strona 6*).

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Skieruj pilota w stronę, w którą chcesz zmienić kurs.
- 4 Zwolnij , aby ustawić kurs.

Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów

Można przesunąć pilota zdalnego sterowania, aby dostosować pozycję łodzi podczas korzystania z funkcji blokady kotwicy (*Utrzymywanie pozycji, strona 7*).

- 1 Przytrzymaj .
- 2 Skieruj pilota zdalnego sterowania w kierunku, w którym chcesz przesunąć pozycję.
Położenie zmienia się o 1,5 m (5 stóp) we wskazywanym kierunku.
- 3 Zwolnij .
- 4 Powtarzaj tę procedurę, aż znajdziesz się w wybranej pozycji.

Punkty trasy


Punkty trasy służą do oznaczania pozycji, aby można było do nich wrócić później.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego punkty trasy zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z punktami trasy zapisanymi w silniku zaburtowym. Dodawanie, usuwanie lub edytowanie punktów trasy na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę punktów trasy zapisanych na drugim urządzeniu.


Można zapisać maksymalnie 5000 punktów trasy.

Tworzenie punktu


Można zapisać aktualną pozycję jako punkt.

- 1 W razie potrzeby udaj się do pozycji, którą chcesz zapisać jako punkt trasy.
- 2 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .

Podróżowanie do punktu trasy


- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź do pozycji punktu trasy (*Nawigacja, strona 9*).

Wyświetlanie szczegółów punktów trasy


- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.

- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla punktu trasy.

Usuwanie punktu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Delete**.


Trasy

Trasa składa się z szeregu pozycji i prowadzi użytkownika do ostatecznego celu podróży.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego trasy zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z trasami zapisanymi w silniku zaburtowym. Usuwanie lub edytowanie tras na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę tras zapisanych na drugim urządzeniu. Trasy można tworzyć tylko na ploterze nawigacyjnym.


Można utworzyć i zapisać do 100 tras.

Podróż wyznaczoną trasą


- 1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Forward**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Backward**.
 - Aby rozpocząć rejs od aktualnej pozycji do początku trasy, a następnie rozpocząć rejs wyznaczoną trasą, wybierz **From Start**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
Silnik zaburtowy poprowadzi łódź wzdłuż trasy w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 9*).

W momencie zbliżania się do końca trasy silnik zaburtowy domyślnie przełącza się w tryb blokady kotwicy i utrzymuje pozycję na końcu trasy. Można to zmienić w ustawieniach (*Ustawienia silnika zaburtowego, strona 9*).


Wyświetlanie szczegółów trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę trasy.

Usuwanie trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Delete**.

Ślady


W ramach śladu rejestrowana jest droga pokonana łodzią. Aktualnie rejestrowany ślad określa się mianem aktywnego śladu i można go zapisać. Można zapisać maksymalnie 50 śladów.

Po podłączeniu silnika zaburtowego do plotera nawigacyjnego, aktywny ślad i ślady zapisane w ploterze nawigacyjnym są synchronizowane z aktywnym śladem i śladami zapisanymi w silniku zaburtowym. Dodanie, usunięcie lub edytowanie aktywnych i zapisanych śladów na jednym urządzeniu powoduje automatyczną zmianę aktywnych i zapisanych śladów zapisanych na drugim urządzeniu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można zapisać aktywny ślad i nawigować nim później.

W silniku zaburtowym można zapisać do 50 śladów.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Save Active Track**.
Aktywny ślad zostanie zapisany z bieżącą datą jako nazwą śladu.
- 2 Zmień nazwę zapisanego śladu (opcjonalnie).


Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Clear Active Track**.


Pamięć śladów zostanie wyczyszczona. Aktywny ślad będzie w dalszym ciągu rejestrowany.

Nawigacja do początku aktywnego śladu


Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem. Można nawigować z bieżącej pozycji z powrotem do punktu startowego aktywnego śladu lub wzdłuż przebytej trasy.

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
Silnik zaburtowy przebędzie trasę do punktu startowego aktywnego śladu wzdłuż przebytej trasy (*Nawigacja, strona 9*).

Podróżowanie zapisanym śladem


- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego początku do końca, wybierz **Forward**.
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego końca do początku, wybierz **Backward**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 6*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź wzdłuż zapisanego śladu w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 9*).

Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.

3 Wybierz **Review**.

Edytowanie nazwy zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.

- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla zapisanego śladu.

Usuwanie zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.

- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Delete**.

Nawigacja

Przed rozpoczęciem nawigacji należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego*, strona 2).

Silnik zaburtowy używa systemu GPS w celu sterowania łodzią do pozycji punktu lub podążania trasą lub śladem.



- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz opcję:
 - Rozpocznij nawigację do zapisanego punktu trasy (*Podróżowanie do punktu trasy*, strona 7).
 - Rozpocznij podróż zapisaną trasą (*Podróż wyznaczoną trasą*, strona 8).
 - Rozpocznij odtwarzanie aktywnego śladu (*Nawigacja do początku aktywnego śladu*, strona 8).
 - Rozpocznij podróż zapisanym śladem (*Podróżowanie zapisanym śladem*, strona 8).

UWAGA: Silnik zaburtowy może również służyć do śledzenia ścieżek automatycznego prowadzenia, gdy nawigacja jest uruchamiana z podłączonego plotera nawigacyjnego. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.

Napis Navigating jest wyświetlany na ekranie zdalnego sterowania, a silnik zaburtowy automatycznie steruje łodzią do miejsca docelowego.

- 2 Dostosuj odpowiednio prędkość.

Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji

- 1 Podczas nawigacji wybierz opcję na pilocie zdalnego sterowania:
 - Aby wstrzymać nawigację, kontynuując rejs w tym samym kierunku z tą samą prędkością, wybierz kolejno  > **Standby**.
 - Aby wstrzymać nawigację i ustawić blokadę kotwicy, wybierz .

Nawigacja zostaje wstrzymana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego lub utrzyma pozycję na blokadzie kotwicy.

- 2 Wybierz kolejno  > **Follow Route** lub naciśnij , aby wznowić nawigację.
- 3 W razie potrzeby uruchom śrubę.

Przerwanie podróży wyznaczoną trasą

Wybierz kolejno  > **Stop Nav**.

Nawigacja zostanie przerwana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego.

Ustawienia

Ustawienia silnika zaburtowego

Na pilocie wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Ustawia preferencje sieci bezprzewodowej dla silnika zaburtowego (*Ustawienia sieci bezprzewodowej*, strona 9).

Calibrate: Kalibruje kompas silnika zaburtowego (*Kalibrowanie silnika zaburtowego*, strona 2) i ustawia przesunięcie dziobu silnika zaburtowego (*Ustawianie przesunięcia dziobu*, strona 2).

Units: Ustawianie jednostek miary.

Battery: Zmienia wygląd wskaźnika akumulatora silnika zaburtowego z ikony na wartość liczbową.

Prop Stow Side: Ustawia stronę, w którą obraca się śruba silnika zaburtowego podczas podnoszenia silnika zaburtowego. Jest to przydatne w przypadku przechowywania innych przedmiotów w pobliżu podniesionej śruby.

Auto Power On: Włącza silnik zaburtowy po włączeniu zasilania systemu.

Heading Hold: Ustawia zachowanie funkcji utrzymywania kierunku (*Zmianie zachowania funkcji utrzymywania kursu*, strona 7).

Nav. Arrival: Ustawia reakcję silnika zaburtowego, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Anchor Lock, silnik zaburtowy utrzymuje pozycję za pomocą funkcji blokady kotwicy, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Manual, śruba wyłącza się, gdy łódź dopływa do końca trasy.

PRZESTROGA

Podczas korzystania z trybu Manual dla ustawienia Nav. Arrival użytkownik musi być gotowy do przejęcia kontroli nad łodzią.

Anchor Gain: Ustawia reakcję silnika zaburtowego w trybie blokady kotwicy. Jeśli silnik zaburtowy ma szybciej reagować i zmieniać położenie, zwiększ wartość. Natomiast gdy silnik zbyt szybko zmienia położenie, zmniejsz wartość.


Navigation Gain: Ustawia reakcję silnika zaburtowego podczas nawigacji. Jeśli silnik zaburtowy ma szybciej reagować i zmieniać położenie, zwiększ wartość. Natomiast gdy silnik zbyt szybko zmienia położenie, zmniejsz wartość.

Clear User Data: Usuwa wszystkie zapisane punkty trasy, trasy, ślady i aktywny ślad.

UWAGA: Jeśli urządzenie jest podłączone do plotera nawigacyjnego, wybranie tej opcji spowoduje usunięcie danych użytkownika z silnika zaburtowego oraz podłączonego plotera nawigacyjnego.

Restore Defaults: Przywraca wszystkie ustawienia silnika zaburtowego do wartości fabrycznych.

Ustawienia sieci bezprzewodowej

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.


UWAGA: Aktywny tryb Wi-Fi® jest wyświetlany w górnej części ekranu.

Mode: Ustawia tryb Wi-Fi. Można wyłączyć technologię Wi-Fi, dołączyć do sieci plotera nawigacyjnego lub utworzyć punkt dostępu do sieci bezprzewodowej, aby korzystać z aplikacji ActiveCaptain® (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 10).

Setup > Name: Ustawia nazwę punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Setup > Password: Umożliwia ustawienie hasła punktu dostępu do sieci bezprzewodowej w silniku zaburtowym (tylko w trybie ActiveCaptain).

Ustawienia pilota zdalnego sterowania

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Umożliwia dostosowanie ustawień podświetlenia. (*Ustawienia podświetlenia, strona 10*)

Beeper: Umożliwia ustawianie sygnałów dźwiękowych dla alarmów i naciskania przycisków.

Power: Umożliwia ustawienie czasu działania przed automatycznym wyłączeniem pilota zdalnego sterowania.


Calibrate: Kalibruje pilot zdalnego sterowania dla funkcji sterowania za pomocą gestów (*Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 4*).

Pair: Paruje pilota zdalnego sterowania z silnikiem zaburtowym (*Parowanie pilota, strona 4*).

Language: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Restore Defaults: Przywraca domyślne ustawienia fabryczne pilota. Powoduje to przywrócenie domyślnych ustawień konfiguracyjnych w pilocie zdalnego sterowania, ale nie powoduje usunięcia zapisanych danych użytkownika.

Ustawienia podświetlenia

Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Ustawia włączanie podświetlenia po naciśnięciu przycisku.

Alarms: Ustawia włączanie podświetlenia, gdy na pilocie zdalnego sterowania włączy się alarm.

Timeout: Umożliwia regulację czasu działania podświetlenia.

Brightness: Umożliwia ustawienie jasności podświetlenia.

Wymagania i częstotliwość konserwacji

NOTYFIKACJA

Po użyciu silnika w słonej lub słonawej wodzie należy słucać cały silnik słodką wodą i spryskać środkiem na bazie silikonu przy używając szmatki. Pukając silnik, należy unikać kierowania strumienia wody na korek na górze trzonka podczas podnoszenia silnika.

Aby zachować gwarancję, w ramach przygotowania silnika do sezonu należy wykonać serię rutynowych czynności konserwacyjnych. Jeśli korzystasz z silnika lub transportujesz go w suchym lub zapylnym otoczeniu (np. podróżujesz po drogach żwirowych), czynności konserwacyjne w sezonie należy wykonywać częściej.

Szczegółowe informacje na temat serwisowania i części zamiennych zawiera *Instrukcja serwisowania Silnik zaburtowy Force*, którą można pobrać ze strony garmin.com/manuals/force_trolling_motor.




- Sprawdź przewód zasilający pod kątem zużycia i w razie konieczności napraw go lub wymień ①.
- Sprawdź i oczyść zaciski zasilania i w razie potrzeby dokręć nakrętki ②.
- Nasmaruj zawiasy i tuleje ③.
- Wyczyść i nasmaruj mechanizm zatraskowy do podnoszenia i opuszczania silnika ④.
- Sprawdź szyny uchwytu i w razie potrzeby wymień je ⑤.
- Sprawdź zderzak uchwytu i w razie potrzeby wymień go ⑥.
- Wyczyść lub wymień anody silnika napędzającego śrubę ⑦.

Informacje o silniku

Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain

Możesz podłączyć urządzenie mobilne do silnika zaburtowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain. Zapewnia ona szybki i łatwy sposób interakcji z silnikiem zaburtowym i aktualizacji oprogramowania urządzenia.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Podaj nazwę i hasło dla tej sieci.
- 3 Ze sklepu z aplikacjami w urządzeniu mobilnym zainstaluj i otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 4 Umieść urządzenie mobilne w pobliżu silnika zaburtowego.
- 5 W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi i połącz się z silnikiem zaburtowym, używając nazwy i hasła wprowadzonego w poprzednim kroku.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Aktualizowanie oprogramowania silnika zaburtowego powoduje również zaktualizowanie oprogramowania wszystkich podłączonych urządzeń peryferyjnych, takich jak pedał nożny i pilot.

Przejdź do strony garmin.com/videos/trolling_motor_update/ i obejrzyj film, który ułatwi proces aktualizacji oprogramowania.

NOTYFIKACJA

Aktualizacje oprogramowania mogą wymagać pobrania przez aplikację plików o dużym rozmiarze. Zastosowanie mają typowe ograniczenia transferu danych i opłaty stosowane przez dostawcę usług internetowych. Aby dowiedzieć się więcej na temat ograniczeń transferu danych i opłat, skontaktuj się z dostawcą usług internetowych.

Proces instalacji może potrwać kilka minut.

UWAGA: Aby zaktualizować silnik zaburtowy, podłącz urządzenie mobilne bezpośrednio z dedykowaną siecią Wi-Fi silnika zaburtowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain. Nie

można zaktualizować oprogramowania silnika zaburtowego za pomocą plotera nawigacyjnego.

1 Jeśli zajdzie taka potrzeba, skonfiguruj silnik zaburtowy do pracy z aplikacją ActiveCaptain (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 10).

2 Podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.

Połączenie z siecią Wi-Fi silnika zaburtowego dostarcza aplikacji informacji wymaganych do pobrania odpowiednich plików aktualizacji.

3 Otwórz aplikację ActiveCaptain.

4 Odłącz urządzenie mobilne od dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.

5 Podłącz urządzenie mobilne do sieci

6 W aplikacji ActiveCaptain wybierz kolejno **Moje urządzenia morskie > Pobierz**.

UWAGA: Opcja pobierania aktualizacji jest wyświetlana tylko wtedy, gdy dla urządzenia dostępna jest aktualizacja oprogramowania.

Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne.

7 Ponownie podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.

Aktualizacja jest przesyłana do silnika zaburtowego. Aktualizacja może zająć do 30 minut.

8 Po przesłaniu aktualizacji wyłącz silnik zaburtowy.

9 Włącz silnik zaburtowy.

Po około 30 sekundach wskaźniki prędkości silnika na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego zaczną migać, sygnalizując, że oprogramowanie jest aktualizowane.

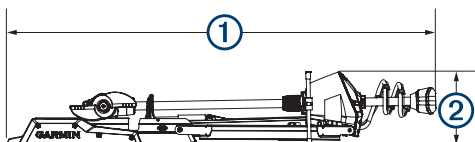
10 Upewnij się, że pilot jest włączony i podłączony.

Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika zaburtowego dostępna jest aktualizacja pilota, wskaźniki prędkości zaczną migać, a na pilocie rozpocznie się odliczanie. Po ukończeniu odliczania pilot wyświetla ikonę w trakcie aktualizacji. Aktualizacja może zająć do 5 minut.

11 Upewnij się, że pedał nożny jest włączony i podłączony.

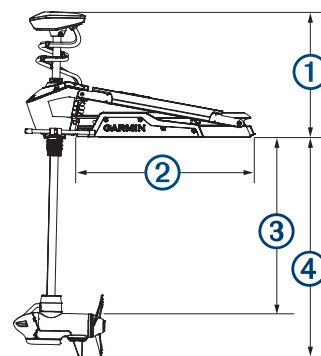
Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika zaburtowego dostępna jest aktualizacja pedału nożnego, wskaźnik pedału nożnego świeci na fioletowo w trakcie aktualizacji. Wskaźnik zgaśnie, gdy aktualizacja zostanie zakończona.

Wymiary w pozycji podniesionej

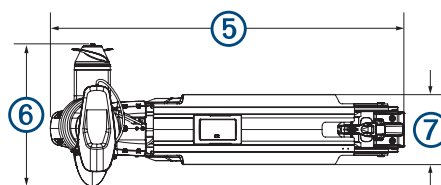


Element	127 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
①	1,558 m (61 ⁵ / ₁₆ cala) min. 1,811 m (71 ⁵ / ₁₆ cala) maks.	1,712 m (67 ³ / ₈ cala) min. 2,066 m (81 ⁵ / ₁₆ cala) maks.
②	300 mm (11 ¹³ / ₁₆ cala)	340 mm (13 ³ / ₈ cala)

Wymiary w pozycji opuszczonej



Element	144,78 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
①	461 mm (18 ¹ / ₈ cala) min. 721 mm (28 ³ / ₈ cala) maks.	488 mm (19 ³ / ₁₆ cala) min. 817 mm (32 ¹ / ₈ cala) maks.
②	708 mm (27 ⁷ / ₈ cala)	799 mm (31 ⁷ / ₁₆ cala)
③	648 mm (25 ¹ / ₂ cala) min. 889 mm (35 cali) maks.	737 mm (29 cali) min. 1,07 m (42 cale) maks.
④	839 mm (33 ¹ / ₁₆ cala) min. 1,1 m (43 ⁵ / ₁₆ cala) maks.	920 mm (36 ³ / ₁₆ cala) min. 1,18 m (46 ¹ / ₂ cala) maks.



Element	144,78 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
⑤	931 mm (36 ¹¹ / ₁₆ cala)	1,022 m (40 ¹ / ₄ cala)
⑥	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ cala)	402 mm (15 ¹³ / ₁₆ cala)
⑦	203 mm (8 cali)	203 mm (8 cali)

Rejestrowanie urządzenia

Pomóż nam jeszcze sprawniej udzielać Tobie pomocy i jak najszybciej zarejestruj swoje urządzenie przez Internet.

- Zarejestruj za pomocą aplikacji ActiveCaptain.
- Pamiętaj o konieczności zachowania oryginalnego dowodu zakupu (względnie jego kserokopii) i umieszczenia go w bezpiecznym miejscu.

Kontakt z działem pomocy technicznej Garmin

- Odwiedź stronę support.garmin.com, aby zasięgnąć pomocy oraz informacji w takich zasobach, jak podręczniki, często zadawane pytania, filmy czy obsługa klienta.
- Jeśli znajdujesz się w Stanach Zjednoczonych, zadzwoń pod numer 913-397-8200 lub 1-800-800-1020.
- Jeśli znajdujesz się w Wielkiej Brytanii, zadzwoń pod numer 0808 238 0000.
- Jeśli znajdujesz się w Europie, zadzwoń pod numer +44 (0) 870 850 1241.

Dane techniczne

Silnik zaburtowy

Waga (silnik, uchwyt i przewody)	Model 50 cali: 30 kg (66 lb.) Model 57 cali: 31,75 kg (70 lb.)
Masa (stabilizator)	0,54 kg (1,2 funta)

Temperatura robocza	Od -5°C do 40°C (od 32°F do 104°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Materiał	Uchwyt i obudowa silnika: aluminium Zaślepka wału, panel wyświetlacza i panele boczne: plastik Wał silnika: włókno szklane
Klasa wodoszczelności	Zaślepka wału: IEC 60529 IPX5 ¹ Obudowa silnika sterującego: IEC 60529 IPX7 ² Obudowa panelu wyświetlacza: IEC 60529 IPX7 Obudowa silnika napędzającego śrubę: IEC 60529 IPX8 ³
Bezpieczny dystans dla kompasu	91 cm (3 stopy)
Długość przewodu zasilającego	145 cm (50 cali) model: 1,2 m (4 stopy) 145 cm (57 cali) model: 1,1 m (3,5 stopy)
Napięcie wejściowe	Od 20 do 45 V DC
Prąd wejściowy	Prąd stały 60 A
Wyłącznik instalacyjny (do nabycia osobno)	42 V DC lub wyższy, odpowiedni do prądu stałego 60 A UWAGA: System można chronić, korzystając z wyłącznika automatycznego o obniżonej czułości (maksymalnie 90 A), jeśli urządzenie pracuje w wysokich temperaturach lub jest współużytkowane z innymi urządzeniami. Przed wymianą wyłącznika automatycznego na wyłącznik o obniżonej czułości należy najpierw sprawdzić, czy okablowanie łodzi jest zgodne ze standardami dotyczącymi okablowania urządzeń morskich.
Główny pobór mocy przy 36 V DC: 60 A	Wyłączenie: 72 mW Pełna moc: 2160 W
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 28 dBm (nominalna)

Informacje o mocy silnika i poborze prądu

W poniższych tabelach przedstawiono zależności dotyczące poziomu mocy, mocy wyjściowej i poboru prądu silnika. Te dane mają zastosowanie, w przypadku używania oryginalnej śruby napędowej Garmin we względnie spokojnej wodzie z silnikiem opuszczonym na tyle głęboko, aby się nie zapowietrzył, przy wartościach tolerancyjnych ± 7 Nm (5 lbf) i ± 5 A.

Źródło zasilania 24 V DC

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

Źródło zasilania 36 V DC

Poziom mocy	Ciąg	Bieżący
10%	21 Nm (5 lbf)	1 A
20%	41 Nm (9 lbf)	2 A
30%	69 Nm (16 lbf)	4 A

¹ Część jest chroniona przed strugami wody lanymi z dowolnej strony (np. deszcz).

² Część jest chroniona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i czas do 30 minut.

³ Część jest chroniona przed skutkami ciągłego zanurzenia w wodzie na głębokość do 3 metrów.

Poziom mocy	Ciąg	Bieżący
40%	103 Nm (23 lbf)	6 A
50%	144 Nm (32 lbf)	10 A
60%	191 Nm (43 lbf)	15 A
70%	246 Nm (55 lbf)	21 A
80%	307 Nm (69 lbf)	29 A
90%	375 Nm (84 lbf)	39 A
100%	445 Nm (100 lbf)	54 A

Pilot zdalnego sterowania

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	152 × 52 × 32 mm (6 × 2 × 1 ¹ / ₄ cala)
Waga	109 g (3,8 uncji) bez baterii
Materiał	Nylon wzmacniany włóknem szklanym
Typ wyświetlacza	Czytelny w słońcu, transreflektywny Memory-In-Pixel (MIP)
Rozdzielczość wyświetlacza	R240 × 240 pikseli
Rozmiar wyświetlacza (średnica)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ cala)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Typ baterii	2 AA (do nabycia osobno)
Czas działania baterii	240 godzin, standardowe użytkowanie
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 10,0 dBm (nominalna)
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7
Bezpieczny dystans dla kompasu	15 cm (6 cala)

Pedał

Wymiary (dł. × szer. × wys.)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ cala)
Waga	1,8 kg (4 lb)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7
Materiał	Tworzywo
Napięcie wejściowe	Od 10 do 45 V DC
Typowy prąd wejściowy	<1 mA przy 12 V DC
Maks. prąd wejściowy	10 mA przy 12 V DC
Bezpiecznik (na przewodzie zasilającym)	2 A, miniaturowy, płaski
Długość przewodu zasilającego	2 m (6,6 stopy)
Typ baterii	Dwie baterie typu AA (alkaliczne, litowe lub NiMH; do nabycia osobno)
Czas działania baterii	Co najmniej 1 rok
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 0,8 dBm (nominalna)
Bezpieczny dystans dla kompasu	60 cm (2 stopy)

Indeks

A

ActiveCaptain 10
aktualizowanie oprogramowania 10
aktualizowanie, oprogramowanie 10

B

bateria, instalacja 3
blokada kotwicy 7

G

głębokość, regulowanie 1

K

kalibrowanie, silnik 2
kierunek, utrzymywanie 5–7

N

nawigacja 9
pauza 9
przerywanie 9

O

oprogramowanie, aktualizowanie 10

P

panel wyświetlacza 2
pedał
działanie przycisku 5
parowanie 5
pilot 7
działanie przycisku 3
ekran 4
parowanie 4
ploter nawigacyjny, łączenie 3
pomoc. *Patrz* pomoc techniczna
pomoc techniczna 11
pomoc techniczna Garmin. *Patrz* pomoc techniczna
pozycje, zapisywanie 7
prędkość 6
pełna 6
regulowanie 6
przycisk menu 4
przyciski 3, 4
punkty trasy 7
edytowanie 8
nawigacja 7
usuwanie 8
zapisywanie 7

R

rejestracja produktu 11
rejestrowanie urządzenia 11

S

sterowanie za pomocą gestów 7

Ś

ślady 8
czyszczenie 8
edytowanie 9
nawigacja 8
usuwanie 8, 9
zapisywanie 8
śruba
poza wodą 6
włączanie 6

T

technologia Wi-Fi 9
tempomat 6
trasy 8
edytowanie 8
nawigacja 8
usuwanie 8
tryb ręczny 6
tryb sterowania 6, 7

U

urządzenia bezprzewodowe
konfiguracja sieci 9
łączenie z urządzeniem bezprzewodowym 10
urządzenie, rejestracja 11
ustawienia 9, 10

W

Wi-Fi 10
Wskaźnik LED 5
wsparcie. *Patrz* pomoc techniczna

