

FORCE® 拖钓船马达

详细的操作手册

© 2019 Garmin Ltd. 或其子公司

保留所有权利。根据版权法，未经 Garmin 的书面同意，不得复制此手册的全部或部分內容。Garmin 保留更改或改善其产品并对此手册的内容进行更改的权利，但没有义务向任何人或任何组织通知此类变更或改善。有关本产品的使用的最新更新和补充信息，请访问 www.garmin.com。

Garmin®、Garmin 徽标、ActiveCaptain® 和 Force® 是 Garmin Ltd. 或其分公司在美国和其他国家/地区的注册商标。未经 Garmin 明确许可，不得使用这些商标。

Wi-Fi® 是 Wi-Fi Alliance Corporation 的注册商标。

目录

使用入门	1	开始使用 ActiveCaptain 应用程序.....	8
从收起位置展开马达.....	1	使用 ActiveCaptain 应用程序更新软件.....	8
调整拖钩船马达的深度.....	1	收起尺寸.....	8
从展开位置收起马达.....	1	展开尺寸.....	8
固定安全带.....	1	注册设备.....	9
拖钩船马达显示面板.....	1	联系 Garmin 支持.....	9
状态指示灯.....	2	规格	9
校准拖钩船马达.....	2	拖钩船马达.....	9
设置船首偏移.....	2	马达推力和耗电量信息.....	9
连接海图仪.....	2	遥控器.....	9
遥控器	2	踏板.....	9
安装电池.....	2	索引	11
固定挂绳.....	2		
遥控器按键.....	3		
遥控器屏幕.....	3		
导航菜单.....	3		
校准遥控器.....	3		
遥控器配对.....	3		
踏板	4		
安装电池.....	4		
配对踏板.....	4		
状态指示灯.....	4		
禁用踏板航向保持功能.....	4		
操作	4		
开启和关闭推进器.....	4		
调节马达速度.....	4		
保持速度.....	5		
操作部分展开的推进器.....	5		
转向.....	5		
手动转向拖钩船马达.....	5		
保持航向.....	5		
保持原位.....	5		
手势控制.....	5		
航点.....	6		
创建航点.....	6		
导航到航点.....	6		
查看航点详细信息.....	6		
编辑航点名称.....	6		
删除航点.....	6		
路线.....	6		
导航路线.....	6		
查看路线详情.....	6		
编辑路线名称.....	6		
删除路线.....	6		
航迹.....	6		
保存活动航迹.....	6		
清除活动航迹.....	6		
导航至活动航迹的起点.....	6		
导航已保存的航迹.....	7		
查看保存的航迹详细信息.....	7		
编辑保存的航迹名称.....	7		
删除保存的航迹.....	7		
导航.....	7		
暂停和恢复导航.....	7		
停止导航.....	7		
设置	7		
拖钩船马达设置.....	7		
无线网络设置.....	7		
遥控器设置.....	7		
背光设置.....	7		
维护需求和计划	8		
马达信息	8		

使用入门

警告

当螺旋桨离开水中时，请勿运行马达。接触旋转的螺旋桨会导致严重伤害。

请勿在您或水中其他人可能接触到旋转螺旋桨的区域使用马达。

您有责任安全、谨慎地操作您的船只。拖钓船马达上的自动舵功能是增强船只操作能力的工具。这并不能减轻您确保船只安全运作的责任。避免导航危险，确保不会发生马达无人掌舵的状态。

学会在平静、没有危险的开阔水面上操作自动舵功能。

在海上临近危险区域（如靠近树枝、暗礁、船坞、搁浅和其他船只）操作拖钓船马达时需小心谨慎。

在清洁或维修螺旋桨之前，请始终断开马达与蓄电池的连接，以免受伤。

小心

在使用拖钓船马达时，请始终随身携带遥控器。如果需要随时更改或停止拖钓船马达的运行，您可以按下遥控器上的 ，踩下踏板或按下底座上的  以停止推进器。

使用自动舵功能时，请做好急停、加速和转弯的准备。

在收起或展开马达时，请注意存在被运转部件卷入或夹住的风险，这可能会导致人身伤害。

在收起或展开马达时，请注意马达周围的光滑表面。在收起或展开马达时打滑可能会导致人身伤害。

注意

收起拖钓船马达时，需要固定安全带。未能使用安全带将拖钓船马达固定在收起位置可能会导致意外展开，从而损坏船只和拖钓船马达。

从收起位置展开马达

- 1 松开安全带。
- 2 向后拉动拉索直至止动位置以释放闩锁，然后继续保持拉索不动。
- 3 使用拉索将马达向上和向前提升，然后使马达缓慢下降至展开位置。
- 4 如有必要，向下压安装臂，使马达锁定在展开位置。

调整拖钓船马达的深度

- 1 移动马达，使其在收起和展开位置的正中间停止。
- 2 拧松操舵系统壳体底部的套环。



注：松开套环时，应当心马达向下滑动。

- 3 提升或降低拖钓船马达的深度。

注意

请勿将马达深度设置得过低，否则会挤压缠绕电缆。如果缠绕电缆被挤压，会在马达转向时因摩擦而受损，并且在使用锚锁定功能时可能会导致意外移动。

- 4 拧紧操舵系统壳体底部的套环。
- 5 选择一个操作：
 - 如果要展开拖钓船马达，请将马达移至完全展开位置，然后检查深度。
 - 如果要收起拖钓船马达，请将马达移至收起位置，然后检查深度（从展开位置收起马达，第 1 页）。

- 6 必要时重复这一过程，以设置正确的展开或收起位置深度。

从展开位置收起马达

注意

在将驱动马达移动到收起位置之前，必须让驾驶马达完全停止旋转到一侧。如果将马达移动至收起位置时马达仍在旋转到一侧，则可能会损坏操舵系统。

- 1 向上拉动拉索直至止动位置以释放闩锁，然后继续保持拉索不动。
- 2 向上和向后提起拉索，可分别使马达缓慢提升和下降至收起位置。

注意

您必须调整拖钓船马达的深度，使其牢牢落在处于收起位置的安装底座 ① 上（调整拖钓船马达的深度，第 1 页）。如果深度调整得太浅，可能会挤压气弹簧。如果深度调整得太深，则可能会挂在安装基座的末端。在深度调整得太深或太浅的情况下收起马达会损坏马达。



- 3 如有必要，将操舵系统壳体向下压，使其锁定在收起位置。
- 4 固定安全带（固定安全带，第 1 页）。

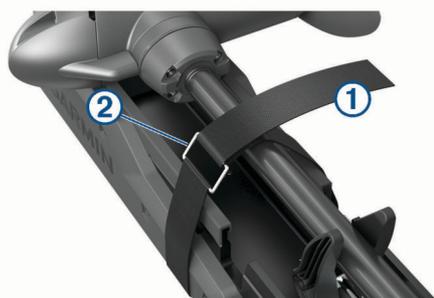
固定安全带

注意

收起拖钓船马达时，需要固定安全带。未能使用安全带将拖钓船马达固定在收起位置可能会导致意外展开，从而损坏船只和拖钓船马达。

安全带将马达牢牢固定在底座的收起位置，防止意外展开。

- 1 当马达处于收起位置时，将安全带的长端 ① 提起到马达顶部上方。



- 2 将安全带末端穿过带子另一端的带扣 ②。
- 3 拉动安全带穿过带扣，直到将马达牢牢固定在底座上为止。
- 4 将安全带从带扣中拉出，然后向下推，将带子固定到另一侧。

拖钓船马达显示面板

拖钓船马达支架上的显示面板清晰地显示出重要信息。

注：显示面板的背光会对环境光作出反应，并在夜间自动调暗。



① 速度	显示马达速度水平 (调节马达速度, 第 4 页)。
拖钩船马达 电池状态	绿色: 马达电池电压正常。 黄色: 马达电池电压较低。 红色: 马达电池电压极低。
GPS 信号状 态	绿色: 马达的 GPS 信号良好。 黄色: 马达的 GPS 信号不良。 红色: 马达没有 GPS 信号。
马达状态	绿色: 马达正常工作。 红色 (常亮): 马达软件正在启动。 红色 (闪烁): 存在系统错误。 蓝色: 马达处于配对模式。 黄色: 马达处于恢复模式 (软件更新和恢复过程)。
电源	按住以关闭马达。 注: 默认情况下, 拖钩船马达在接通电源时自动开启。无需按下此按钮开启。此操作可在设置中更改 (拖钩船马达设置, 第 7 页)。 当拖钩船马达处于收起位置两小时后, 马达将自动关闭。 当推进器转动时, 按下可停止推进器。 按三次进入配对模式。
推进器状态	推进器开启时亮起 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
保持航向状 态	保持航向开启时亮起 (保持航向, 第 5 页)。
锚锁定状态	锚锁定开启时亮起 (保持原位, 第 5 页)。

状态指示灯

LED 灯显示马达状态。

绿色	运行正常
红色	常亮: 系统启动 闪烁: 系统错误
蓝色	配对模式
黄色	恢复模式 (软件更新和恢复过程)

校准拖钩船马达

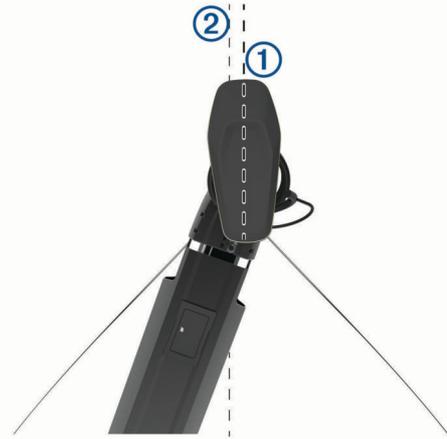
必须先校准拖钩船马达中的罗盘, 然后才能使用自动舵功能。为了获得最佳效果, 应当选择在基本无风的天气, 在平静的水面上校准马达。如果自动舵功能未按预期运行, 可以重复校准过程。

- 1 将船只驶向开阔的平静水面, 然后停住。
船只必须处于静止状态才能开始校准过程。
- 2 请确保拖钩船马达已展开 (从收起位置展开马达, 第 1 页)。
- 3 在遥控器中, 选择 **Settings > Trolling Motor > Calibrate > Compass**。
- 4 使用踏板或舷外马达转向, 按照屏幕上的说明进行操作。

设置船首偏移

根据安装角度, 拖钩船马达可能与船只的中心线对齐。为获得最佳效果, 您应设置船首偏移。

- 1 使用遥控器调整拖钩船马达 ① 的角度, 使其与船只 ② 的中心线对齐, 指向正前方。



- 2 在遥控器上选择 **Settings > Trolling Motor > Calibrate > Bow Offset**。
- 3 如有必要, 请重复此步骤。

连接海图仪

在连接拖钩船马达之前, 兼容的 Garmin® 海图仪必须安装最新的软件版本。

您可以将拖钩船马达无线连接至船上兼容的 Garmin 海图仪。连接至兼容的海图仪后, 除遥控器和踏板外, 您还可以在海图仪上控制拖钩船马达。

- 1 打开海图仪和拖钩船马达。
- 2 确保海图仪是无线网络的主机。
注: 如果您安装了多台海图仪, 那么只有一台是无线网络主机。更多详细信息, 请参阅海图仪用户手册。
- 3 在海图仪上, 选择 **设置 > 通信 > 无线设备 > Garmin 拖钩船马达 > 开始**。
- 4 在拖钩船马达的显示面板上, 按下 **电源** 三次即可进入配对模式。
拖钩船马达显示面板上的 **蓝牙** 在搜索海图仪的连接时亮起蓝灯, 在连接成功时变为绿灯。
连接成功后, 海图仪上将显示确认消息。
- 5 成功连接海图仪和拖钩船马达后, 启用海图仪上的拖钩船马达杆控制马达。
有关完整的操作说明, 请参阅最新版本的海图仪用户手册。

遥控器

安装电池

遥控器使用两节 AA 电池 (不随附)。使用锂电池可达到最佳使用效果。

- 1 逆时针转动 D 形环, 然后向上拉打开电池盖。
- 2 观察极性, 插入两节 5 号电池。



- 3 合上电池盖, 顺时针转动 D 形环。

固定挂绳

- 1 从遥控器背面开始, 将挂绳环 ① 穿过开槽。



- 2 将挂绳的另一端 ② 穿过环，然后拉紧。
- 3 如有必要，将挂绳绕在颈部或手腕上，以便在使用过程中栓住。

遥控器按键



按键	说明
① ①	按住可开启和关闭遥控器。
🔄	按下可打开巡航控制，并将其设置为当前对地速度 (SOG) (保持速度, 第 5 页)。按下可禁用巡航控制并返回手动速度控制。
⏮	如果推进器已开启，按下可将其设置为全速 (切换全速, 第 5 页)。如果推进器已关闭，按下可启用推进器并将其设置为全速。再次按下可恢复之前的速度和推进器状态。
🔄	按下开始手动控制 (手动转向拖钩船马达, 第 5 页)。按住以使用手势进行转向 (使用手势控制进行转向, 第 5 页)。
🔄	按下可开启和关闭推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
⬆️ ⬇️ ⬆️	按下可导航菜单 (导航菜单, 第 3 页)。在菜单中，按下⬇️可选择菜单项，按下⬆️可返回。当锚锁定模式下，按一次可向前、向后、向左或向右移动锚锁定位置 1.5 米 (5 英尺)。在保持航向或手动控制模式下，按下⬆️和⬆️可转向一度，或按住以五度为增量转向。按下⬆️和⬆️可进行间隔速度更改，或按住进行连续速度更改。
⬆️	按下以开启保持航向 (设置并保持当前航向) (保持航向, 第 5 页)。按下可关闭保持航向，停止推进器，并恢复手动控制。按住后，通过调节遥控器指向来设置保持航向 (通过手势控制调节保持航向功能, 第 6 页)。
⬇️	按下可打开锚锁定。锚锁定功能通过拖钩船马达保持原位 (保持原位, 第 5 页)。在锚锁定模式下，按下可关闭锚锁定并返回上一转向模式。按住后，通过调节遥控器指向来缓慢移动锚锁定位置 (通过手势控制调节保持原位功能, 第 6 页)。
☰	按下可打开菜单。按下可退出菜单。
📍	按下以标记航点。
1 至 4	按下可打开分配至按键的 Garmin 海图仪快捷方式。 ¹

¹ 需要连接至兼容的 Garmin 海图仪。相关说明，请参阅海图仪用户手册。

遥控器屏幕



①	显示拖钩船马达的操作状态。 例如，在手动控制下将显示 Manual，当保持航向开启时，将显示 Heading Hold 以及保持航向设置点 (以度表示)
🔋	显示拖钩船马达电池状态。 绿色：马达电池电压正常。 黄色：马达电池电压较低。 红色：马达电池电压极低。 提示： 您可以更改拖钩船马达电池状态的显示效果，使其显示数值而不是图标 (拖钩船马达设置, 第 7 页)。您可以按下☰查看遥控器电池电量。
🔄	显示推进器的状态。 当显示推进器图标时，推进器开启。当不显示推进器图标时，推进器关闭。
📶	显示拖钩船马达的 GPS 信号强度。
PROP	显示推进器的速度水平 (调节马达速度, 第 4 页)。 注： 当使用巡航控制功能时，此字段替换为🔄。
SOG	显示以指定单位表示的测定对地速度 (SOG)。

导航菜单

您可以使用菜单键和箭头键导航遥控器上的菜单。

- 如需打开菜单，请按☰。
- 如需在不同的菜单项之间切换，请按⬇️和⬆️。
- 如需选择菜单项，请按⬆️。
- 如需返回上一菜单项，请按⬆️。
- 如需退出菜单，请按☰，或反复按⬆️直到到达主屏幕。

校准遥控器

注意

室外校准电子罗盘。为提高航向精度，请勿站在影响磁场的物体附近，例如车辆、建筑物和架空电力线。

必须先校准遥控器中的罗盘，然后才能使用手势控制马达。如果校准后，手势控制无法正常使用，可以根据需要重复此过程。

- 1 选择☰ > Settings > Remote Control > Calibrate。
- 2 选择 Start，然后按照屏幕上的说明进行操作。

遥控器配对

遥控器在出厂时已与拖钩船马达配对，但是如果连接断开，可能需要重新配对。

- 1 开启拖钩船马达。
- 2 在拖钩船马达的显示面板上，按下⏻三次即可进入配对模式。
拖钩船马达显示面板上的🔄在搜索连接时亮起蓝灯。
- 3 将遥控器置于距离拖钩船马达显示面板 1 米 (3 英尺) 的范围内。
- 4 打开遥控器。
- 5 在遥控器上，选择☰ > Settings > Remote Control > Pair > Start。
连接成功后，拖钩船马达显示面板上的🔄亮起绿灯。

踏板

您可以使用踏板操作拖钓船马达。



①	瞬时推进器控制	按住可启动推进器，并以设定速度运行。 松开可关闭推进器。
②	速度转盘	朝远离自己的方向旋转转盘，以提高推进器速度或巡航控制速度。 朝着自己的方向旋转转盘，以降低推进器速度或巡航控制速度。 注： 当锚锁定开启时，速度转盘处于禁用状态。
③	转向踏板	用脚尖踩下踏板，顺时针转动马达。 用脚后跟踩下踏板，逆时针转动马达。 注： 当锚锁定或保持航向开启，或者正在沿路线行驶时，踩下踏板可恢复手动控制，同时恢复之前的推进器速度。
④	状态LED	显示踏板的状况 (状态指示灯, 第 4 页)。
⑤	连续推进器控制	按下可开启和关闭推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
⑥	定向	按下以设置并保持当前航向 (保持航向, 第 5 页)。 按下可关闭保持航向，停止推进器，并恢复手动控制。 提示： 您可以根据喜好禁用此功能 (禁用踏板航向保持功能, 第 4 页)。
⑦	锚锁定	按下可开启锚锁定。锚锁定功能通过拖钓船马达保持原位 (保持原位, 第 5 页)。 按下可关闭锚锁定并返回上一转向模式。

安装电池

踏板可使用两节 5 号碱性电池、NiMH 电池或锂电池 (未随附) 操作。使用锂电池可达到最佳使用效果。

- 1 尽量抬高踏板前部。
- 2 捏紧电池盖 ① 的两侧，然后向上拉以将其卸下。



- 3 观察极性，插入两节 5 号电池。
- 4 将电池盖罩在电池上，然后向下推，直至两侧卡入到位。

配对踏板

踏板在出厂时已与拖钓船马达配对，但是如果连接断开，可能需要重新配对。

- 1 开启拖钓船马达。
- 2 在拖钓船马达的显示面板上，按下 三次即可进入配对模式。
拖钓船马达显示面板上的 在搜索连接时亮起蓝灯。
- 3 将踏板置于距离拖钓船马达显示面板 1 米 (3 英尺) 的范围内。
- 4 使用电源线将踏板连接至电源，或插入电池以开启它。
- 5 在开启踏板后 30 秒内，按住 直至踏板上的 LED 状态灯亮起蓝灯。
- 6 松开 。
踏板上的 LED 状态灯在搜索连接时亮起蓝灯，然后在与拖钓船马达成功配对后熄灭。
连接成功后，拖钓船马达显示面板上的 变为绿色。

状态指示灯

踏板上的 LED 灯可显示踏板状态。

亮起绿灯	踏板已开启。
亮起蓝灯	踏板正在配对。如果连接到拖钓船马达，或者配对过程超时而未连接拖钓船马达，则 LED 灯熄灭。
按下按钮时闪烁绿灯	踏板已连接到拖钓船马达，并发送已按下按钮的命令。
按下按钮时闪烁红灯	踏板未连接到拖钓船马达。
熄灭	当踏板连接到拖钓船马达且不发送命令时，LED 灯熄灭。这样可延长电池寿命。

禁用踏板航向保持功能

您可以禁用踏板航向保持功能，以避免意外地使用该功能。

- 1 确保踏板通电。
- 2 在踏板上，快速按下 6 次。
状态 LED 变为红色 1 秒钟，表示禁用了踏板航向保持功能。
提示：要再次启用航向保持功能，快速按下 6 次。状态 LED 变为绿色 1 秒，表示启用了踏板航向保持功能。

操作

您可以使用遥控器、踏板、兼容的 Garmin 海图仪，或以上设备的组合来操作拖钓船马达。

通常，适用于遥控器的大部分说明也适用于已连接的海图仪。有关海图仪的具体说明，请参阅最新的海图仪用户手册。

注：在使用遥控器和海图仪时可用的某些功能在仅使用踏板时不可用。

开启和关闭推进器

警告

请勿在您或水中其他人可能接触到旋转螺旋桨的区域使用马达。

- 1 如有必要，展开拖钓船马达 (从收起位置展开马达, 第 1 页)。
注：当拖钓船马达处于收起位置时，推进器无法打开。
- 2 在遥控器或踏板上，按下 开启推进器。
- 3 按下 关闭推进器。

调节马达速度

您可以使用遥控器或踏板调节拖钓船马达的速度。

- 1 如有必要，请按下遥控器上的 ，或使用踏板转向，以进入手动模式。
- 2 选择一个选项：
 - 在遥控器上，按下 和 可加快和减慢马达的速度。

- 在踏板上，朝远离自己的方向转动速度转盘可加快马达速度，而朝着自己的方向转动可减慢马达速度。

遥控器上的 PROP 字段和显示面板上的显示条可显示推进器的速度 (拖钓船马达显示面板, 第 1 页)。

3 如有必要，启动推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。

如果关闭推进器或启动巡航控制或锚锁定等其他马达功能，那么将保留已选的推进器速度。

切换全速

1 在遥控器上按下 。

拖钓船马达推进器速度迅速升至全速。

2 按下 可返回之前的推进器速度。

提示： 当全速航行时，可以按下遥控器上的  使推进器缓慢减速。

保持速度

在使用巡航控制功能之前，必须先校准拖钓船马达 (校准拖钓船马达, 第 2 页)。

巡航控制功能是一种自动舵功能，可设置并保持特定的对地速度，还能根据水流和风向变化自动调节。

注： 巡航控制功能只有通过遥控器才能启用，但是速度和方向可以通过遥控器和踏板来控制。

1 在遥控器上按下 。

巡航控制在当前速度下启用。

2 使用遥控器或踏板，根据需要调节速度。

3 使用遥控器或踏板，根据需要调节航向。

提示： 您可以使用巡航控制设置速度，同时使用保持航向功能 (保持航向, 第 5 页) 或者沿路线导航 (导航路线, 第 6 页)。

如需禁用巡航控制并关闭推进器，则必须按下 。

操作部分展开的推进器

您可以在特定情况下操作部分展开的拖钓船马达推进器，例如驶过杂草或浸没的障碍物时。

1 当拖钓船马达处于展开位置时，向上拉拉索，直至其停止以释放门锁，然后继续保持拉索不动。

2 向后上方提起拉索，缓慢提起马达，直到它越过杂草或障碍物。

推进器停止旋转，马达转向一侧。

3 使用遥控器或踏板开启推进器，并根据需要使马达转向。

注： 如果将马达提升至中间点以上，推进器将自动停止以保障安全，但是马达不会转向一侧。

4 越过障碍物后，慢慢将马达降低至展开位置，或将马达提升至收起位置。

操作部分展开的马达后，您可能需要手动将马达转向一侧，然后再将它提升至收起位置，从而正确放置在安装轨道上。

转向

手动转向拖钓船马达

手动模式是拖钓船马达的默认操作模式。在手动模式下，可以根据需要调节拖钓船马达的方向和速度。

注： 开启拖钓船马达时，默认处于手动模式。

1 如有必要，在遥控器上选择 。

2 选择一个操作：

- 使用遥控器，按下  和  进行转向。

注： 您还可以使用遥控器的手势控制功能手动控制船只 (使用手势控制进行转向, 第 5 页)。

- 使用踏板，用脚尖和脚跟踩动踏板以转向。

保持航向

在使用保持航向功能之前，必须先校准拖钓船马达 (校准拖钓船马达, 第 2 页)。

保持航向功能是一种自动舵功能，可用于设置并保持船只的当前航向。您可以在考虑漂移时设置保持航向功能 (更改保持航向操作, 第 5 页)。

1 将船只转向航行方向。

2 在遥控器或踏板上，选择 。

注： 您可以通过按下  和 ，或使用手势控制 (通过手势控制调节保持航向功能, 第 6 页) 来调整保持航向功能的方向。

如需禁用保持航向并返回手动模式，则必须选择 、 或踩下踏板。

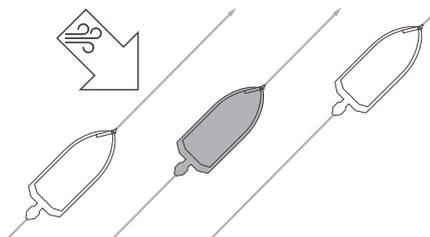
更改保持航向操作

您可以更改在受到风或水流影响时保持航向功能保持船只航向的方式。

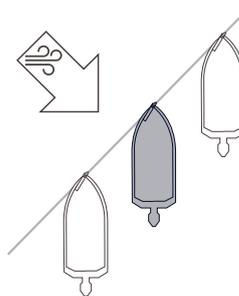
1 在遥控器上，选择 > Settings > Trolling Motor > Heading Hold。

2 选择一个选项：

- 如需使船只保持相同的方向，无论是否有漂移，请选择 Vessel Align。



- 如需使船只保持相同的方向，同时考虑漂移，请选择 Go To。



保持原位

在使用锚锁定功能之前，必须先校准拖钓船马达 (校准拖钓船马达, 第 2 页)。

锚锁定功能是一种自动舵功能，它通过 GPS 设置您使用拖钓船马达的位置并保持原位，如同使用真正的锚一样。

1 如有必要，请将船只开到需要设置锚锁定的位置。

2 在遥控器或踏板上，选择 。

注： 您可以通过按下遥控器上的箭头键或使用手势控制 (通过手势控制调节保持原位功能, 第 6 页) 移动锚锁定位置 1.5 米 (5 英尺)。

如需禁用锚锁定，可再次按下 ，或使用踏板转向。

手势控制

您可以通过指向或移动遥控器，与拖钓船马达互动。使用手势控制之前，必须先校准拖钓船马达中的罗盘 (校准拖钓船马达, 第 2 页) 以及遥控器中的罗盘 (校准遥控器, 第 3 页)。

使用手势控制进行转向

您可以通过调节遥控器的指向使电机转向。

1 如有必要，启动推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。

2 按住 。

3 按住 时，将遥控器指向左边或右边以转向左舷或右舷。

4 松开 停止转向。

通过手势控制调节保持航向功能

您可以通过移动遥控器来调节保持航向功能 (保持航向, 第 5 页)。

- 1 如有必要, 启动推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
- 2 按住 。
- 3 将遥控器指向需要调节的航行方向。
- 4 松开  以设置航向。

通过手势控制调节保持原位功能

当使用锚锁定功能时, 您可以通过移动遥控器来调节位置 (保持原位, 第 5 页)。

- 1 按住 。
- 2 将遥控器指向航行方向。
您将朝着指定方向移动 1.5 米 (5 英尺)。
- 3 松开 。
- 4 重复此过程, 直到到达目的地。

航点

航点用于标记位置, 便于以后返回。

将拖钩船马达连接至海图仪时, 海图仪上存储的航点将与拖钩船马达上存储的航点同步。在一台设备上添加、删除或编辑航点时, 将会自动更改另一台设备上存储的航点。

您最多可以保存 5000 个航点。

创建航点

您可以将当前位置保存为航点。

- 1 如有必要, 将船只开到需要保存为航点的位置。
- 2 在遥控器上按下 。

导航到航点

- 1 在遥控器上选择  > **Waypoints**。
此时显示 10 个最近的航点列表。
- 2 选择航点。
- 3 选择 **Navigate To**。
- 4 开启推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
拖钩船马达驱动船只到达航点位置 (导航, 第 7 页)。

查看航点详细信息

- 1 在遥控器上选择  > **Waypoints**。
此时显示 10 个最近的航点列表。
- 2 选择航点。
- 3 选择 **Review**。

编辑航点名称

- 1 在遥控器上选择  > **Waypoints**。
此时显示 10 个最近的航点列表。
- 2 选择航点。
- 3 选择 **Edit**。
- 4 为航点输入新名称。

删除航点

- 1 在遥控器上选择  > **Waypoints**。
此时显示 10 个最近的航点列表。
- 2 选择航点。
- 3 选择 **Delete**。

路线

路线是引导您前往最终目的地的一系列位置。

将拖钩船马达连接至海图仪时, 海图仪上存储的路线将与拖钩船马达上存储的路线同步。在一台设备上删除或编辑路线时, 将会自动更改另一台设备上存储的路线。您只能在海图仪上创建路线。

您最多可以保存 100 条路线。

导航路线

- 1 在遥控器中, 选择  > **Routes**。
此时显示 10 条最近的路线列表。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **Navigate To**。
- 4 选择一个选项:
 - 要从创建路线时使用的起点导航路线, 请选择 **Forward**。
 - 要从创建路线时使用的目的地点导航路线, 请选择 **Backward**。
 - 如需从当前位置导航至路线的起点, 然后导航路线, 请选择 **From Start**。
- 5 开启推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。
拖钩船马达沿着路线按已选方向驱动 (导航, 第 7 页)。

默认情况下, 当您接近航线尽头时, 拖钩船马达会切换到锚锁定功能并在航线尽头保持原位。您可以在设置中更改此行为 (拖钩船马达设置, 第 7 页)。

查看路线详情

- 1 在遥控器上, 选择  > **Routes**。
此时显示 10 条最近的路线列表。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **Review**。

编辑路线名称

- 1 在遥控器上, 选择  > **Routes**。
此时显示 10 条最近的路线列表。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **Edit**。
- 4 为路线输入新名称。

删除路线

- 1 在遥控器上, 选择  > **Routes**。
此时显示 10 条最近的路线列表。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **Delete**。

航迹

航迹是您的船只路径的记录。当前记录的航迹称为活动航迹, 可保存。最多可以保存 50 条航迹。

将拖钩船马达连接至海图仪时, 海图仪上存储的活动航迹和已保存的航迹将与拖钩船马达上存储的活动航迹和已保存的航迹同步。在一台设备上添加、删除或编辑活动航迹和已保存的航迹时, 将会自动更改另一台设备上存储的活动航迹和已保存航迹。

保存活动航迹

当前记录的航迹称为活动航迹。您可以保存活动航迹并在以后导航。

您最多可在拖钩船马达上保存 50 条航迹。

- 1 在遥控器上, 选择  > **Tracks** > **Save Active Track**。
活动航迹以当前日期为航迹名称保存。
- 2 更改已保存航迹的名称 (可选)。

清除活动航迹

选择  > **Tracks** > **Clear Active Track**。

这将清除航迹内存, 并将继续记录活动航迹。

导航至活动航迹的起点

当前记录的航迹称为活动航迹。您可以从当前位置沿着原路导航回到活动航迹的起点。

- 1 选择  > **Tracks** > **Backtrack**。
- 2 开启推进器 (开启和关闭推进器, 第 4 页)。

拖钩船马达沿着原路导航回到活动航迹的起点 (导航, 第 7 页)。

导航已保存的航迹

- 1 选择 > Tracks > Saved Tracks。
此时显示最近保存的 10 个航迹的列表。
- 2 选择一个已保存的航迹。
- 3 选择 **Navigate To**。
- 4 选择一个选项：
 - 如需沿着已保存的航迹从航迹起点导航至终点，请选择 **Forward**。
 - 如需沿着已保存的航迹从航迹终点导航回起点，请选择 **Backward**。
- 5 开启推进器 (**开启和关闭推进器**, 第 4 页)。
拖钩船马达沿着已保存的航迹按已选方向驱动 (**导航**, 第 7 页)。

查看保存的航迹详细信息

- 1 在遥控器上选择 > Tracks > Saved Tracks。
此时显示最近保存的 10 个航迹的列表。
- 2 选择一个已保存的航迹。
- 3 选择 **Review**。

编辑保存的航迹名称

- 1 在遥控器上选择 > Tracks > Saved Tracks。
此时显示最近保存的 10 个航迹的列表。
- 2 选择一个已保存的航迹。
- 3 选择 **Edit**。
- 4 为已保存的航迹输入新名称。

删除保存的航迹

- 1 在遥控器上选择 > Tracks > Saved Tracks。
此时显示最近保存的 10 个航迹的列表。
- 2 选择一个已保存的航迹。
- 3 选择 **Delete**。

导航

在导航之前，必须先校准拖钩船马达 (**校准拖钩船马达**, 第 2 页)。
拖钩船马达使用 GPS 将船只转向航点位置或沿着路线或航迹航行。

- 1 在遥控器上选择一个选项：
 - 开始导航至已保存的航点 (**导航到航点**, 第 6 页)。
 - 开始导航已保存的路线 (**导航路线**, 第 6 页)。
 - 开始沿活动航迹返回 (**导航至活动航迹的起点**, 第 6 页)。
 - 开始导航已保存的航迹 (**导航已保存的航迹**, 第 7 页)。

注： 如果通过已连接的海图仪开始导航，那么还可以使用拖钩船马达跟踪自动导向路径。更多相关信息，请参阅海图仪用户手册。

Navigating 显示在遥控器屏幕上，拖钩船马达自动将船只转向目的地。

- 2 根据需要调节速度。

暂停和恢复导航

- 1 导航时，在遥控器上选择一个选项：
 - 如需在暂停导航的同时以相同的速度继续航行，请选择 > Standby。
 - 如需暂停导航并设置锚锁定，请选择
 导航停止，拖钩船马达返回手动模式或保持在锚锁定位置。
- 2 选择 > Follow Route 或按下 恢复导航。
- 3 如有必要，启动推进器。

停止导航

选择 > Stop Nav。
导航停止，拖钩船马达返回手动模式。

拖钩船马达设置

在遥控器中，选择 > Settings > Trolling Motor。

Wi-Fi: 设置拖钩船马达的无线网络首选项 (**无线网络设置**, 第 7 页)。

Calibrate: 校准拖钩船马达罗盘 (**校准拖钩船马达**, 第 2 页) 并设置拖钩船马达船首偏移 (**设置船首偏移**, 第 2 页)。

Units: 设置测量单位。

Battery: 将拖钩船马达电池指示器的外观从图标更改为数值。

Prop Stow Side: 设置在收起拖钩船马达时推进器旋转至拖钩船马达的哪一侧。这在您将其他物品存放在收起的推进器附近时非常有用。

Auto Power On: 为系统通电时，打开拖钩船马达。

Heading Hold: 设置保持航向功能 (**更改保持航向操作**, 第 5 页)。

Nav. Arrival: 在您到达路线尽头时，设置拖钩船马达功能。通过 Anchor Lock 设置，当船只到达路线尽头时，拖钩船马达将使用锚锁定功能来保持原位。通过 Manual 设置，当船只到达路线尽头时，推进器将关闭。

小心

当在 Nav. Arrival 设置中选择 Manual 时，您必须已做好控制船只的准备。

Anchor Gain: 设置锚锁定模式下的拖钩船马达的响应。如果您需要提高拖钩船马达的响应性和移动速度，请增大数值。如果马达移动幅度过大，请减小数值。

Navigation Gain: 设置导航时的拖钩船马达的响应。如果您需要提高拖钩船马达的响应性和移动速度，请增大数值。如果马达移动幅度过大，请减小数值。

Clear User Data: 删除所有已保存的航点、路线、航迹以及您的活动航迹。
注： 如果您已连接至海图仪，那么选择此选项将删除拖钩船马达和已连接海图仪中的用户数据。

Restore Defaults: 将拖钩船马达设置重置为出厂默认值。

无线网络设置

在遥控器上，选择 > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi。

注： 活动的 Wi-Fi® 模式显示在屏幕顶端。

Mode: 设置 Wi-Fi 模式。您可以关闭 Wi-Fi 技术、加入海图仪网络，或创建无线接入点以使用 ActiveCaptain® 应用程序 (**开始使用 ActiveCaptain 应用程序**, 第 8 页)。

Setup > Name: 设置拖钩船马达上无线接入点的名称 (仅限 ActiveCaptain 模式)。

Setup > Password: 设置拖钩船马达上无线接入点的密码 (仅限 ActiveCaptain 模式)。

遥控器设置

在遥控器上，选择 > Settings > Remote Control。

Backlight: 调节背光设置。 (**背光设置**, 第 7 页)

Beeper: 设置在按键和报警时蜂鸣器响起。

Power: 设置遥控器自动关闭前等待的时间段。

Calibrate: 校准遥控器的手势控制功能 (**校准遥控器**, 第 3 页)。

Pair: 将遥控器与拖钩船马达配对 (**遥控器配对**, 第 3 页)。

Language: 设置屏幕显示文本的语言。

Restore Defaults: 使遥控器恢复出厂默认设置。这将恢复遥控器的默认配置设置，但不会删除已保存的用户数据。

背光设置

在遥控器上，选择 > Settings > Remote Control > Backlight。

Keys: 将背光设置为按下按键时亮起。

Alarms: 将背光设置为遥控器警报响起时亮起。

Timeout: 设置背光的亮起时长。

Brightness: 设置背光的亮度水平。

维护需求和计划

注意

在海水或淡海水中使用马达后，必须使用淡水将整个马达清洗干净，并使用软布涂抹水性硅喷雾。清洗马达时，请勿使用水流喷射轴顶部的盖子。

为了避免保修失效，您必须在季节前的马达准备工作中进行一系列日常维护任务。如果您在干燥多尘的环境中使用或运输马达（例如，在碎石路上行驶），则应当在使用的季节中更频繁地执行这些任务。

如需了解有关保养和零件更换的详细步骤和信息，请从 garmin.com/manuals/force_trolling_motor 下载 Force 拖钓船马达维护手册。



- 检查电源线是否磨损，并根据需要修补、维修或更换 ①。
- 检查并清洁电源端子，然后视需要拧紧螺母 ②。
- 润滑铰链和衬套 ③。
- 清洁并润滑收起和展开锁扣机构 ④。
- 检查底座滑轨，必要时进行更换 ⑤。
- 检查底座保险杠，必要时进行更换 ⑥。
- 清洁或更换推进器驱动电机中的阳极 ⑦。

马达信息

开始使用 ActiveCaptain 应用程序

您可以使用 ActiveCaptain 应用程序将移动设备连接到拖钓船马达。使用该应用程序，您可以便捷地与拖钓船马达互动和更新设备软件。

- 1 在遥控器上，选择 > Settings > Trolling Motor > Wi-Fi > Mode > ActiveCaptain > Setup。
- 2 输入此网络的名称和密码。
- 3 通过移动设备上的应用程序商店安装并打开 ActiveCaptain 应用程序。
- 4 将移动设备放在靠近拖钓船马达的地方。
- 5 从移动设备的设置中打开 Wi-Fi 连接页面，然后使用在上一步输入的名称和密码连接至拖钓船马达。

使用 ActiveCaptain 应用程序更新软件

更新拖钓船马达软件还会更新所有连接的外围设备（例如踏板和遥控器）中的软件。

您可以访问 garmin.com/videos/trolling_motor_update/ 并观看视频来协助完成软件更新过程。

注意

软件更新可能需要应用程序下载大文件。互联网服务提供商的一般数据限制或收费适用。请与您的互联网服务提供商联系，了解有关数据限制或收费的更多信息。

安装进程可能需数分钟才能完成。

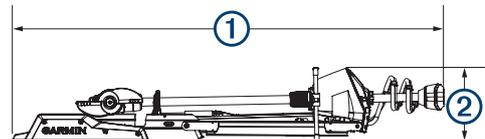
注：要更新拖钓船马达，必须使用 ActiveCaptain 应用程序将您的移动设备直接连接到拖钓船马达上的专用 Wi-Fi 网络。您不能使用海图仪更新拖钓船马达。

- 1 如有必要，请设置拖钓船马达以与 ActiveCaptain 应用程序一起使用（开始使用 ActiveCaptain 应用程序，第 8 页）
- 2 将移动设备连接至拖钓船马达上的专用 Wi-Fi 网络。连接至拖钓船马达上的 Wi-Fi 网络可为应用程序提供下载相应更新文件所需的信息。
- 3 打开 ActiveCaptain 应用程序。
- 4 断开移动设备与拖钓船马达上专用 Wi-Fi 网络的连接。
- 5 将移动设备连接到互联网
- 6 从 ActiveCaptain 应用程序，选择我的航海设备 > 下载。
注：仅当设备有可用的软件更新时，才会显示下载更新的选项。

ActiveCaptain 应用程序将更新下载到移动设备。

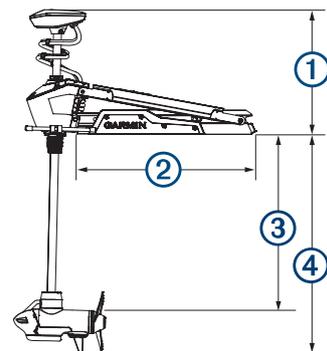
- 7 将移动设备重新连接至拖钓船马达上的专用 Wi-Fi 网络。此设备会将更新传输到拖钓船马达。此过程可能需要 30 分钟才能完成。
- 8 完成向拖钓船马达传输更新之后，关闭拖钓船马达。
- 9 开启拖钓船马达。
大约在 30 秒后，拖钓船马达显示面板上的马达速度指示灯会闪烁，指明软件正在更新。
- 10 确保遥控器已开启并连接。
完成拖钓船马达软件更新之后，如果遥控器的更新可用，速度指示灯会闪烁，遥控器会开始倒计时。在完成更新过程中，当倒计时结束时，遥控器会显示 。此过程可能需要 5 分钟才能完成。
- 11 确保踏板已开启并连接。
在拖钓船马达软件完成更新后，如果踏板的更新可用，踏板上的指示灯会在完成更新过程时亮起紫灯。指示灯熄灭即表示更新完成。

收起尺寸

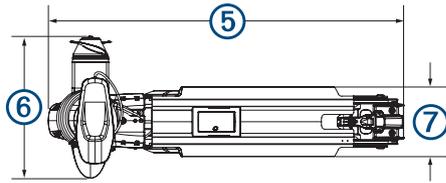


项目	50 in. 型号	57 in. 型号
①	最小 1.558 m (61 ⁵ / ₁₆ in.) 最大 1.811 m (71 ⁵ / ₁₆ in.)	最小 1.712 m (67 ³ / ₈ in.) 最大 2.066 m (81 ⁵ / ₁₆ in.)
②	300 mm (11 ¹³ / ₁₆ in.)	340 mm (13 ³ / ₈ in.)

展开尺寸



项目	50 in. 型号	57 in. 型号
①	最小 461 mm (18 1/8 in.) 最大 721 mm (28 3/8 in.)	最小 488 mm (19 3/16 in.) 最大 817 mm (32 1/8 in.)
②	708 mm (27 7/8 in.)	799 mm (31 7/16 in.)
③	最小 648 mm (25 1/2 in.) 最大 889 mm (35 in.)	最小 737 mm (29 in.) 最大 1.07 m (42 in.)
④	最小 839 mm (33 1/16 in.) 最大 1.1 m (43 5/16 in.)	最小 920 mm (36 3/16 in.) 最大 1.18 m (46 1/2 in.)



项目	50 in. 型号	57 in. 型号
⑤	931 mm (36 11/16 in.)	1.022 m (40 1/4 in.)
⑥	402 mm (15 13/16 in.)	402 mm (15 13/16 in.)
⑦	203 毫米 (8 英寸)	203 毫米 (8 英寸)

注册设备

立即完成我们的在线注册，帮助我们更好地为您提供支持。

- 使用 ActiveCaptain 应用程序注册。
- 将原始销售收据或其复印件保存在安全位置。

联系 Garmin 支持

- 访问 support.garmin.com 以获取帮助和信息，如产品手册、常见问题、视频和客户支持。
- 在美国，请拨打 913-397-8200 或 1-800-800-1020。
- 在英国，请拨打 0808 238 0000。
- 在欧洲，请拨打 +44 (0) 870 850 1241。

规格

拖钓船马达

重量 (马达、固定架和电缆)	50 in. 型号 : 30 kg (66 lb.) 57 in. 型号 : 31.75 kg (70 lb.)
重量 (稳定器)	0.54 千克 (1.2 磅)
工作温度	-5 - 40°C (32 - 104°F)
存储温度	-40 - 85°C (-40 - 185°F)
材料	底座和马达外壳 : 铝 轴盖、显示面板和侧面板 : 塑料 电机轴 : 玻璃纤维
防水等级	轴盖 : IEC 60529 IPX5 ¹ 操舵马达外壳 : IEC 60529 IPX7 ² 显示屏面板外壳 : IEC 60529 IPX7 推进器驱动电机外壳 : IEC 60529 IPX8 ³
罗盘安全距离	91 cm (3 ft.)
电源线长度	50 英寸型号 : 1.2 米 (4 英尺) 57 英寸型号 : 1.1 米 (3.5 英尺)
输入电压	20 - 45 V 直流
输入电流	60 A 连续
断路器 (不随附)	42V 直流或更高, 适合 60 A 连续 注 : 如果在高温下工作或与其他设备共用电路, 则可以用更大的断路器 (但不超过 90 A) 来保护系统。在更换船舶接线之前, 您应使用更大的断路器来验证船舶接线是否符合船舶接线标准。

¹ 该部件可耐受从任何方向喷射的水 (如雨水)。

² 该设备可在深达 1 m 的水中耐受长达 30 分钟。

³ 该部件可连续浸入深达 3 m 的水中。

36 V 直流 60 A 的主电源使用	关闭 : 72 mW 全功率 : 2160 W
射频	额定 2.4 GHz (28 dBm 时)

马达推力和耗电量信息

可以根据这些表格了解马达的油门级别、输出功率和耗电量之间的关系。这些参数的前提条件是在相对安静的水中使用官方 Garmin 动力推进器，马达展开深度足以不通风，公差为 ±7 Nm (5 lbf) 和 ±5 A。

24.0 V 直流电源

油门级别	推力	电流
10%	25 N-m (6 lbf)	2 A
20%	45 N-m (10 lbf)	3 A
30%	70 N-m (16 lbf)	6 A
40%	101 N-m (23 lbf)	9 A
50%	140 N-m (31 lbf)	14 A
60%	184 N-m (41 lbf)	21 A
70%	233 N-m (52 lbf)	29 A
80%	287 N-m (65 lbf)	40 A
90%	345 N-m (78 lbf)	54 A
100%	355 N-m (80 lbf)	57 A

36.0 V 直流电源

油门级别	推力	电流
10%	21 N-m (5 lbf)	1 A
20%	41 N-m (9 lbf)	2 A
30%	69 N-m (16 lbf)	4 A
40%	103 N-m (23 lbf)	6 A
50%	144 N-m (32 lbf)	10 A
60%	191 N-m (43 lbf)	15 A
70%	246 N-m (55 lbf)	21 A
80%	307 N-m (69 lbf)	29 A
90%	375 N-m (84 lbf)	39 A
100%	445 N-m (100 lbf)	54 A

遥控器

尺寸 (宽×高×深)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 1/4 in.)
重量	109 g (3.8 oz.)，不含电池
材料	玻璃填充尼龙
显示类型	阳光下可见，半透反射式画素内存节能技术 (MIP)
显示分辨率	R240 x 240 像素
显示器尺寸 (直径)	30.2 mm (1 3/16 in.)
工作温度	-15° 到 55°C (5° 到 131°F)
存储温度	-40 - 85°C (-40 - 185°F)
电池类型	2 AA (不随附)
电池寿命	240 小时，一般使用
射频	额定 2.4 GHz (10.0 dBm 时)
防水等级	IEC 60529 IPX7
罗盘安全距离	15 cm (6 in.)

踏板

尺寸 (长×宽×高)	303 x 221 x 110 mm (11 5/16 x 8 1/16 x 4 5/16 in.)
重量	1.8 kg (4 lb)
工作温度	-15° 到 55°C (5° 到 131°F)
存储温度	-40 - 85°C (-40 - 185°F)
防水等级	IEC 60529 IPX7
材料	塑料
输入电压	10 - 45 V 直流

典型输入电流	12 V 直流时 < 1 mA
最大输入电流	12 V 直流时为 10 mA
保险丝 (位于电源线上)	2 A 微型叶片式
电源线长度	2 m (6.6 ft.)
电池类型	两节 5 号电池 (碱性电池、NiMH 电池或锂电池。未随附。)
电池寿命	至少 1 年
射频	额定 2.4 GHz (0.8 dBm 时)
罗盘安全距离	60 cm (2 ft.)

索引

A

ActiveCaptain 8
更新软件 8
按键 3

B

帮助. 请参阅 产品支持

C

菜单键 3
操舵模式 5
测速 5
全 5
调节 4
Garmin 产品支持. 请参阅 产品支持
产品支持 9
产品注册 9

D

导航 7
停止 7
暂停 7
电池, 安装 2

G

更新, 软件 8

H

海图仪, 连接 2
航点 6
保存 6
编辑 6
导航 6
删除 6
航迹 6, 7
保存 6
编辑 7
导航 6, 7
清除 6
删除 6, 7
航向, 保持 4, 5

J

校准, 马达 2

L

LED 4
路线 6
编辑 6
导航 6
删除 6

M

锚锁定 5

R

软件, 更新 8

S

设备, 注册 9
设置 7
深度, 调节 1
手动模式 5
手势控制 5, 6

T

踏板
按钮操作 4
配对 4
推进器
出水 5
开启 4

W

位置, 保存 6
Wi-Fi 技术 7
Wi-Fi 8
无线设备
连接无线设备 8
网络配置 7

X

显示面板 1
巡航控制 5

Y

遥控器 5, 6
按钮操作 3
配对 3
屏幕 3

Z

支持. 请参阅 产品支持
注册设备 9

