

FORCE® CURRENT VANBRODSKI MOTOR

Korisnički priručnik

© 2025 Garmin Ltd. ili njezine podružnice

Sva prava pridržana. Sukladno zakonima o zaštiti autorskih prava, ovaj priručnik se ne smije kopirati, u cijelosti niti djelomično, bez prethodnog pismenog odobrenja tvrtke Garmin. Garmin pridržava pravo izmjene ili poboljšanja svojih proizvoda te izmjene sadržaja ovog priručnika, bez obaveze da obavijesti bilo koju osobu ili organizaciju o tim izmjenama ili poboljšanjima. Posjetite www.garmin.com gdje ćete pronaći posljednje nadogradnje i dodatne podatke o korištenju ovog proizvoda.

Garmin®, logotip Garmin, ActiveCaptain® i Force® trgovački su znakovi tvrtke Garmin Ltd. ili njezinih podružnica, registrirani u SAD-u i drugim državama. Ovi trgovački znakovi ne smiju se koristiti bez izričitog dopuštenja tvrtke Garmin.

Wi-Fi® registrirani je znak tvrtke Wi-Fi Alliance Corporation.

Sadržaj

Važne informacije..... 1

Početak rada..... 2

Montaža motora na nosač.....	3
Podešavanje dubine vanbrodskog motora.....	4
Provjera razmaka propelera.....	4
Priključivanje na napajanje.....	5
Spremanje motora.....	6
Postavljanje motora.....	6
Skidanje monitora s nosača.....	7
Indikator statusa.....	8
Zamjena elise.....	10

Daljinski upravljač..... 11

Zaslon daljinskog upravljača.....	13
Navigiranje izbornikom.....	14
Upravljanje gestama.....	14
Upravljanje gestama.....	14
Prilagodna držanja smjera gestama.....	14
Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja.....	14
Ugradnja baterija u daljinski upravljač.....	14
Pričvršćivanje vrpce.....	15
Kalibracija daljinskog upravljača.....	15
Uparivanje daljinskog upravljača.....	15
Uparivanje dodatnog daljinskog upravljača.....	16

Rad..... 16

Uključivanje i isključivanje propelera...	16
Prilagodba brzine motora.....	16
Upravljanje propelerom kada je u djelomično uporabnom položaju.....	17
Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora.....	17
Potisak za vožnju unatrag.....	17
Prebacivanje između načina za vožnju unaprijed i unatrag.....	18
Točke.....	18
Stvaranje točke.....	18
Navigacija do točke.....	18
Prikaz pojedinosti o točkama.....	18

Uređivanje naziva točke.....	18
Brisanje točke.....	18
Rute.....	19
Navođenje po ruti.....	19
Prikaz pojedinosti o ruti.....	19
Uređivanje naziva rute.....	19
Brisanje rute.....	19
Tragovi.....	19
Spremanje aktivnog traga.....	20
Brisanje aktivnog traga.....	20
Navigiranje do početka aktivnog traga.....	20
Navigacija po spremljenom tragu....	20
Prikazivanje pojedinosti o spremljenim tragovima.....	20
Uređivanje spremljenog naziva traga.....	20
Brisanje spremljene trase.....	21

Autopilot..... 21

Kalibracija kompasa vanbrodskog motora.....	22
Dohvaćanje GPS signala.....	22
Podešavanje odgovora autopilota.....	22
Održavanje brzine.....	22
Držanje položaja.....	23
Održavanje smjera.....	23
Promjena ponašanja značajke Heading Hold.....	23
Navigacija.....	23
Pauziranje i nastavljavanje navigacije.....	24
Zaustavljanje navigacije.....	24

Postavke..... 24

Postavke vanbrodskog motora.....	24
Postavke bežične mreže.....	25
Postavke upravljanja akumulatorom.....	25
Postavke daljinskog upravljača.....	25
Postavke pozadinskog osvjetljenja..	25

MOB pločica..... 26

Pričvršćivanje trake ili karabinera.....	27
Zaobilaženje MOB pločice.....	27
Uparivanje MOB pločice s Force Current vanbrodskim motorom.....	28

Zamjena baterije MOB pločice.....	29
Power Steer Papučice.....	30
Postavljanje papučica na vodicu.....	30
Upravljanje nožnim papučicama.....	31
Inverzija reakcije motora.....	32
Upotreba nožnih papučica.....	32
Zamjena funkcija poluga nožnih papučica.....	32
Uparivanje nožnih papučica.....	32
Ugradnja baterija u papučice.....	33
LED indikator statusa.....	33
Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain.....	33
Povezivanje s ploterom.....	34
Povezivanje s Garmin satom.....	34
Nadogradnje softvera.....	34
Potrebno održavanje i raspored održavanja.....	35
Zamjena vučnog užeta.....	36
Postavljanje ručke za užu.....	36
Provjera potrošnih anoda.....	37
Specifikacije.....	38
Vanbrodski motor.....	38
Dimenzije.....	39
Power Steer Nožne papučice.....	40
Dimenzije.....	41
Specifikacije.....	42
Specifikacije MOB pločice.....	42

Važne informacije

UPOZORENJE

U kutiji proizvoda potražite list *Važni podaci o sigurnosti i proizvodu* koji sadrži upozorenja i druge važne informacije o proizvodu.

Prije transporta kajaka morate ukloniti vanbrodski motor s kajaka. Transportiranje kajaka s vanbrodskim motorom na nosaču može dovesti do nesreće, uzrokujući teške tjelesne ozljede i materijalnu štetu.

Nemojte pokretati motor ako elisa nije u vodi. Kontakt s elisom u pokretu može uzrokovati ozbiljne ozljede.

Motor nemojte upotrebljavati u područjima gdje vi ili druge osobe u vodi možete doći u kontakt s elisom u pokretu jer tako možete uzrokovati ozbiljne ozljede.

Budite oprezni kad vanbrodskim motorom upravljate u blizini opasnih elemenata u vodi poput drveća, kamenja u plitkoj vodi, dokova, stupova i drugih plovila.

Prije rukovanja ili rada s elisom, pogonskim motorom elise, električnim priključcima ili kućištima elektroničkih komponenti obavezno odspojite motor od akumulatora kako biste spriječili ozbiljne ozljede ili smrti.

Uvijek nosite veslo u kajaku kako biste izbjegli mogućnost da ostanete na vodi u slučaju neočekivanog kvara napajanja ili drugog problema koji onemogućuje korištenje vanbrodskog motora.

Prilikom vožnje kajaka unatrag s pomoću vanbrodskog motora može doći do neočekivanog upravljanja zbog utjecaja trupa na potisak motora. Morate biti oprezni i svjesni svoje okoline prilikom vožnje kajaka unatrag s pomoću vanbrodskog motora kako biste izbjegli moguće ozljede ili oštećenje proizvoda uslijed slučajnog sudara.

OPREZ

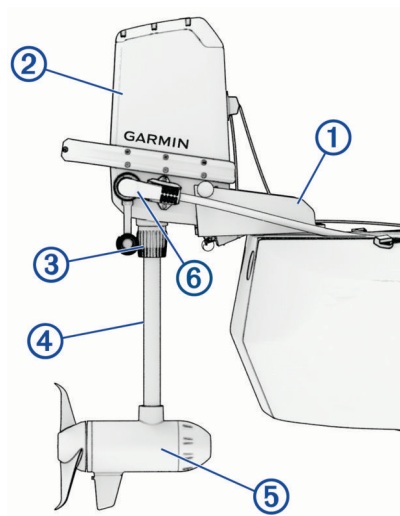
Kada prenosite vanbrodski motor, uvijek upotrebljavajte ručku na stražnjoj strani kućišta sustava za upravljanje i pripazite na propeler motora i propeler kako biste spriječili tjelesne ozljede ili oštećenje imovine.

Motor treba biti u sklopljenom položaju prije ulaska u kajak ili izlaska iz njega. Slučajna vožnja kajaka prilikom ulaska ili izlaska može dovesti do ozljeda ili materijalne štete.

OBAVIJEST

Vanbrodski motor Force Current s propelerom visokog učinka smije se koristiti samo u uvjetima otvorene vode. Kada visokoučinkoviti propeler upotrebljavate u plitkoj vodi, postoji povećani rizik od oštećenja propelera u slučaju da se motor sudari s podvodnom preprekom.

Početak rada



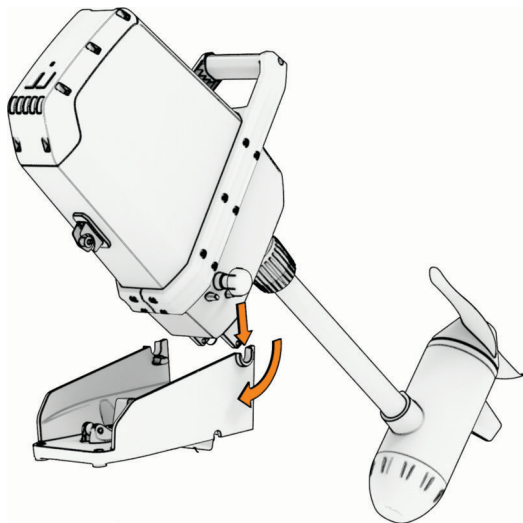
①	Nosač
②	Upravljački sustav
③	Prsten za podešavanje dubine
④	Osovina motora
⑤	Propeler motora
⑥	Priključak kabla napajanja

Montaža motora na nosač

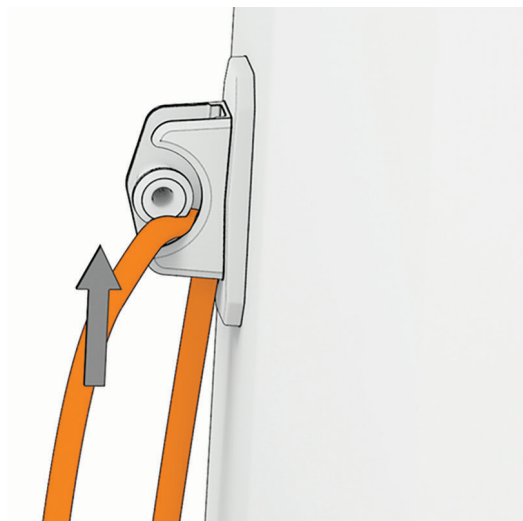
⚠ OPREZ

Kada prenosite vanbrodski motor, uvijek upotrebljavajte ručku na stražnjoj strani kućišta sustava za upravljanje i pripazite na propeler motora i propeler kako biste spriječili tjelesne ozljede ili oštećenje imovine.

- 1 Ako je potrebno, otpustite zakretne gumbе na obje strane vanbrodskog motora.
- 2 Spustite motor na nosač pod kutom od približno 45 stupnjeva, poravnavajući zakretne gumbе na motoru sa zakretnim nosačima.



- 3 Omogućite okretanje motora u vertikalni položaj
- 4 Zategnite gumbе s obje strane motora.
- 5 Izvucite užе za povlačenje dijelom iz ušice na prednjoj strani sustava upravljanja motorom i povucite gornji dio užeta prema gore dok ne sklizne u ušicu.



Podešavanje dubine vanbrodskog motora

⚠ UPOZORENJE

Prije nego što postavite dubinu motora, morate provjeriti ima li dovoljno slobodnog prostora za propeler i rotaciju osovine motora ([Provjera razmaka propelera, stranica 4](#)).

- 1 Otpustite prsten na podnožju kućišta upravljačkog sustava.



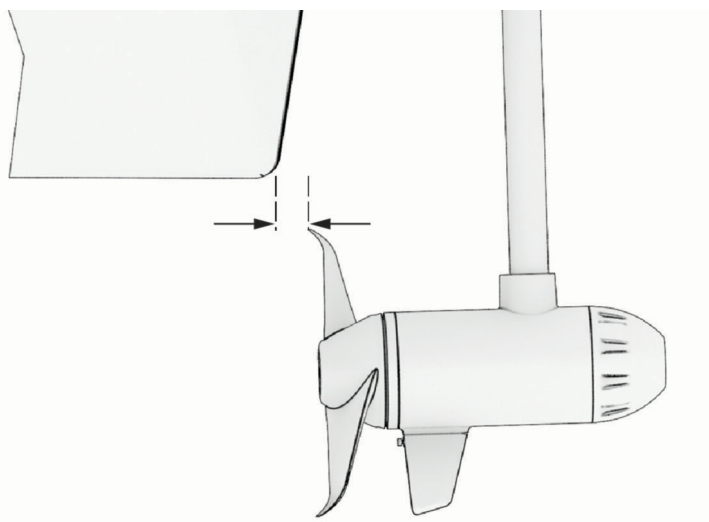
- 2 Postavite vanbrodski motor na veću ili manju dubinu.
- 3 Nakon što postavite motor na željenu dubinu, zategnite prsten na dnu kućišta sustava upravljanja.

Provjera razmaka propelera

⚠ UPOZORENJE

Prije uključivanja vanbrodskog motora morate osigurati dovoljan razmak između propelera i trupa tijekom cijelog zakretanja osovine motora. Postavljanje motora u previše skučen prostor između propelera i trupa može rezultirati ozljedama i oštećenjem imovine ukoliko propeler tijekom upotrebe dođe u kontakt s trupom.

- 1 Ručno okrenite motor propelera kako biste provjerili razmak tijekom punog zakretanja osovine od 360 stupnjeva.



- 2 Ako je to potrebno, podesite dubinu motora kako biste osigurali dovoljno prostora između propelera i trupa ([Podešavanje dubine vanbrodskog motora, stranica 4](#)).

Priključivanje na napajanje

⚠ UPOZORENJE

Kako biste izbjegli moguće ozbiljne tjelesne ozljede ili oštećenje imovine, osigurač ne smije biti u položaju prije povezivanja s kablom za napajanje vanbrodskog motora.

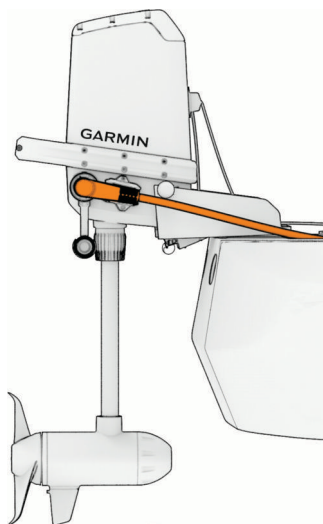
Pozitivnu (+) žicu na kablom za napajanje morate spojiti kroz strujni prekidač ili osigurač za 40 A (stalna struja). Spajanje ove žice na napajanje bez strujne sklopke ili osigurača može dovesti do kratkog spoja na žici, što može dovesti do pregrijavanja i mogućeg požara.

OBAVIJEST

Vanbrodski motor Force Current morate spojiti na akumulator od 12 ili 24 VDC. Spajanje motora na druge napone može uzrokovati loš rad ili oštećenje proizvoda.

- 1 Kabel za napajanje vanbrodskog motora spojite na akumulator, provodeći crvenu (+) žicu kroz prekidač strujnog kruga naznačen za 40 A (stalna struja).
- 2 Zaštitni poklopac na konektoru napajanja vanbrodskog motora okrenite za četvrtinu okreta ulijevo kako biste otkrili konektor napajanja.
- 3 Umetnite konektor kabla za napajanje tako da kabel bude približno paralelan s kajakom i gurnite ga dok ne bude potpuno umetnut.

NAPOMENA: Prije spajanja na motor provjerite je li prsten za zaključavanje na konektoru kabla za napajanje u otključanom položaju.

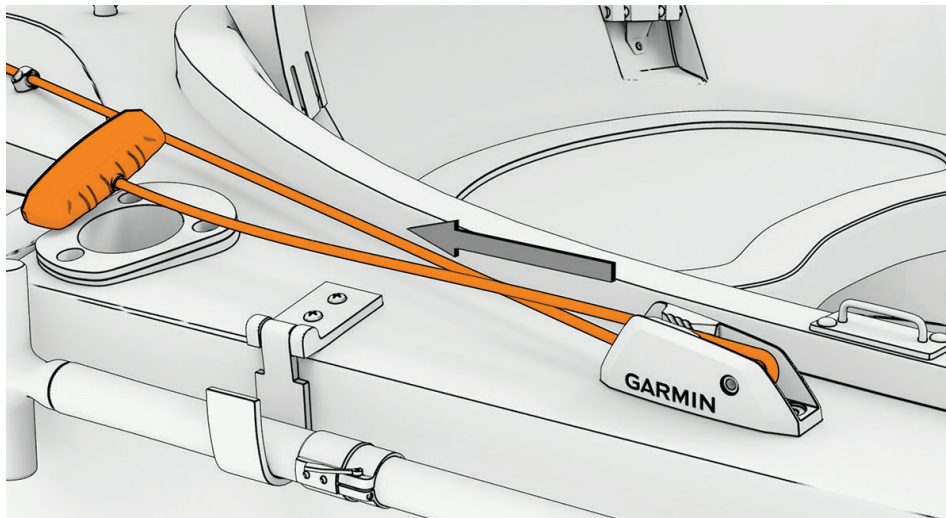


Rasterećenje zatezanja kabla za napajanje naliježe na postolje na kućištu motora.

- 4 Prsten za zaključavanje na konektoru kabla za napajanje okrenite četvrtinu kruga udesno kako biste ga osigurali na mjestu.

Spremanje motora

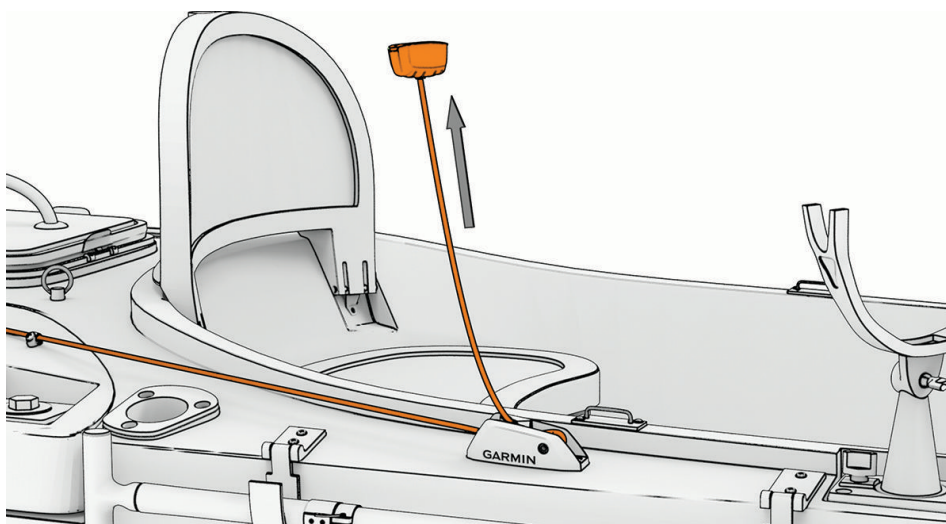
- 1 Povucite ručicu užeta prema motoru, podižući pogonski motor propelera iz vode.
- 2 Spustite uže tako da zapne za sponu i nježno otpustite napetost.



Uže je pričvršćeno pod napetošću u spojnici, držeći motor u spremljenom položaju.

Postavljanje motora

- 1 Povucite ručicu prema gore i unatrag kako biste oslobodili uže od spone.



- 2 Lagano otpustite napetost na užetu kako biste spustili pogonski motor propelera u vodu dok se ne zaustavi. Zasun će zahvatiti zatik za zaključavanje, držeći motor u otvorenom položaju.

Skidanje monitora s nosača

Prije skidanja motora s nosača morate isključiti prekidač strujnog kruga i odspojiti kabel za napajanje s motora.

Prije skidanja motora s nosača morate premjestiti motor u otvoreni položaj (*Postavljanje motora, stranica 6*) ili otpustiti uže iz spone i poduprijeti motor s pomoću ručke na stražnjoj strani kućišta sustava upravljanja.

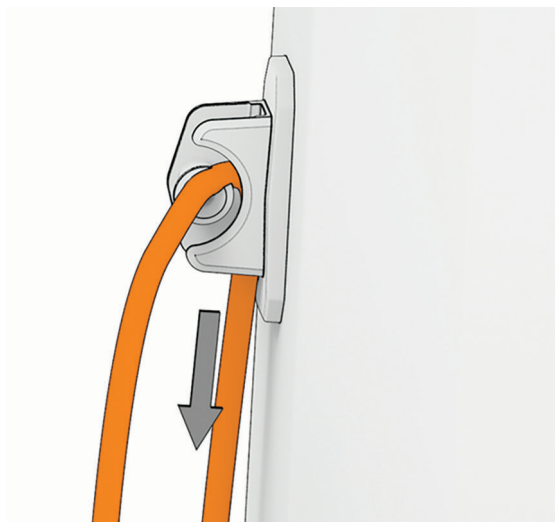
⚠ UPOZORENJE

Prije transporta kajaka morate ukloniti vanbrodski motor s kajaka. Transportiranje kajaka s vanbrodskim motorom na nosaču može dovesti do nesreće, uzrokujući teške tjelesne ozljede i materijalnu štetu.

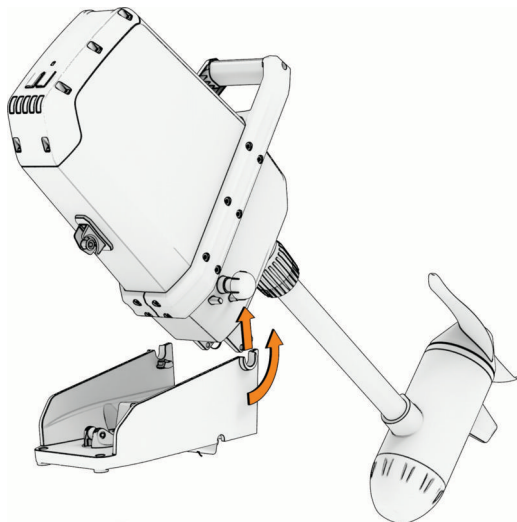
⚠ OPREZ

Kada prenosite vanbrodski motor, uvijek upotrebljavajte ručku na stražnjoj strani kućišta sustava za upravljanje i pripazite na propeler motora i propeler kako biste spriječili tjelesne ozljede ili oštećenje imovine.

- 1 Izvucite vrh užeta djelomično iz otvorene strane ušice na prednjoj strani sustava upravljanja motorom i povucite donji dio užeta prema dolje dok ne isklizne iz ušice.



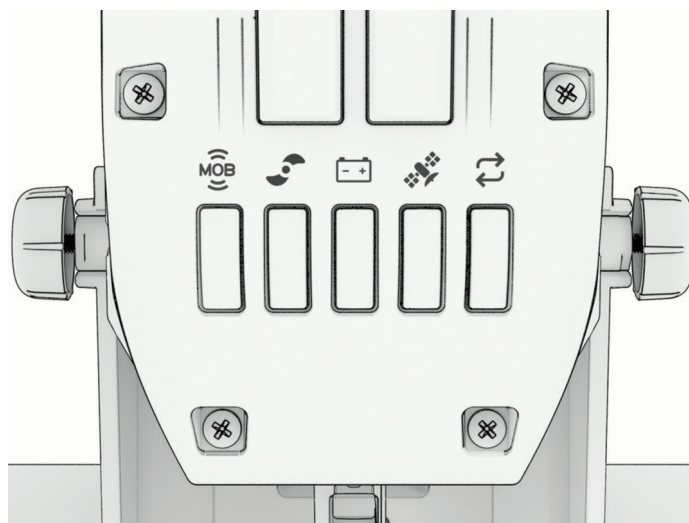
- 2 Odvijte gumb s obje strane motora.
- 3 Nagnite motor do kuta do približno 45 stupnjeva s pomoću ručke na stražnjoj strani motora.
Ako je motor u otvorenom položaju, povucite uže prema gore kako biste oslobodili zasun prije nego biste mogli nagnuti motor.



- 4 Podignite motor s nosača s pomoću obje ruke.

Indikator statusa

LED indikatori statusa na gornjoj ploči vanbrodskog motora prikazuju status motora.



	Pločica čovjek u moru (MOB) (MOB pločica, stranica 26): • Postojano zelen: MOB pločica je priključena. • Treperi crveno: veza s MOB pločicom je izgubljena. Propeler je onemogućen. NAPOMENA: Nakon ponovnog uspostavljanja veze s MOB pločicom, da biste mogli ponovno uključiti propeler morate pritisnuti gumb  na MOB pločici ili odbaciti obavijest na daljinskom upravljaču ili povezanom ploteru. • Postojano crvena: MOB pločica nije priključena. Propeler je onemogućen. • Treperi žuto: MOB pločica je priključena i uključen je MOB Tag Override Mode. Propeler nije onemogućen (Zaobilaženje MOB pločice, stranica 27).
	Status propelera i autopilota: • Postojano zelen: propeler je uključen. • Treperi zeleno: način rada autopilota je omogućen. • Isključen: propeler je isključen.
	Status akumulatora: • Postojano zelen: dobra razina akumulatora. • Postojano žut: srednja razina akumulatora. • Postojano crven: niska razina akumulatora. • Treperi crveno: kritično niska razina akumulatora. NAPOMENA: Indikator razine napunjenosti akumulatora zadano je optimiran za litij-željezo-fosfatne akumulatore (Postavke upravljanja akumulatorom, stranica 25).
	GPS status: • Postojano zelen: motor ima dobar GPS signal. • Postojano žut: motor ima slab GPS signal. • Postojano crven: motor nema GPS signal.
	Status: • Postojano zelen: nema pogrešaka. • Postojano plav: motor je u načinu rada za uparivanje. • Postojano crven: došlo je do pogreške¹. • Treperi crveno: došlo je do kritične pogreške.
Sve	Naizmjenično zeleno treperenje: motor, daljinski upravljač ili nožne papučice instaliraju nadogradnju softvera.

¹ Nakon uklanjanja pogreške, za čišćenje crvenog LED indikatora može biti potrebno isključiti i ponovno uključiti motor.

Zamjena elise

UPOZORENJE

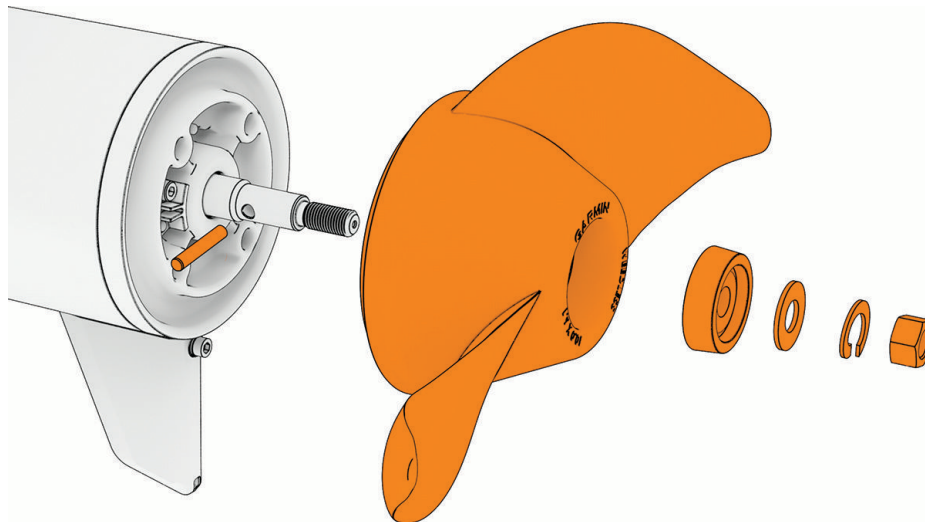
Kako biste spriječili ozbiljne ozljede ili smrt, prije rada na propeleru obavezno odspojite motor od akumulatora.

OBAVIJEST

Vanbrodski motor Force Current s propelerom visokog učinka smije se koristiti samo u uvjetima otvorene vode. Kada visokoučinkoviti propeler upotrebljavate u plitkoj vodi, postoji povećani rizik od oštećenja propelera u slučaju da se motor sudari s podvodnom preprekom.

Force Current vanbrodski motor opremljen je elisom visoke učinkovitosti i elisom za zaštitu od morske trave. Pri zamjeni elisa slijedite ove korake.

- 1 Nasadnim ključem od $\frac{9}{16}$ in (15 mm) otpustite maticu kojom je pričvršćena elisa.



- 2 Uklonite elisu i na stranu odložite sigurnosni podložak, plosnati podložak i potrošnu anodu.
- 3 Provjerite je li klin na vratilu motora elise te ga po potrebi zamijenite.
- 4 Ugradite novu elisu.
- 5 Postavite anodu, plosnati podložak, sigurnosni podložak i maticu natrag na pogonsko vratilo elise.
- 6 Nasadnim ključem od $\frac{9}{16}$ in (15 mm) zategnite maticu na 16,27 Nm (12 lbf-ft) kako biste učvrstili elisu.

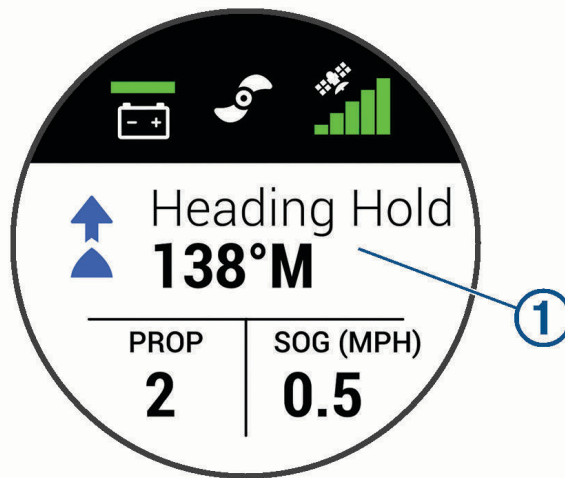
Daljinski upravljač



Gumb	Opis
	Držite kako biste uključili ili isključili daljinski upravljač.
	Pritisnite za uključivanje i postavljanje trenutačne kopnene brzine kao konstantne (<i>Održavanje brzine, stranica 22</i>). Ponovo pritisnite kako biste onemogućili održavanje konstantne brzine i vratili se na ručnu kontrolu brzine.
	Pritisnite dvaput za uključivanje propelera i prebacivanje u punu brzinu. Ponovno pritisnite za povratak na prethodno stanje brzine i propelera.
	Pritisnite za ručnu kontrolu (<i>Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora, stranica 17</i>). Držite za upravljanje gestama (<i>Upravljanje gestama, stranica 14</i>).
	Pritisnite jedanput za uključivanje ili isključivanje motora (<i>Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16</i>). Pritisnite dvaput za isključivanje svih funkcija autopilota (ako je omogućen), zaustavljanje propelera i prebacivanje između potiska za vožnju unaprijed i unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 17</i>).
	Pritisnite za navigiranje izbornikom (<i>Navigiranje izbornikom, stranica 14</i>). Kada se nalazite u izborniku, pritisnite  za odabir stavke izbornika i pritisnite  za povratak bez spremanja. Kada je aktivirano zaključavanje sidra, pritisnite za pomicanje položaja zaključavanja sidra prema naprijed, natrag, lijevo ili desno u koracima od 1,5 m (5 ft). Tijekom držanja smjera ili ručnog upravljanja pritisnite  i  za zakretanje u koracima od jednog stupnja ili ih zadržite pritisnutima za zakretanje u koracima od pet stupnjeva. Pritisnite  i  za promjenu brzine u koracima ili ih zadržite pritisnutima za kontinuiranu promjenu brzine. Kad je brzina postavljena na nulu pritisnite  za prebacivanje u vožnju unatrag (<i>Potisak za vožnju unatrag, stranica 17</i>).
	Pritisnite za uključivanje držanja smjera. Držanje smjera upotrebljava vanbrodski motor za održavanje trenutačnoga smjera (<i>Održavanje smjera, stranica 23</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje držanja smjera, zaustavljanje propelera i nastavak ručne kontrole. Držite za postavljanje držanja smjera usmjeravanjem daljinskog upravljača (<i>Upravljanje gestama, stranica 14</i>).
	Pritisnite za uključivanje zaključavanja sidra. Funkcija zaključavanja sidra održava položaj s pomoću vanbrodskog motora (<i>Držanje položaja, stranica 23</i>). Ponovo pritisnite za isključivanje zaključavanja sidra i za povratak prethodnog načina upravljanja. Držite za pomicanje položaja zaključavanja sidra usmjeravanjem daljinskog upravljača (<i>Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja, stranica 14</i>).
	Pritisnite za otvaranje izbornika. Pritisnite za izlaz iz izbornika.
	Pritisnite za označavanje točke.
1 do 4	Pritisnite za otvaranje prečaca Garmin® plotera dodijeljenog gumbu. ²

² Potrebno je povezivanje s kompatibilnim Garmin ploterom. Upute potražite u korisničkom priručniku za ploter.

Zaslon daljinskog upravljača



①	Prikaz statusa rada vanbrodskog motora. Primjerice, pri ručnom upravljanju prikazuje se Manual, a kada je uključeno držanje smjera, prikazuje se Heading Hold zajedno sa zadanom točkom držanja smjera u stupnjevima.
	Prikaz statusa akumulatora vanbrodskog motora. Zelena: dobra razina napona akumulatora motora. Žuta: srednja razina napona akumulatora motora. Crvena: niska razina napona akumulatora motora. Trepereća crvena: kritično niska razina napona akumulatora motora. NAPOMENA: Indikator razine napunjenosti akumulatora zadano je optimiran za litij-željezo-fosfatne akumulatore (Postavke upravljanja akumulatorom, stranica 25). SAVJET: Možete promijeniti izgled statusa akumulatora vanbrodskog motora tako da prikazuje brojčanu vrijednost napona umjesto ikone (Postavke vanbrodskog motora, stranica 24). Pritiskom na možete prikazati razinu baterije daljinskog upravljača.
	Prikaz statusa propelera. Bijelo i rotirajuće: propeler potiskuje prema naprijed. Crveno i rotirajuće: propeler potiskuje prema natrag.³ Bez rotacije: propeler je uključen, a brzina postavljena na nulu. Ne prikazuje se: propeler je isključen.
	Prikazuje snagu GPS signala vanbrodskog motora.
PROP	Prikaz razine brzine propelera (Prilagodba brzine motora, stranica 16). Ako propeler aktivno potiskuje prema natrag, razina brzine prikazuje se crvenom bojom.⁴ NAPOMENA: Brzina propelera neće se prikazivati ako motor radi postavljenom konstantnom brzinom.
SOG	Pokazuje brzinu izmjerenu iznad tla (SOG).

³ Motor može raditi glasnije kada je uključen potisak unatrag, nego kod rada potiska unaprijed.

⁴ Pri potisku za vožnju unatrag pogon motora je glasniji, a potisak je slabiji i manje učinkovit nego pri potisku prema naprijed.

Navigiranje izbornikom

S pomoću izbornika i tipki sa strelicama možete navigirati izbornikom na daljinskom upravljaču.

- Za otvaranje izbornika pritisnite .
- Za pomicanje između različitih stavki izbornika pritisnite  i .
- Za odabir stavke izbornika pritisnite .
- Za povratak na prethodnu stavku izbornika pritisnite .
- Da biste izašli iz izbornika, pritisnite  ili više puta pritisnite  sve dok se ne prikaže glavni zaslon.

Upravljanje gestama

Daljinski upravljač možete usmjeriti ili ga pomaknuti kako biste komunicirali s vanbrodskim motorom. Morate kalibrirati kompas u vanbrodskom motoru (*Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22*) i kompas u daljinskom upravljaču (*Kalibracija daljinskog upravljača, stranica 15*) da biste mogli upotrebljavati funkciju upravljanja gestama.

Upravljanje gestama

Motorom možete upravljati usmjeravanjem daljinskog upravljača.

- 1 Ako je potrebno, uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16*).
- 2 Držite .
- 3 Dok tipku  držite pritisnutom, usmjerite daljinski upravljač ulijevo ili udesno kako biste skrenuli ulijevo ili udesno.
- 4 Za prekid upravljanja otpustite .

Prilagodna držanja smjera gestama

Pomicanjem daljinskog upravljača možete prilagoditi držanje smjera (*Održavanje smjera, stranica 23*).

- 1 Ako je potrebno, uključite propeler (*Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16*).
- 2 Držite .
- 3 Uperite daljinski upravljač u smjeru koji želite postaviti.
- 4 Otpustite  za postavljanje držanja smjera.

Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja

Pri upotrebi funkcije zaključavanja sidra, možete pomicati daljinski upravljač za prilagodbu položaja (*Držanje položaja, stranica 23*).

- 1 Držite .
- 2 Uperite daljinski upravljač u željenom smjeru kako biste pomaknuli položaj.
Vaš se položaj pomiče za 1.5 m (5 ft) u odabranom smjeru.
- 3 Otpustite .
- 4 Ponovite postupak sve dok ne dođete u željeni položaj.

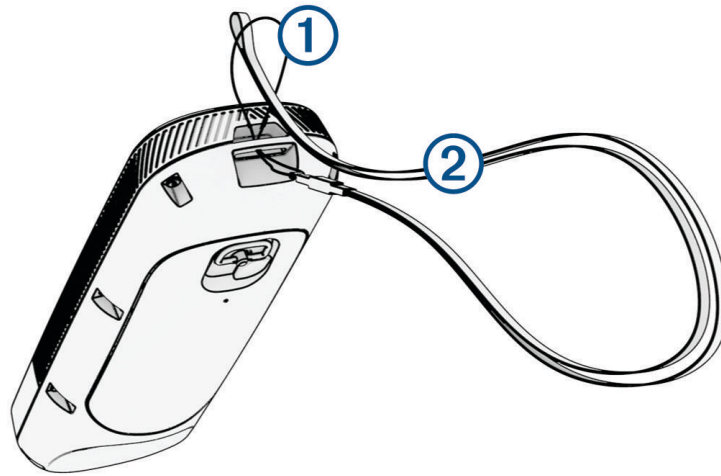
Ugradnja baterija u daljinski upravljač

Daljinski upravljač napaja se putem dvije AA baterije (nisu uključene). Za najbolje rezultate koristite litijske baterije.

- 1 Okrenite D-prsten u smjeru obrnutom od kazaljke na satu i povucite prema gore kako biste skinuli poklopac.
- 2 Umetnite dvije AA baterije i pazite na polaritet.
- 3 Stavite poklopac baterije i okrenite D-prsten u smjeru kazaljke na satu.

Pričvršćivanje vrpce

- 1 Počnite sa stražnje strane daljinskog upravljača i provucite petlju vrpce ① kroz otvor.



- 2 Provucite drugi kraj vrpce kroz ② petlju i čvrsto povucite.
- 3 Po potrebi vrpcu stavite oko vrata ili zapešća kako biste je osigurali tijekom aktivnosti.

Kalibracija daljinskog upravljača

OBAVIJEST

Elektronički kompas kalibrirajte na otvorenom. Za bolju preciznost smjera nemojte stajati pored objekata koji utječu na magnetska polja, kao što su vozila, zgrade ili dalekovodi.

Da biste upotrebljavali funkciju upravljanja motorom gestama, najprije morate kalibrirati kompas u daljinskom upravljaču. Ako upravljanje gestama nakon kalibracije ne radi ispravno, postupak kalibracije možete ponavljati koliko god je to puta potrebno.

- 1 Odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Odaberite **Start** i slijedite upute na zaslonu.

Uparivanje daljinskog upravljača

Daljinski se upravljač tvornički uparuje s vanbrodskim motorom. Ako ga trebate ponovno upariti, slijedite sljedeće korake.

- 1 Uključite vanbrodski motor.
- 2 Na vanbrodskom motoru triput pritisnite  kako biste pristupili načinu rada za uparivanje. Tijekom traženja veze LED indikator statusa  na vanbrodskom motoru treperi plavo.
- 3 Unesite daljinski upravljač unutar 1 m (3 ft.) od vanbrodskog motora.
- 4 Uključite daljinski upravljač.
- 5 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**. Nakon nekoliko sekundi na daljinskom upravljaču prikazuje se Pairing Complete.

Uparivanje dodatnog daljinskog upravljača

Istovremeno s vanbrodskim motorom možete imati povezana dva daljinska upravljača.

Za uparivanje drugog daljinskog upravljača morate slijediti ove korake koristeći se prvim povezanim daljinskim upravljačem.

- 1 Uključite vanbrodski motor.
- 2 Na daljinskom upravljaču već uparenom s motorom odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Postavite dodatni daljinski upravljač na udaljenost od najviše 1 m (3 ft) od zaslona na vanbrodskom motoru.
- 4 Uključite dodatni daljinski upravljač.
- 5 Na dodatnom daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na prvom daljinskom upravljaču prikazuje se Device Found. Nakon nekoliko sekundi na drugom daljinskom upravljaču prikazuje se Pairing Complete.

Rad

Svaku funkciju vanbrodskog motora moguće je primijeniti s priloženim daljinskim upravljačem (*Daljinski upravljač, stranica 11*).

Osim s daljinskim upravljačem, određenim funkcijama Force Current vanbrodskog motora moguće je upravljati s bilo kojim od sljedećih uređaja:

- Power Steer nožnim papučicama, priloženima uz pojedine modele (*Power Steer Papučice, stranica 30*).
- mobilnim uređajem s aplikacijom ActiveCaptain® (*Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain, stranica 33*).
- kompatibilnim Garmin ploterom (*Povezivanje s ploterom, stranica 34*).⁵
- kompatibilnim Garmin satom (*Povezivanje s Garmin satom, stranica 34*).

Pojedinosti o upravljanju s vanbrodskim motorom putem sata ili plotera potražite u *korisničkom priručniku* odgovarajućeg uređaja.

Uključivanje i isključivanje propelera

UPOZORENJE

Motor nemojte upotrebljavati u područjima gdje vi ili druge osobe u vodi možete doći u kontakt s elisom u pokretu jer tako možete uzrokovati ozbiljne ozljede.

Nemojte pokretati motor ako elisa nije u vodi. Kontakt s elisom u pokretu može uzrokovati ozbiljne ozljede.

- 1 Ako je potrebno, spustite vanbrodski motor (*Postavljanje motora, stranica 6*).
NAPOMENA: Propeler se ne može uključiti kada je vanbrodski motor u sklopljenom položaju.
- 2 Na daljinskom upravljaču pritisnite  da biste uključili propeler.
- 3 Ponovno pritisnite  da biste isključili propeler.

Prilagodba brzine motora

Za povećanje ili smanjenje brzine na daljinskom upravljaču pritisnite  ili .

U ručnom načinu rada brzina propelera, koja se prikazuje u polju PROP na zaslonu daljinskog upravljača, sukladno se povećava ili smanjuje.

U načinu rada s tempomatom trenutna brzina, koja se prikazuje se na zaslonu daljinskog upravljača za vanbrodski motor, sukladno se povećava ili smanjuje.

NAPOMENA: U ručnom načinu rada povećanjem ili smanjenjem brzine uz pomoć daljinskog upravljača propeler se ne uključuje automatski. Za uključivanje propelera morate pritisnuti gumb  na daljinskom upravljaču.

⁵ Neki ECHOMAP® Ultra i ECHOMAP UHD ploteri, koji više ne primaju nadogradnje softvera, ne podržavaju neke od funkcija Force Current vanbrodskog motora. Početno postavljanje morate provesti s daljinskim upravljačem za vanbrodski motor.

Postavljanje u punu brzinu

- 1 Na daljinskom upravljaču dvaput pritisnite .

Propeler vanbrodskog motora brzo prelazi u punu brzinu.

- 2 Pritisnite  za povratak na prethodnu brzinu propelera.

SAVJET: Pri punoj brzini na daljinskom upravljaču možete pritiskati  za postupno smanjenje brzine propelera.

Upravljanje propelerom kada je u djelomično uporabnom položaju

UPOZORENJE

Nemojte pokretati motor ako elisa nije u vodi. Kontakt s elisom u pokretu može uzrokovati ozbiljne ozljede.

Pogoniti propeler vanbrodskog motora s djelomično spuštenim motorom trebali biste samo u ograničenim uvjetima, primjerice pri prelasku preko trave ili uronjenih prepreka. U suprotnom biste vi ili netko drugi mogli doći u kontakt s okretajućim propelerom, pri čemu mogu nastati ozbiljne ozljede.

OPREZ

Prije djelomičnog podizanja motora iz vode na daljinskom upravljaču morate pritisnuti  kako biste bili sigurni da je motor u ručnom načinu rada. Podizanje motora iz vode dok se pogoni u načinu rada autopilota može uzrokovati neočekivane pomake motora ili kajaka, pri čemu može doći do fizičkih ozljeda ili oštećenja imovine.

OBAVIJEST

Vanbrodski motor Force Current s propelerom visokog učinka smije se koristiti samo u uvjetima otvorene vode. Kada visokoučinkoviti propeler upotrebljavate u plitkoj vodi, postoji povećani rizik od oštećenja propelera u slučaju da se motor sudari s podvodnom preprekom.

- 1 S vanbrodskim motorom u spuštenom položaju, polako povucite ručicu užeta kako biste podigli motor do položaja potrebnog za prelazak preko trave ili prepreke.
Ako motor izvadite previše iz vode, propeler se automatski isključuje.
- 2 Uključite propeler i postavite potrebnu brzinu propelera za savladavanje prepreke s plovilom.
- 3 Kada prijeđete prepreku, polako spustite motor u spušteni položaj.

Ručno usmjeravanje vanbrodskog motora

Ručni način rada zadani je način rada vanbrodskog motora. U ručnom načinu rada možete prilagoditi smjer i brzinu vanbrodskog motora prema potrebi.

NAPOMENA: Prema zadanim postavkama, vanbrodski motor je u ručnom načinu rada kada ga uključite.

- 1 Prema potrebi odaberite  na daljinskom upravljaču.
- 2 Odaberite radnju:

- Na daljinskom upravljaču pritisnite  i  za upravljanje.

NAPOMENA: Osim toga, u okviru funkcije upravljanja gestama možete ručno upravljati plovilom s pomoću daljinskog upravljača ([Upravljanje gestama, stranica 14](#)).

- Pri uporabi nožne papučice pritisnite papučicu nožnim prstima za upravljanje.

Potisak za vožnju unatrag

U ručnom načinu rada možete propeler pokrenuti unatrag. Pokretanjem propelera unatrag nakratko može biti korisno u nekim situacijama, poput izlaženja iz uskih prostora s manje upravljanja motorom.

Budući da je propeler na vanbrodskom motoru dizajniran prvenstveno za potisak za vožnju unaprijed, manje je učinkovit u stvaranju potiska za vožnju unatrag, što rezultira većom bukom motora, posebno pri većim brzinama propelera, kao i većom turbulencijom pod vodom.

OBAVIJEST

Trebali biste štedljivo koristiti potisak za vožnju unatrag kako biste smanjili kavitaciju i prekomjerno trošenje propelera i pogonskog motora propelera.

Prebacivanje između načina za vožnju unaprijed i unatrag

- 1 Dvaput pritisnite .

 na daljinskom upravljaču pocrveni kada se propeler postavi na vožnju unatrag. Ako se motor pogoni u načinu rada autopilota, automatski prelazi u ručni način rada. Ako je propeler u pogonu, automatski se zaustavlja.

- 2 Ponovno pritisnite  kako biste ga pokrenuli.

NAPOMENA: Pri prebacivanju između načina za vožnju unaprijed i unatrag, brzina propelera automatski se postavlja na posljednju brzinu koju se upotrijebili u istom načinu potiska.

Točke

Točke služe za označavanje lokacija kako biste se na njih mogli vratiti. Vanbrodski motor može pohraniti do 5000 točaka.

Kad je vanbrodski motor povezan s ploterom, točke pohranjene na vanbrodskom motoru i ploteru automatski se sinkroniziraju.

NAPOMENA: Budući da su sustavi sinkronizirani, pri brisanju točaka, vraćanja zadanih postavki ili čišćenju korisničkih podataka pomoću daljinskog upravljača za vanbrodski motor, točke na ploteru također se brišu. Slično tome, ako izbrišete točku s plotera, ona se automatski briše iz vanbrodskog motora.

Stvaranje točke

Trenutnu lokaciju možete spremati kao točku.

- 1 Prema potrebi odvezite se do lokacije koju želite spremati kao točku.
- 2 Na daljinskom upravljaču pritisnite .

Navigacija do točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Navigate To**.
- 4 Uključite propeler ([Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16](#)).
Vanbrodski motor upravlja do lokacije točke ([Navigacija, stranica 23](#)).

Prikaz pojedinosti o točkama

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Review**.

Uređivanje naziva točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Edit**.
- 4 Unesite novi naziv točke.

Brisanje točke

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Waypoints**.
Prikazuje se popis deset najbližih točaka.
- 2 Odaberite točku.
- 3 Odaberite **Delete**.

Rute

Ruta je niz lokacija koje vas vode do konačnog odredišta.

Kada povežete vanbrodski motor s ploterom, rute spremljene na ploteru sinkroniziraju se s rutama pohranjenima na vanbrodskom motoru. Brisanjem ili uređivanjem ruta na jednom uređaju automatski se mijenjaju rute pohranjene na drugom uređaju. Rute možete izrađivati isključivo na ploteru.

Možete spremiti do 100 ruta.

Navođenje po ruti

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.

Prikazuje se popis deset najbližih ruta.

- 2 Odaberite rutu.

- 3 Odaberite **Navigate To**.

- 4 Odaberite opciju:

- Za navigaciju rutom od točke koja je prilikom stvaranja rute određena kao početna odaberite **Forward**.
- Za navigaciju rutom od točke koja je prilikom stvaranja rute određena kao odredišna odaberite **Backward**.
- Da biste navigirali od trenutne lokacije do početka rute i zatim navigirali rutom, odaberite **From Start**.

- 5 Uključite propeler (*[Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16](#)*).

Vanbrodski motor upravlja rutom u odabranom smjeru (*[Navigacija, stranica 23](#)*).

Kada se približavate kraju rute, vanbrodski motor zadano se prebacuje na funkciju zaključavanja sidra i drži smjer do kraja rute. To se može promijeniti u postavkama (*[Postavke vanbrodskog motora, stranica 24](#)*).

Prikaz pojedinosti o ruti

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.

Prikazuje se popis deset najbližih ruta.

- 2 Odaberite rutu.

- 3 Odaberite **Review**.

Uređivanje naziva rute

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.

Prikazuje se popis deset najbližih ruta.

- 2 Odaberite rutu.

- 3 Odaberite **Edit**.

- 4 Unesite novi naziv rute.

Brisanje rute

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Routes**.

Prikazuje se popis deset najbližih ruta.

- 2 Odaberite rutu.

- 3 Odaberite **Delete**.

Tragovi

Trag je snimka putanje vašeg plovila. Trag koji se trenutno snima naziva se aktivnim tragom i možete ga spremiti. Možete spremiti do 50 tragova.

Kada povežete vanbrodski motor s ploterom, aktivni trag i spremljeni tragovi pohranjeni na ploteru sinkroniziraju se s aktivnim tragom i spremljenim tragovima pohranjenima na vanbrodskom motoru. Dodavanjem, brisanjem ili uređivanjem aktivnih i spremljenih tragova na jednom uređaju automatski se mijenjaju aktivni spremljeni tragovi pohranjeni na drugom uređaju.

Spremanje aktivnog traga

Trasa koja se trenutno bilježi naziva se aktivnom trasom. Možete spremiti aktivni trag kojim ćete navigirati kasnije.

Možete spremiti do 50 tragova na vanbrodskom motoru.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktivni trag sprema se s trenutnim datumom kao nazivom traga.

- 2 Promijenite naziv spremljenog traga (opcionalno).

Brisanje aktivnog traga

Odaberite  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Memorija trase će se izbrisati, a trenutna trasa će ostati zabilježena.

Navigiranje do početka aktivnog traga

Trasa koja se trenutno bilježi naziva se aktivnom trasom. Možete navigirati s trenutnog položaja natrag na početni položaj aktivnog traga istim putom koji ste prešli.

- 1 Odaberite  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Uključite propeler (*[Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16](#)*).

Vanbrodski motor navigira natrag do početne točke aktivnog traga istim putom koji ste prešli (*[Navigacija, stranica 23](#)*).

Navigacija po spremljenom tragu

- 1 Odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.

- 2 Odaberite spremljeni trag.

- 3 Odaberite **Navigate To**.

- 4 Odaberite opciju:

- Da biste navigirali spremljenim tragom od početka do kraja, odaberite **Forward**.
- Da biste navigirali spremljenim tragom od kraja do početka, odaberite **Backward**.

- 5 Uključite propeler (*[Uključivanje i isključivanje propelera, stranica 16](#)*).

Vanbrodski motor upravlja spremljenim tragom u odabranom smjeru (*[Navigacija, stranica 23](#)*).

Prikazivanje pojedinosti o spremljenim tragovima

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.

- 2 Odaberite spremljeni trag.

- 3 Odaberite Pregled.**Review**

Uređivanje spremljenog naziva traga

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.

- 2 Odaberite spremljeni trag.

- 3 Odaberite **Edit**.

- 4 Unesite novi naziv spremljenog traga.

Brisanje spremljene trase

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Prikazuje se popis deset najbližih spremljenih tragova.
- 2 Odaberite spremljeni trag.
- 3 Odaberite **Delete**.

Autopilot

UPOZORENJE

Vi ste odgovorni za sigurno i oprezno upravljanje plovilom. Funkcije autopilota vanbrodskog motora alati su koji poboljšavaju mogućnost upravljanja plovilom. No, oni vas ne oslobađaju odgovornosti da plovilom upravljate na siguran način. Izbjegavajte navigacijske opasnosti i nikad ne ostavljajte kontrole motora bez nadzora.

Prije aktiviranja bilo koje funkcije autopilota, uvjerite se da je motor potpuno spušten i da je zasun nosača aktivan. Aktiviranje autopilota dok motor nije osiguran u spuštenom položaju može dovesti do neočekivanog kretanja kajaka, što može uzrokovati ozbiljne ozljede ili materijalnu štetu.

Upoznajte se s funkcijama autopilota na mirnoj otvorenoj vodi bez opasnosti.

OPREZ

Prilikom upotrebe funkcija autopilota budite spremni na iznenadna zaustavljanja, ubrzavanja i skretanja.

Vanbrodski motor Force Current podržava značajke autopilota kao što su praćenje unaprijed planirane rute, održavanje smjera kajaka i zadržavanje položaja.

Morate kalibrirati kompas vanbrodskog motora prije nego što možete upotrijebiti značajke autopilota (*Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22*). Morate imati GPS signal kako biste mogli aktivirati način autopilota (*Dohvaćanje GPS signala, stranica 22*).

Načine autopilota možete aktivirati i kontrolirati s pomoću daljinskog upravljača (*Daljinski upravljač, stranica 11*), Power Steer nožne papučice (*Upotreba nožnih papučica, stranica 32*), plotera, mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain ili kompatibilnim Garmin satom. Više informacija o autopilotu potražite u korisničkom priručniku na stranici garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

SAVJET: U nekim situacijama načini autopilota mogu stvoriti više turbulencije od očekivane. Možete prilagoditi postavke pojačanja autopilota kako biste prilagodili osjetljivost autopilota različitim uvjetima (*Podešavanje odgovora autopilota, stranica 22*).

Force Current podržava sljedeće značajke autopilota:

Tempomat: Motor automatski kontrolira brzinu propelera radi održavanja ciljane brzine (*Održavanje brzine, stranica 22*).

Zaključavanje sidra: Motor automatski upravlja i pogoni propeler radi održavanja položaja (*Držanje položaja, stranica 23*).

Držanje smjera: Motor automatski skreće kako biste zadržali smjer plovila (*Održavanje smjera, stranica 23*).

Praćenje rute: Motor može automatski upravljati i pogoniti propeler za navigaciju do točke ili duž kursa ili puta (*Navigacija, stranica 23*).

Kalibracija kompasa vanbrodskog motora

Prije kalibracije kompasa vanbrodskog motora, prijedite na otvorenu vodenu površinu, s dovoljno prostora za manevriranje kajakom u krug.

OBAVIJEST

Kalibriranje kompasa vanbrodskog motora u uvjetima nemirne vode i vjetra može negativno utjecati na radne značajke autopilota.

- 1 Provjerite je li vanbrodski motor u slobodnom položaju ([Postavljanje motora, stranica 6](#)).
- 2 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Kada se to od vas zatraži, slijedite upute na zaslonu za kalibraciju kompasa.

OBAVIJEST

Dok kalibrirate kompas, trebate rabiti vanbrodski motor za upravljanje kajakom pri maloj brzini. Upotreba vesla za upravljanje kajakom radi kalibracije kompasa može uzrokovati prekomjerno kretanje, što dovodi do lošeg rada autopilota.

Ako značajke autopilota ne rade prema očekivanjima, trebate ponoviti postupak kalibracije.

Dohvaćanje GPS signala

- 1 Premjestite kajak na područje s neometanim pogledom na nebo.
- 2 Pričekajte 30 do 60 sekundi dok vanbrodski motor ne locira satelite.
Nakon što motor locira položaj s pomoću GPS-a, LED indikator  zasvijetlit će zeleno.

Podešavanje odgovora autopilota

Možete prilagoditi postavku pojačanja autopilota kako biste prilagodili osjetljivost autopilota različitim uvjetima.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Odaberite opciju:
 - Kako biste podesili pojačanje sidrenja, odaberite **Anchor Gain**.
 - Za podešavanje pojačanja autopilota u načinu navigacije, uključujući zadržavanje smjera i tempomat, odaberite **Navigation Gain**.
- 3 Za povećanje ili smanjenje vrijednosti pojačanja odaberite  ili :
 - Kako bi autopilot bolje reagirao, povećajte postavku pojačanja. Motor će biti precizniji u kontroli kajaka, ali može stvoriti više turbulencije. Više vrijednosti pojačanja uobičajeno su potrebne za veća ili teža plovila.
 - Kako bi autopilot slabije reagirao, smanjite postavku pojačanja. Motor će stvarati manje turbulencije, ali može biti manje točan u upravljanju kajakom.

Održavanje brzine

Da biste mogli upotrebljavati funkcije autopilota, morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22](#)).

Funkcija održavanje konstantne brzine funkcija je autopilota kojom se postavlja i održava određena kopnena brzina, a prilagodbe promjenama struje i vjetra izvode se automatski.

SAVJET: Tempomat je moguće upotrebljavati uz druge načine rada autopilota ([Autopilot, stranica 21](#)).

Na daljinskom upravljaču pritisnite .

Omogućeno je održavanje konstantne brzine za trenutačnu brzinu.

Da biste isključili tempomat i elisu morate pritisnuti .

Držanje položaja

Da biste mogli upotrebljavati funkcije autopilota, morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22](#)).

Funkcija zaključavanja sidra održava položaj uz pomoć GPS-a i vanbrodskog motora.

Pritisnite .

NAPOMENA: Položaj zaključavanja sidra možete prilagoditi pritiskom tipke sa strelicom na daljinskom upravljaču ili funkcijom upravljanja gestama ([Upravljanje gestama radi prilagodbe držanja položaja, stranica 14](#)).

Za onemogućavanje zaključavanja sidra ponovno pritisnite .

Održavanje smjera

Prije upotrebe funkcija autopilota morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22](#)).

Heading Hold možete uključiti za održavanje kretanja plovila u istom smjeru kompasa. Motor će smjer možda morati podešavati automatski radi kompenzacije plutanja uzrokovanog čimbenicima poput vjetera i struja.

1 Usmjerite plovilo u željenom smjeru.

2 Pritisnite .

NAPOMENA: Smjer možete prilagoditi pritiskanjem  i  ili uz pomoć upravljanja gestama ([Upravljanje gestama, stranica 14](#)).

SAVJET: Dok primjenjujete način rada autopilota, možete i održavati brzinu uz pomoć tempomata ([Održavanje brzine, stranica 22](#)).

Da biste onemogućili Heading Hold i vratili se u ručni način rada, morate odabrati  ili .

Promjena ponašanja značajke Heading Hold

Značajka Heading Hold zadano je postavljena u način rada Go To, koji može prilagoditi smjer radi kompenzacije plutanja i održavanja kretanja smjera plovila. Ako želite, značajku Heading Hold možete konfigurirati za primjenu načina rada Vessel Align, koji zanemaruje plutanje i jednostavno održava pravac plovila usmjeren u istom smjeru.

1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Odaberite **Vessel Align**.

Možete odabrati Go To za povratak značajke Heading Hold u zadani način rada.

Navigacija

Prije upotrebe funkcija autopilota morate kalibrirati vanbrodski motor ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22](#)).

Vanbrodski motor s pomoću GPS-a usmjerava plovilo do lokacije točke ili slijedi rutu ili trag.

1 Na daljinskom upravljaču odaberite opciju:

- Započnite navigaciju do spremljene točke ([Navigacija do točke, stranica 18](#)).
- Započnite navigaciju spremljenom rutom ([Navođenje po ruti, stranica 19](#)).
- Započnite ponovno trasiranje aktivne trase ([Navigiranje do početka aktivnog traga, stranica 20](#)).
- Započnite navigaciju po spremljenom tragu ([Navigacija po spremljenom tragu, stranica 20](#)).

NAPOMENA: S pomoću vanbrodskog motora možete i pratiti putove automatskog navođenja kada se navigacija pokrene na povezanom ploteru. Dodatne informacije potražite u korisničkom priručniku za ploter.

Navigating se prikazuje na zaslonu daljinskog upravljača, a vanbrodski motor automatski usmjerava plovilo prema odredištu.

2 Prema potrebi prilagodite brzinu.

SAVJET: Dok primjenjujete način rada autopilota, možete i održavati brzinu uz pomoć tempomata ([Održavanje brzine, stranica 22](#)).

Pauziranje i nastavljavanje navigacije

1 Tijekom navigacije odaberite opciju na daljinskom upravljaču:

- Za pauziranje navigacije i istodobno zadržavanje smjera i brzine odaberite  > **Standby**.
- Za pauziranje navigacije i postavljanje zaključavanja sidra odaberite 

Navigacija se prekida, a vanbrodski motor vraća se na ručni način rada ili održava položaj uz zaključavanje sidra.

2 Odaberite  > **Follow Route** ili pritisnite  za nastavljavanje navigacije.

3 Prema potrebi pokrenite propeler.

Zaustavljanje navigacije

Odaberite  > **Stop Nav**.

Navigacija se prekida, a vanbrodski motor vraća se na ručni način rada.

Postavke

Postavke vanbrodskog motora

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Postavljanje postavki bežične mreže za vanbrodski motor ([Postavke bežične mreže, stranica 25](#)).

Calibrate: Kalibracija kompasa vanbrodskog motora ([Kalibracija kompasa vanbrodskog motora, stranica 22](#)) i postavljanje pomaka pramca vanbrodskog motora.

Steering Mode: Definira način upravljanja plovilom Power Steer s pomoću nožnih papučica ([Inverzija reakcije motora, stranica 32](#)).

MOB Tag Override Mode: Uključite kako biste dopustili rad propelera čak i ako je motor izgubio vezu s oznakom MOB ([Zaobilaženje MOB pločice, stranica 27](#)).

Programmable Keys: Ponovno definiranje funkcije ručica na Power Steer nožnim papučicama ([Zamjena funkcija poluga nožnih papučica, stranica 32](#)).

Units: Postavljanje mjernih jedinica.

Battery Management: Definiranje postavki povezanih s baterijom vanbrodskog motora ([Postavke upravljanja akumulatorom, stranica 25](#)).

Beeper: Onemogućavanje/omogućavanje zvučne obavijesti autopilota.

Auto Power On: Uključuje vanbrodski motor kada dovedete napajanje u sustav.

Heading Hold: Postavljanje ponašanja funkcije držanja smjera ([Promjena ponašanja značajke Heading Hold, stranica 23](#)).

Nav. Arrival: Postavlja ponašanje vanbrodskog motora kada stignete do kraja rute. Postavkom Anchor Lock vanbrodski motor zadržava položaj s pomoću funkcije zaključavanja sidra kada plovilo stigne na kraj rute. Postavkom Manual propeler se isključuje kada plovilo stigne na kraj rute.

OPREZ

Kada upotrebljavate opciju Manual za Nav. Arrival, morate biti spremni preuzeti kontrolu nad plovilom.

Anchor Gain: Postavljanje razine odziva autopilota u načinu rada za zaključavanje sidra ([Podešavanje odgovora autopilota, stranica 22](#)).

Navigation Gain: Postavljanje razine odziva autopilota u drugim načinima rada autopilota ([Podešavanje odgovora autopilota, stranica 22](#)).

Clear User Data: Brisanje svih spremljenih točaka, ruta, trasa i vaše aktivne trase.

NAPOMENA: Ako ste povezani s ploterom, ovim ćete odabirom obrisati korisničke podatke iz vanbrodskog motora i povezanog plotera.

Restore Defaults: Ponovno postavlja postavke vanbrodskog motora na tvornički zadane vrijednosti.

NAPOMENA: Vraćanjem zadanih postavki neće se obrisati korisnički podaci na vanbrodskom motoru niti na povezanom ploteru.

Postavke bežične mreže

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

NAPOMENA: Na vrhu zaslona prikazuje se aktivni način Wi-Fi®.

Mode: Postavljanje načina Wi-Fi. Možete isključiti tehnologiju Wi-Fi, pridružiti mrežu plotera ili izraditi bežičnu pristupnu točku da biste upotrebljavali aplikaciju ActiveCaptain ([Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain, stranica 33](#)).

Setup > Name: Postavljanje naziva bežične pristupne točke na vanbrodskom motoru (samo način ActiveCaptain).

Setup > Password: Postavljanje lozinke za bežičnu pristupnu točku na vanbrodskom motoru (samo način ActiveCaptain).

Postavke upravljanja akumulatorom

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Prikaz indikatora akumulatora vanbrodskog motora postavlja na ikonu ili brojčanu vrijednost napona.

Battery Setup: Postavlja vrstu akumulatora priključenog na vanbrodski motor, što pomaže pri izračunu prikazanog statusa akumulatora.

Postavke daljinskog upravljača

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Prilagodba postavki pozadinskog osvjetljenja. ([Postavke pozadinskog osvjetljenja, stranica 25](#))

Beeper: Postavljanje generatora zvučnog signala tako da se oglašava za pritiskanje tipki i alarme.

Auto Power Off: Postavljanje vremena prije automatskog isključivanja daljinskog upravljača.

Calibrate: Kalibracija daljinskog upravljača za funkcije upravljanja gestama ([Kalibracija daljinskog upravljača, stranica 15](#)).

Pairing: Uparivanje daljinskog upravljača s vanbrodskim motorom ([Uparivanje daljinskog upravljača, stranica 15](#)).

Language: Postavlja jezik teksta na zaslonu.

Restore Defaults: Vraćanje daljinskog upravljača na tvornički zadane vrijednosti. Vraćaju se zadane postavke konfiguracije na daljinskom upravljaču, ali se ne uklanjaju spremljeni korisnički podaci.

Postavke pozadinskog osvjetljenja

Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Postavljanje pozadinskog osvjetljenja tako da se uključi na pritisak tipke.

Alarms: Postavljanje pozadinskog osvjetljenja tako da se uključi kada se oglasi alarm na daljinskom upravljaču.

Timeout: Prilagođavanje trajanja prije isključivanja pozadinskog osvjetljenja.

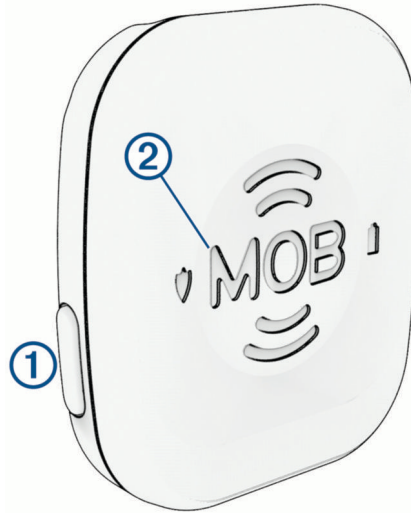
Brightness: Postavlja razinu svjetline pozadinskog osvjetljenja.

MOB pločica

Pločica za čovjeka u moru (MOB) priloženi je dodatak namijenjen povećanju vaše sigurnosti kada napustite kajak. Kada je MOB pločica uključena i uparena s vanbrodskim motorom, propeler se automatski zaustavlja kada se MOB pločica uroni u vodu.

⚠ UPOZORENJE

Da bi funkcija automatskog isključivanja vanbrodskog motora putem MOB pločice radila kako je predviđeno, morate nositi MOB pločicu na tijelu te se pobrinuti da je uključena i uparena s vanbrodskim motorom. Ako MOB pločica nije uključena, nije uparena i nije pričvršćena na vaše tijelo, ili ako nije uronjena u vodu, vanbrodski motor neće automatski zaustaviti propeler. Napuštanje kajaka dok je propeler u pogonu može dovesti do ozbiljnih ozljeda ili smrti.

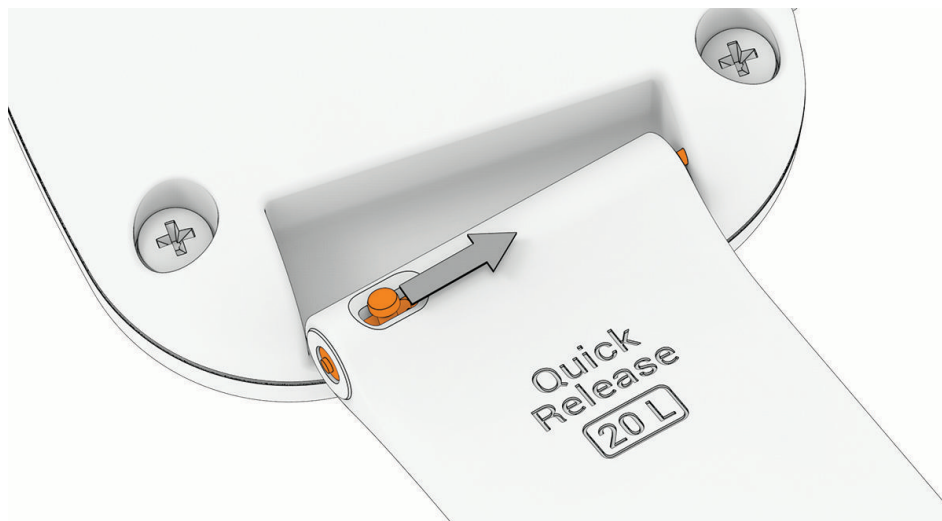


1	Gumb za napajanje i sučelje: • Pritisnite za provjeru statusa i razine napunjenosti baterije pločice. • Držite za uključivanje ili isključivanje pločice.
	MOB gumb: • Držite za zaustavljanje propelera. • Nakon povratka u kajak, pritisnite za poništavanje MOB statusa i nastavak normalnog rada vanbrodskog motora.
2	⚠ UPOZORENJE Prije nastavka normalnog rada motora morate se uvjeriti da je područje oko pramčanog motora prazno. Nastavak rada dok se druge osobe nalaze u blizini motora može rezultirati ozbiljnim ozljedama ili smrtnim ishodom. SAVJET: MOB status također možete poništiti pritiskom na MOB OVERRIDE na vanbrodskom motoru ili odbacivanjem poruke statusa na daljinskom upravljaču ili povezanom ploteru.
	LED indikator prilikom pritiska na gumb za napajanje prikazuje status veze pločice: • Zeleno: pločica je povezana. • Crveno: pločica nije povezana.
	LED indikator prilikom pritiska na gumb za napajanje prikazuje status baterije pločice: • Zeleno: razina baterije je visoka. • Narančasto: razina baterije je srednja. • Crveno: baterija je slaba.

Pričvršćivanje trake ili karabinera

Oznaka MOB upakirana je s karabinerom, narukvicom i privjeskom za ključeve. Možete upotrijebiti karabiner za pričvršćivanje oznake MOB na odjeću ili možete pričvrstiti oznaku MOB na narukvicu kako biste je nosili na zapešću. Privjesak možete pričvrstiti na karabiner ili na narukvicu kako biste spriječili da oznaka MOB potone ako se slučajno izgubi u vodi. Slijedite ove korake za pričvršćivanje narukvice ili karabinera na oznaku MOB.

- 1 Umetnite jedan kraj opružne šipke na traci ili karabineru u jednu od rupa na oznaci MOB.
- 2 Gurnite zatik za brzo otpuštanje kako biste uvukli drugi kraj opružnog zatika.



- 3 Poravnajte opružni zatik s drugom rupom na oznaci MOB i otpustite zatik.

Zaobilaženje MOB pločice

Ako vanbrodski motor izgubi vezu s MOB pločicom, a vi se još uvijek nalazite u kajaku, možete zaobići MOB funkciju kako biste privremeno nastavili s normalnim radom motora.

UPOZORENJE

Prije nastavka normalnog rada motora morate se uvjeriti da je područje oko pramčanog motora prazno. Nastavak rada dok se druge osobe nalaze u blizini motora može rezultirati ozbiljnim ozljedama ili smrtnim ishodom.

Nakon što motor izgubi vezu s MOB pločicom i propeler se zaustavi, odaberite opciju:

- Na daljinskom upravljaču vanbrodskog motora odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Pet sekundi držite gumb MOB OVERRIDE na gornjoj strani kućišta vanbrodskog motora.

Pri uključivanju MOB Tag Override Mode vanbrodski motor oglašava se dugim zvučnim signalom. Vanbrodski motor periodički se oglašava zvučnim signalom, a LED indikator statusa  treperi žuto kada je uključen MOB Tag Override Mode.

Ako vratite MOB pločicu i veza s vanbrodskim motorom se uspostavi, vanbrodski motor automatski isključuje MOB Tag Override Mode. Za nastavak normalnog rada morate pritisnuti MOB gumb na MOB pločici ili odbaciti MOB poruku na daljinskom upravljaču ili povezanom ploteru.

Uparivanje MOB pločice s Force Current vanbrodskim motorom

MOB pločica priložena uz Force Current vanbrodski motor tvornički je uparena s vanbrodskim motorom. Za uparivanje nove MOB pločice s vanbrodskim motorom slijedite ove korake.

- 1 Provjerite je li vanbrodski motor uključen.
- 2 Držite gumb napajanja na bočnoj strani MOB pločice kako biste je uključili.
 na MOB pločici treperi crveno.
- 3 Na vanbrodskom motoru triput pritisnite .
Dok motor traži vezu, LED indikator  treperi plavo.
- 4 MOB pločica treba biti unutar 1 m (3 ft.) od vanbrodskog motora.
- 5 Triput brzo pritisnite gumb napajanja na MOB pločici.
Dok MOB pločica traži vezu,  na njoj treperi plavo.

Nakon uspješnog povezivanja LED indikator statusa  na vanbrodskom motoru postojano je zelena.

Zamjena baterije MOB pločice

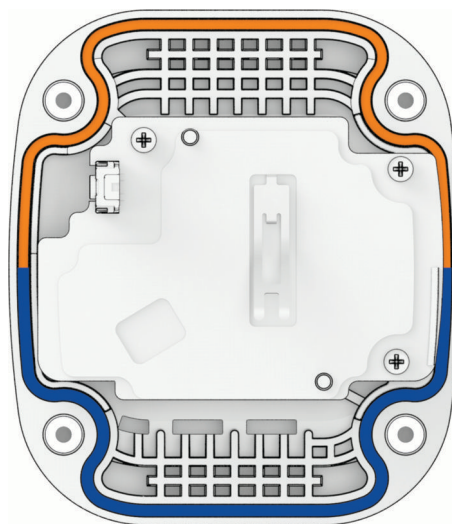
⚠ UPOZORENJE

U kutiji proizvoda potražite list *Važni podaci o sigurnosti i proizvodu* koji sadrži upozorenja i druge važne informacije o proizvodu.

- 1 Križnim odvijačem broj 1 otpustite četiri pričvrsna vijka kako biste uklonili stražnji poklopac.



- 2 Nježno podignite bijeli jezičak kako biste otpustili bateriju iz stražnjeg poklopca.
 - 3 Novu bateriju postavite u stražnju ploču tako da je pozitivna (+) strana okrenuta prema dolje.
 - 4 Gumena brtva na prednjem poklopcu MOB pločice ne smije biti neispravna te mora potpuno nasjedati u svoj utor.
- Brтва u utor pristaje okrenuta u određenom smjeru.



OBAVIJEST

Ako brtva ne nasjeda potpuno i pravilno u utor, neće brtviti, a to će uzrokovati kvar MOB pločice pri izlaganju vodi. Informacije o kupnji zamjenske brtve potražite u *Priručniku za terensko servisiranje* na garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

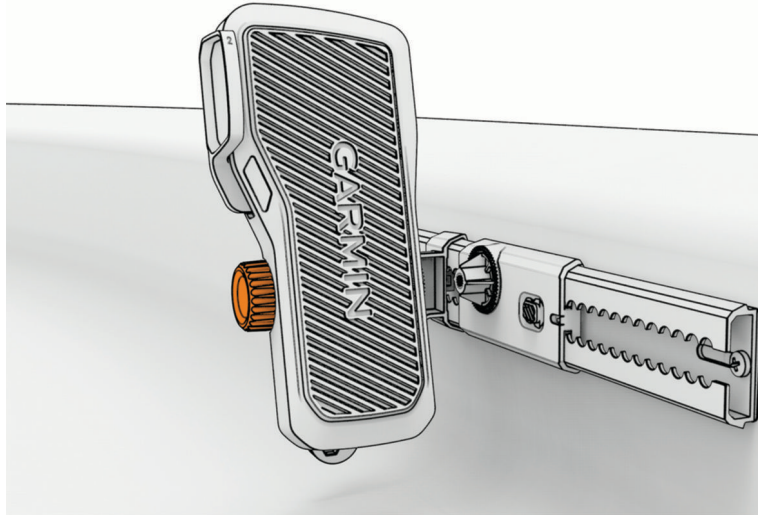
Nakon zamjene baterije može biti potrebno ponovno upariti MOB pločicu (*Uparivanje MOB pločice s Force Current vanbrodskim motorom*, stranica 28).

Power Steer Papučice

Papučice Power Steer se isporučuju samo s nekim modelima

Postavljanje papučica na vodilice

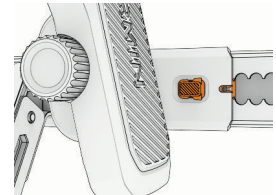
- 1 Poravnajte vijak s vanjske strane papučice s navojnom utičnicom u nosaču papučice na vodilici i okrenite gumb s druge strane papučice udesno kako biste pričvrstili papučicu na nosač papučice.



- 2 Nagnite papučicu naprijed-natrag kako biste provjerili njezin opseg pokreta i prilagodite kut papučice ako je potrebno.
- 3 Ako je potrebno, pritisnite gumb na nosaču papučice i gurnite ga duž vodilice kako biste postavili papučicu na ugodnu udaljenost.

OBAVIJEST

Nemojte pomicati nosače papučica do kraja na bilo koji kraj vodilice papučice. Ako nosač papučice prekriva jedan od vijaka za pričvršćivanje vodilice papučice, može biti teško pomicati ga.



- 4 Ponovite korake za drugu papučicu.

SAVJET: Možete provjeriti oznake gdje se papučice spajaju s nosačima papučica kako biste bili sigurni da su obje papučice postavljene pod istim kutom.

OBAVIJEST

Morate ukloniti papučice iz nosača pedala prije transporta kajaka. Papučice se mogu olabaviti tijekom transporta, što može uzrokovati štetu.

Upravljanje nožnim papučicama

⚠ UPOZORENJE

Upoznajte se s nožnim papučicama na mirnoj otvorenoj vodi bez opasnosti. Započnite s malim pokretima dok se ne naviknete na odziv papučica.

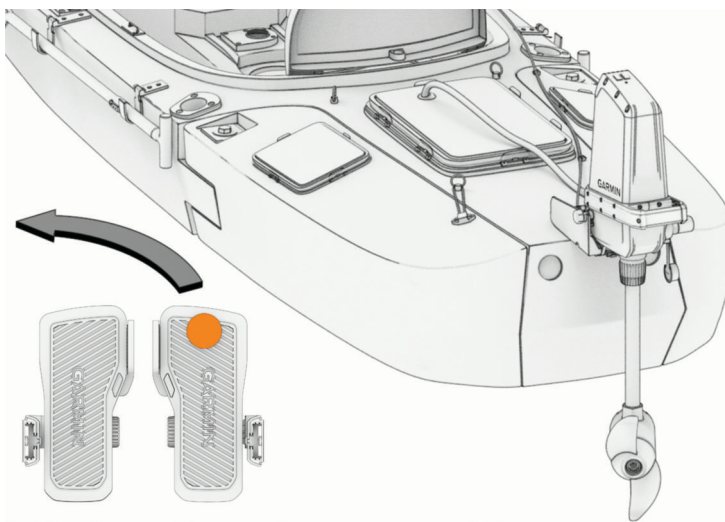
Svaku papučicu možete nagnuti naprijed ili natrag iz neutralnog položaja. Kako više nagnijete papučice u bilo kojem smjeru, propeler se okreće brže. Kombinirani položaj obaju papučica određuje kut pogonskog motora propelera.

- Za kretanje prema naprijed, obje papučice nagnite prema naprijed.
- Za kretanje prema natrag, obje papučice nagnite prema unatrag.

⚠ UPOZORENJE

Prilikom vožnje kajaka unatrag s pomoću vanbrodskog motora može doći do neočekivanog upravljanja zbog utjecaja trupa na potisak motora. Morate biti oprezni i svjesni svoje okoline prilikom vožnje kajaka unatrag s pomoću vanbrodskog motora kako biste izbjegli moguće ozljede ili oštećenje proizvoda uslijed slučajnog sudara.

- Za skretanje ulijevo, desnu papučicu nagnite prema naprijed dok lijevu papučicu držite u neutralnom položaju.



Nos pogonskog motora propelera okrenut će se udesno, okrećući kajak ulijevo.

- Za skretanje udesno, lijevu papučicu nagnite prema naprijed dok desnu papučicu držite u neutralnom položaju.

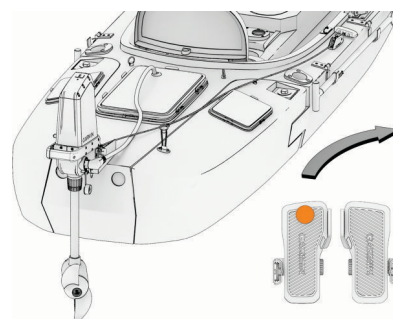
Nos pogonskog motora propelera okrenut će se ulijevo, okrećući kajak udesno.

- Kako biste kajak okrenuli pod oštrijim kutom, jednu papučicu nagnite prema naprijed, a drugu unatrag.

Nos pogonskog motora propelera okreće se do 90 stupnjeva, ovisno o relativnom kutu papučica.

NAPOMENA: Pri kutovima upravljanja većima od 45 stupnjeva, brzina pogona propelera automatski se ograničava kako bi se smanjila turbulencija.

Možete obrnuti desnu i lijevu reakciju papučice kako biste oponašali upravljanje kormilom kojim se upravlja kabelom ([Inverzija reakcije motora, stranica 32](#)).



Inverzija reakcije motora

Po zadanim postavkama, nožne papučice Power Steer oponašaju diferencijalno upravljanje, poput onog kod kosilice za travu. Možete obrnuti desnu i lijevu reakciju pedale kako biste oponašali standardno upravljanje.

1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.

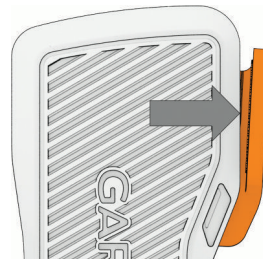
2 Odaberite **Rudder**.

Možete odabrati Zero-Turn za povratak na standardno upravljanje.

Upotreba nožnih papučica

Upotrijebite poluge na svakoj od nožnih papučica za aktiviranje načina rada autopilota.

- Kako biste uključili/isključili **Heading Hold**, pritisnite lijevu papučicu.
- Kako biste uključili/isključili **Anchor Lock**, pritisnite desnu papučicu.



Zamjena funkcija poluga nožnih papučica

1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.

2 Odaberite opciju:

- Za konfiguraciju poluge desne pedale odaberite **Right Pedal**.
- Za konfiguraciju poluge lijeve pedale odaberite **Left Pedal**.

3 Odaberite opciju:

- Za onemogućavanje poluge nožne papučice odaberite **None**.
- Za uključivanje ili isključivanje zaključavanja sidra po pritisku poluge papučice odaberite **Anchor Lock**.
- Za uključivanje ili isključivanje držanja smjera po pritisku poluge papučice odaberite **Heading Hold**.
- Za označavanje točke na vašoj trenutnoj lokaciji pritiskom poluge papučice odaberite **Mark Waypoint**.

Uparivanje nožnih papučica

Ako su nožne papučice priložene uz vanbrodski motor, uparene su s vanbrodskim motorom u tvornici. Slijedite ove korake kako biste uparili novi komplet nožnih papučica.

Svaku papučicu morate upariti zasebno.

1 Provjerite je li vanbrodski motor uključen.

2 Na vanbrodskom motoru triput pritisnite  za pristup u načinu rada za uparivanje.

Tijekom traženja veze LED indikator  treperi plavo.

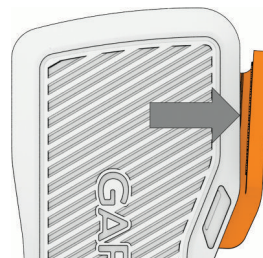
3 Postavite nožnu papučicu na udaljenost od najviše 1 m (3 ft) od vanbrodskog motora.

4 Triput pritisnite ručicu na nožnoj papučici.

LED indikator na nožnoj papučici treperi plavo dok traži vezu i svijetli zeleno kada se veza uspješno uspostavi.

5 Ponovite korake od 2 do 4 za uparivanje druge nožne papučice.

SAVJET: Pri ispitivanju, po pritisku poluge papučice LED indikator treperi zeleno kada je papučica uparena s motorom ili treperi crveno kada nije uparena.



Ugradnja baterija u papučice

Papučice se napajaju se putem dvije AA baterije (nisu uključene). Za najbolje rezultate upotrijebite litijske baterije.

SAVJET: Za provjeru razine možete dvaput pritisnuti polugu papučice. Postojano zelen, žut ili crven LED indikator na papučici pokazuje opću razinu baterije.

- 1 Na papučici okrenite D-prsten u smjeru obrnutom od kazaljke na satu i povucite prema gore kako biste skinuli poklopac.
- 2 Umetnite dvije AA baterije i pazite na polaritet.
- 3 Stavite poklopac baterije i okrenite D-prsten u smjeru kazaljke na satu.
- 4 Ponovite korake za drugu papučicu.

LED indikator statusa

LED indikator na pojedinoj Power Steer nožnoj papučici svijetleći prikazuje status papučice.

Zelena	Nožna papučica povezana je s vanbrodskim motorom i pokrenuta je poluga za naredbu.
Plava	Nožna papučica je u načinu rada za uparivanje.
Bijela	Nožna papučica je povezana i premještena u neutralni položaj.
Ljubičasta	Nožna papučica instalira nadogradnju softvera. OBAVIJEST Tijekom nadogradnje softvera nije dopušteno isključiti napajanje nožne papučice jer je tako možete oštetiti.
Crvena	Poluga nožne papučice je primijenjena, no papučica nije povezana s vanbrodskim motorom.

Povezivanje mobilnog uređaja s aplikacijom ActiveCaptain

Možete povezati mobilni uređaj s vanbrodskim motorom s pomoću aplikacije ActiveCaptain. Aplikacija osigurava brzu i jednostavnu interakciju s vanbrodskim motorom i nadogradnju softvera uređaja.

- 1 Na daljinskom upravljaču odaberite  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Unesite naziv i lozinku za ovu mrežu.
- 3 Iz trgovine aplikacijama na mobilnom uređaju instalirajte i otvorite aplikaciju ActiveCaptain.
- 4 Postavite mobilni uređaj blizu vanbrodskog motora.
- 5 U postavkama mobilnog uređaja otvorite stranicu s Wi-Fi vezama i povežite se s vanbrodskim motorom s pomoću naziva i lozinke koje ste unijeli u prethodnom koraku.

Povezivanje s ploterom

Da biste mogli povezati vanbrodski motor, vaš kompatibilni Garmin ploter mora imati instaliranu najnoviju verziju softvera.

Vanbrodski motor možete bežično povezati s kompatibilnim Garmin ploterom. Nakon povezivanja s kompatibilnim uređajem za iscrtavanje, moći ćete upravljati vanbrodskim motorom s uređaja za iscrtavanje.

1 Uključite ploter i vanbrodski motor.

2 Provjerite postoji li na ploteru bežična mreža.

NAPOMENA: Ako je postavljeno više plotera, samo je jedan od njih host uređaj bežične mreže. Dodatne informacije potražite u korisničkom priručniku za ploter.

3 Na ploteru odaberite **Postavke > Komunikacije > Bežični uređaji > Garmin vanbrodski motor > Početak**.

4 Na zaslonu vanbrodskog motora triput pritisnite  za prelazak u način rada za uparivanje.

LED indikator  na vanbrodskom motoru svijetli plavo dok traži vezu s ploterom, a počinje svijetliti zeleno nakon uspješnog povezivanja.

Nakon uspješnog povezivanja na ploteru se prikazuje poruka potvrde.

5 Nakon što se ploter i vanbrodski motor uspješno povežu, omogućite traci vanbrodskog motora na ploteru upravljanje motorom.

Potpune upute za rad potražite u najnovijoj verziji korisničkog priručnika za ploter.

Povezivanje s Garmin satom

Vanbrodski motor možete je bežično povezati s kompatibilnim satom Garmin, a zatim vanbrodskim motorom upravljati uz pomoć aplikacije Trolling Motor na satu.

Pri prvom povezivanju vanbrodskog motora sa satom vanbrodski je motor nužno upariti sa satom. Nakon uparivanja sat u dometu automatski se povezuje s uključenim motorom.

1 Vanbrodski motor mora biti uključen i povezan s daljinskim upravljačem.

2 Kompatibilni sat Garmin unesite unutar 3 m od vanbrodskog motora.

3 Na satu držite **MENU**.

4 Odaberite **Senzori i dodaci > Dodaj novo > Trolling Motor**.

5 Na zaslonu vanbrodskog motora triput pritisnite  za prelazak u način rada za uparivanje.

 na ploči sa zaslonom vanbrodskog motora plave je boje dok pretražuje vezu, a pozeleni nakon uspješnog povezivanja.

6 Potvrdite kôd za uparivanje koji se prikazuje na satu i povezanom daljinskom upravljaču.

Komande vanbrodskog motora možete otvoriti tako da pritisnete START i odaberete Trolling Motor.

Nadogradnje softvera

Posjetite garmin.com/support/software/marine/ i potražite informacije o najnovijim ažuriranjima softvera pomorskih uređaja Garmin.

Potrebno održavanje i raspored održavanja

OBAVIJEST

Nakon upotrebe motora u slanoj ili bočatoj vodi trebate isprati cijeli motor svježom vodom i mekom krpom nanijeti silikonski sprej na bazi vode. Morate izbjegavati izlaganje motora mlazovima vode kako biste spriječili prodiranje vode koje može dovesti do oštećenja proizvoda.

Kako biste očuvali jamstvo, morate provesti niz rutinskih zadataka održavanja kako biste motor pripremili za sezonu.

Za Force Current vanbrodski motor:

- Provjerite kraj užeta za povlačenje ispod zasuna nosača i po potrebi zavežite novi čvor stoper.
- Provjerite pomiče li se zasun nosača. Ako se ne vraća glatko u početni položaj, očistite i podmažite zasun.
- Provjerite kraj užeta za povlačenje u vučnoj dršci i po potrebi zavežite novi čvor stoper.
- Provjerite koloture užeta u nosaču motora i klinu te se uvjerite da se slobodno okreću. Očistite ih ili zamijenite ako su oštećeni.
- Provjerite vučnu dršku i zamijenite je ako ima pukotina ili drugih znakova istrošenosti.
- Pregledajte cijelu dužinu užeta za povlačenje u potrazi za iskrzanim dijelovima ili drugim znakovima istrošenosti. Zamijenite ga ako je potrebno.
- Pregledajte prstenaste ušice i sponu. Zategnite vijke za montažu ako je potrebno. Zamijenite prstenaste ušice i klin ako imaju pukotine ili druge znakove istrošenosti.
- Provjerite vijke koji učvršćuju nosač za kajak. Po potrebi ih zategnite ili zamijenite.
- Provjerite površinu za montažu oko nosača. Ako postoje znakovi istrošenosti, razmislite o dodatnom učvršćivanju površine i ponovnoj montaži nosača.
- Provjerite nosač motora i zamijenite ga ako ima pukotina ili drugih znakova oštećenja.
- Provjerite ručice za zakretanje motora i zamijenite ih ako ima pukotina ili drugih znakova oštećenja.
- Pregledajte cijelu dužinu kabela za napajanje i zamijenite ga ako je istrošen.
- Provjerite priključak kabela za napajanje radi znakova korozije ili savijenih utičnih pinova. Očistite ili zamijenite kabel ako je potrebno.
- Provjerite poklopac priključka na motoru i uvjerite se da ispravno štiti priključak. Po potrebi zamijenite poklopac priključka.
- Provjerite anode na motoru pogona propelera i po potrebi ih zamijenite (*Provjera potrošnih anoda, stranica 37*).
- Provjerite propeler kako biste bili sigurni da je matica propelera zategnuta na 16,27 N-m (12 lbf-ft).
- Provjerite istrošenost propelera. Zamijenite ga ako je potrebno (*Zamjena elise, stranica 10*).

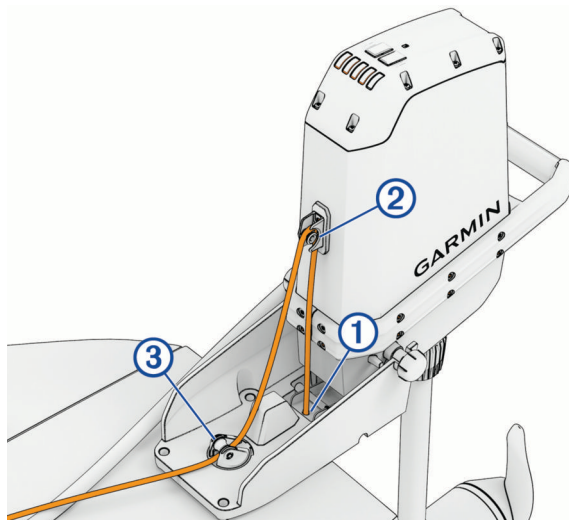
Za Power Steer nožne papučice:

- Provjerite vijke koji učvršćuju vodilice papučica za kajak. Po potrebi zategnite.
- Provjerite odjeljak za baterije na nožnim papučicama kako biste bili sigurni da baterije nisu pukle. Po potrebi očistite kontakte baterije.

Najčešće zamjenske dijelove i dodatnu opremu možete naručiti na garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Upute za servisiranje i informacije o drugim zamjenskim dijelovima potražite u *Priručniku za terensko servisiranje* na garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Zamjena vučnog užeta

- 1 Odrežite istrošeno ili oštećeno uže i uklonite ga s motora i ručke užeta.
- 2 Provedite jedan kraj novog užeta kroz metalni zasun za otpuštanje u nosaču ①.

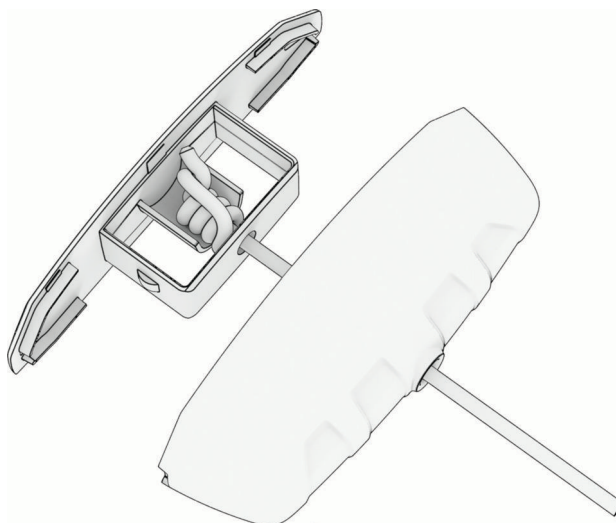


- 3 Zavežite kraj novog užeta ispod nosača u granični čvor kako biste spriječili izvlačenje užeta kroz zasun za otpuštanje.
- 4 Provucite uže kroz otvor na prednjoj strani motora ②.
- 5 Usmjerite uže prema dolje i provucite ga kroz okretni kotur na nosaču ③.
- 6 Provucite uže kroz proreze i sponu.
- 7 Postavite ručku užeta na novo uže ([Postavljanje ručke za uže, stranica 36](#)).



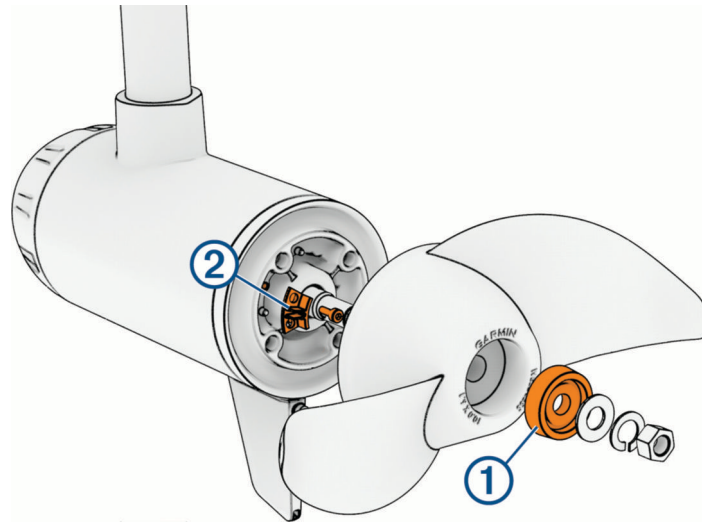
Postavljanje ručke za uže

- 1 Provucite kraj užeta kroz dva dijela vučne ručke.
- 2 Prilagodite duljinu užeta tako da ga možete udobno dohvatiti iz sjedećeg položaja u kajaku.
SAVJET: Preporučujemo da odrežete uže tako da ostane otprilike 20 cm (8 in) od klina kako bi vučna ručka ostala blizu klina kada je motor u spušenom položaju.
- 3 Zavežite čvor stoper kako biste zavezali uže unutar vučne ručke.
- 4 Ako je potrebno, izrežite i otopite kraj užeta kako biste spriječili njegovo trošenje.
- 5 Spojite dva dijela vučne ručke.



Provjera potrošnih anoda

- 1 Nasadnim ključem od $\frac{9}{16}$ in. (15 mm) otpustite maticu na kraju propelera.
- 2 Uklonite propeler i na stranu odložite maticu, sigurnosni podložak i plosnati podložak.
- 3 Uklonite i pregledajte anodu propelera ①.



- 4 Šesterokutnim ključem od 3 mm uklonite pogonsku anodu propelera ② i pregledajte je.
- 5 Odaberite opciju:
 - Ako je veličina anode jednaka ili veća od polovice izvorne veličine, očistite je žičanom četkom ili brusnim papirom.

OBAVIJEST

Prije čišćenja sa žičanom četkom ili brusnim papirom anodu biste trebali ukloniti iz motora. Čišćeći anodu dok je ugrađena u motor mogli biste oštetiti motor, ubrzati koroziju i skratiti vijek trajanja motora.

- Ako je veličina anode manja od polovice izvorne veličine, bacite je i kupite zamjenu.

Komplet potrošnih anoda možete kupiti na garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

OBAVIJEST

Da biste je pravilno pričvrstili, maticu propelera pri ugradnji propelera na pogonski motor propelera morate zategnuti na 16,27 Nm (12 lbf-ft.).

Specifikacije

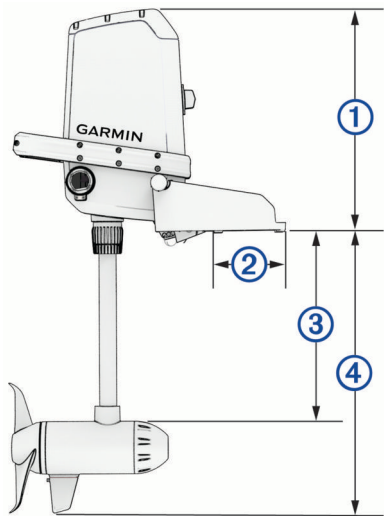
Vanbrodski motor

Težina	Samo motor: 10,1 kg (22,2 lbs) S nosačem i kabelom: 12,6 kg (27,8 lbs)
Radna temperatura	Od -5 do 40 °C (od 32 do 104 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Vodootpornost	Kućište upravljačkog sustava: IEC 60529 IPX7 ⁶ Kućište propelera motora: IEC 60529 IPX8 ⁷
Sigurna udaljenost od kompasa	91 cm (3 ft)
Duljina kabela napajanja	165 cm (5 st. 5 in.)
Ulazni napon	Od 12 do 24 Vdc
Ulazna jakost	40 A kontinuirano
Osigurač (ne isporučuje se)	32 VDC ili jači, prikladan za stalni napon jakosti 40 NAPOMENA: Sustav možete zaštititi upotrebom osigurača veće jakosti, ne veće od 60 A, ako je radna temperatura visoka ili ako se strujni krug dijeli s drugim uređajima. Prije zamjene biste trebali provjeriti ispunjava li ožičenje na plovilu norme ožičenja u pomorstvu upotrebom većeg osigurača.
Maksimalna potrošnja energije	420 W @ 12 VDC 768 W @ 24 VDC
Bežična frekvencija i snaga odašiljanja	2,4 GHz pri maksimalnih 19 dBm

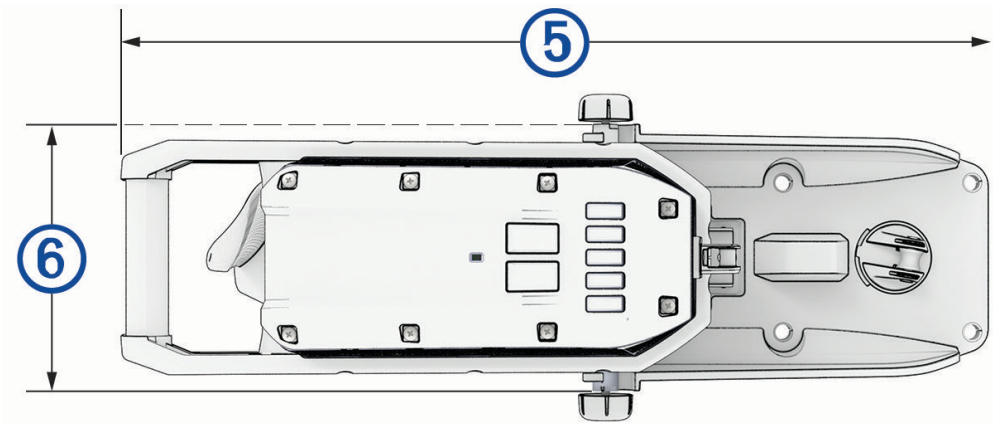
⁶ Uređaj može izdržati slučajno izlaganje vodi do 1 metra dubine najviše 30 minuta.

⁷ Može izdržati trajno uranjanje u vodu do 3 metra dubine.

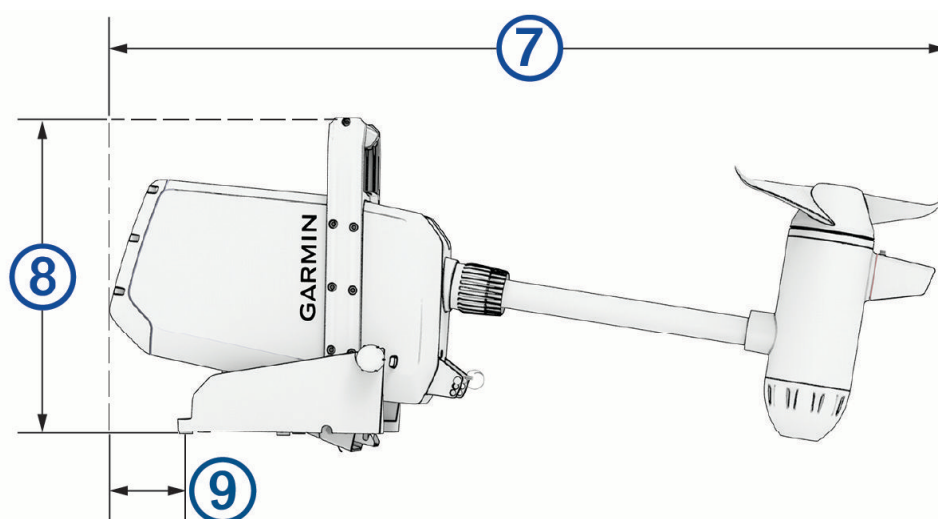
Dimenzije



①	431 mm (17 in.)
②	29 mm (1 1/8 in.)
③	290 mm (11 3/8 in.) min. 422 mm (16 5/8 in.) max.
④	470 mm (18 1/2 in.) min. 602 mm (23 3/4 in.) max.



⑤	527 mm (20 3/4 in.)
⑥	185 mm (7 5/16 in.)



⑦	1005 mm (39 ⁵ / ₈ in.)
⑧	385 mm (15 ³ / ₁₆ in.)
⑨	112 mm (4 ³ / ₈ in.)

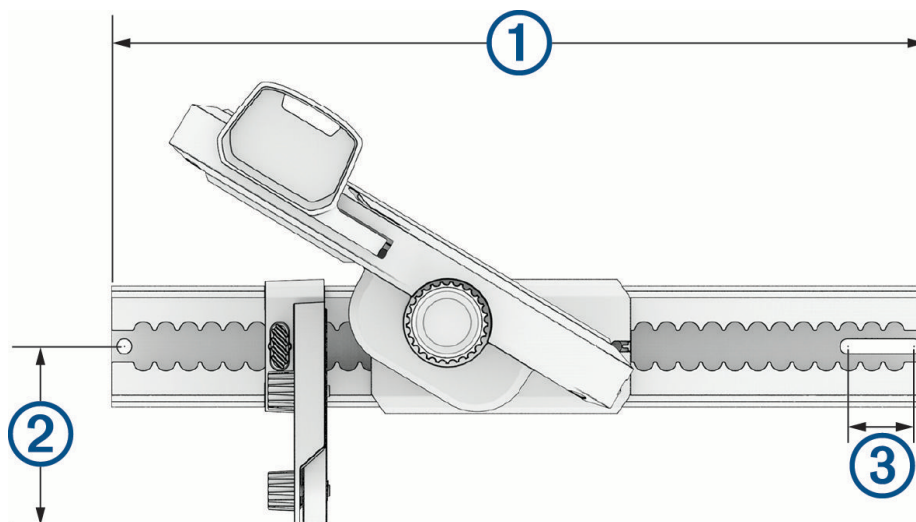
Power Steer Nožne papučice

Papučice Power Steer se isporučuju samo s nekim modelima.

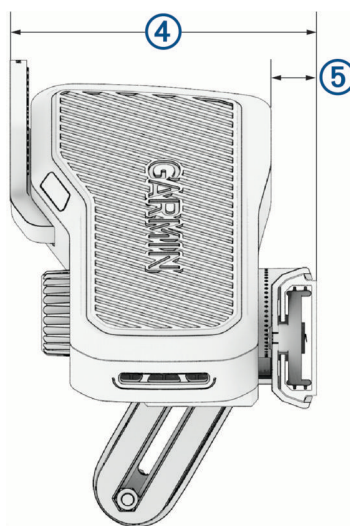
Težina (čitav sustav, uključujući vodilice)	3,08 kg (6,8 lb.)
Radna temperatura	Od -5 do 40 °C (od 32 do 104 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Vodootpornost	IEC 60529 IPX7 ⁸
Sigurna udaljenost od kompasa	61 cm (24 in.)
Napajanje	2 AA baterije po papučici
Bežična frekvencija i snaga odašiljanja	2,4 GHz pri maksimalno 9,1 dBm

⁸ Uređaj može izdržati slučajno izlaganje vodi do 1 metra dubine najviše 30 minuta.

Dimenzije



①	394 mm (15 1/2 in)
②	Minimalno 87 mm (3 7/16 in) (kratka ručica stabilizatora) Maksimalno 196 mm (7 11/16 in) (duga ručica stabilizatora)
③	32 mm (1 1/4 in)



④	141 mm (5 9/16 in)
⑤	21 mm (13/16 in)

Specifikacije

Dimenzije (Š × V × D)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in)
Težina	109 g (3,8 oz) bez baterija
Materijal	Sintetički polimer ojačan staklenim vlaknima
Vrsta zaslona	Čitljiv na sunčevoj svjetlosti, transflektivan, MIP memorija (memory-in-pixel)
Rezolucija zaslona	240 x 240 piksela
Veličina zaslona (promjer)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in)
Radna temperatura	Od -15 do 55 °C (od 5 do 131 °F)
Temperatura za skladištenje	Od -40 do 85 °C (-40 do 185 °F)
Vrsta baterije	2 AA (ne isporučuju se)
Trajanje baterije	240 sati, uobičajena upotreba
Radijske frekvencije	2,4 GHz pri 10,0 dBm nominalno
Vodootpornost	IEC 60529 IPX7 ⁹
Sigurna udaljenost od kompasa	15 cm (6 in)

Specifikacije MOB pločice

Težina	21,635 g (crni model) 21,222 g (bijeli model)
Vrsta baterije	Litijska gumbasta baterija CR2032
Radna temperatura	Od -15 ° do 60 °C (od 5 ° do 140 °F)
Sigurna udaljenost od kompasa	5 cm (1,97 in.)
Vodootpornost	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ¹⁰
Bežična frekvencija i snaga odašiljanja	2,4 GHz pri +8 dBm nominalno

⁹*Može izdržati slučajno izlaganje vodi do 1 m dubine na 30 min.

¹⁰Može izdržati slučajno izlaganje vodi do 50 m dubine na 30 minuta. Dodatne informacije potražite na web-mjestu garmin.com/waterrating

