

SILNIK ZABURTOWY FORCE®

Podręcznik użytkownika

© 2019 Garmin Ltd. lub jej oddziały

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

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

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

Spis treści

Pierwsze kroki..... 1

Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej.....	1
Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego.....	2
Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej.....	3
Mocowanie pasa bezpieczeństwa.....	4
Panel wyświetlacza silnika zaburtowego.....	5
Wskaźnik stanu.....	6
Kalibrowanie silnika zaburtowego.....	7
Ustawianie przesunięcia dziobu.....	7
Łączenie z ploterem nawigacyjnym.....	8
Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®.....	8
Łączenie z urządzeniem Garmin noszonym na ciebie.....	9

Pilot..... 9

Ekran pilota.....	11
Instalowanie baterii.....	12
Przypięcie urządzenia do smyczy.....	12
Korzystanie z menu.....	12
Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania.....	13
Parowanie pilota.....	13
Parowanie dodatkowego pilota zdalnego sterowania.....	13

Pedał..... 14

Instalowanie baterii.....	15
Parowanie pedału.....	15
Wskaźnik stanu.....	16
Wyłączanie przycisków autopilota na pedale nożnym.....	16

Obsługa..... 16

Włączanie i wyłączanie śruby.....	16
Regulowanie prędkości silnika zaburtowego.....	17
Utrzymywanie szybkości.....	17
Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem.....	17
Sterowanie.....	18

Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym.....	18
Utrzymywanie kursu.....	18
Utrzymywanie pozycji.....	18
Sterowanie za pomocą gestów.....	18
Punkty trasy.....	19
Tworzenie punktu.....	19
Podróżowanie do punktu trasy.....	19
Wyświetlanie szczegółów punktów trasy.....	20
Edytowanie nazwy punktu trasy.....	20
Usuwanie punktu.....	20
Trasy.....	20
Podróż wyznaczoną trasą.....	20
Wyświetlanie szczegółów trasy.....	20
Edytowanie nazwy trasy.....	21
Usuwanie trasy.....	21
Ślady.....	21
Zapisywanie aktywnego śladu.....	21
Czyszczenie aktywnego śladu.....	21
Nawigacja do początku aktywnego śladu.....	21
Podróżowanie zapisanym śladem... ..	22
Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu.....	22
Edytowanie nazwy zapisanego śladu.....	22
Usuwanie zapisanego śladu.....	22
Nawigacja.....	22
Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji.....	23
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą.....	23

Ustawienia..... 23

Ustawienia silnika zaburtowego.....	23
Ustawienia sieci bezprzewodowej... ..	24
Ustawienia pilota zdalnego sterowania.....	24
Ustawienia podświetlenia.....	24

Aktualizacje oprogramowania..... 24

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain.....	25
--	----

Wymagania i częstotliwość konserwacji..... 26

Sprawdzanie i czyszczenie zacisków zasilania.....	27
Smarowanie zawiasów i tulei.....	28
Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatrzaskowego.....	29
Sprawdzanie i wymiana szyn montażowych.....	30
Sprawdzanie i wymiana zderzaka uchwytu.....	31
Serwisowanie anod.....	32
Serwisowanie anody śruby.....	32
Serwisowanie anody stożka dziobowego.....	33
Wymiana linki zwalniającej.....	33
Naprawa zarysowań.....	33

Informacje o silniku..... 34

Wymiary w pozycji podniesionej.....	34
Wymiary w pozycji opuszczonej.....	34
Rejestrowanie urządzenia.....	35

Dane techniczne..... 36

Silnik trollingowy.....	36
Informacje o mocy silnika i poborze prądu.....	37
Pilot zdalnego sterowania.....	38
Pedał.....	38

Pierwsze kroki

OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

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

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

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

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

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

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

PRZESTROGA

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

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

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

Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

Opuszczanie silnika z pozycji podniesionej

PRZESTROGA

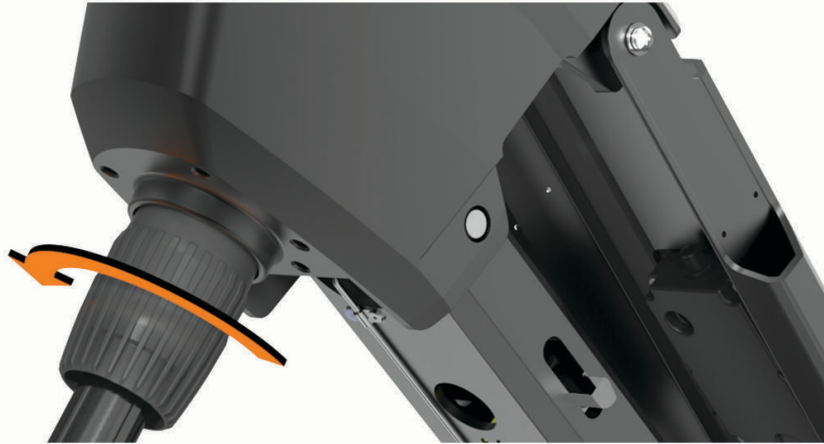
Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

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

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

Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego

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



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

- 3 Zmniejsz lub zwiększ zanurzenie silnika zaburtowego.

NOTYFIKACJA

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

- 4 Dokręć kołnierz przy podstawie obudowy układu sterowania.
- 5 Wybierz czynność:
 - Jeśli opuszczasz silnik zaburtowy, opuść go całkowicie i sprawdź jego zanurzenie.
 - Jeśli podnosisz silnik zaburtowy, podnieś go całkowicie i sprawdź jego zanurzenie ([Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej, strona 3](#)).
- 6 W razie potrzeby powtórz tę czynność, aby poprawnie ustawić głębokość zanurzenia silnika zarówno w pozycji opuszczonej, jak i podniesionej.

Podnoszenie silnika z pozycji opuszczonej

⚠ PRZESTROGA

Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

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

Należy zawsze zabezpieczyć pas bezpieczeństwa po podniesieniu silnika trollingowego, aby zapobiec nieoczekiwanemu opuszczeniu silnika. Nieoczekiwane opuszczenie silnika może doprowadzić do obrażeń ciała i uszkodzenia zarówno łodzi, jak i silnika trollingowego.

NOTYFIKACJA

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

- 1 Trzymając uchwyt prostopadle do linki zwalniającej, pociągnij za linkę, aby zwolnić zatrzask i podnieść silnik z pozycji opuszczonej.

NOTYFIKACJA

Aby uniknąć nadmiernego zużycia, które może spowodować uszkodzenie linki, zawsze trzymaj uchwyt prostopadle do linki podczas jej ciągnięcia.

- 2 W razie potrzeby wyreguluj głębokość silnika, tak aby znajdował się na szynach ① na podstawie montażowej ([Regulowanie zanurzenia silnika zaburtowego, strona 2](#)).

NOTYFIKACJA

Upewnij się, że silnik jest stabilnie ułożony na szynach w pozycji podniesionej. Jeśli zanurzenie silnika jest zbyt płytkie, może on naciskać na sprężynę gazową. Jeśli zanurzenie silnika jest zbyt głębokie, może on zwisać na końcu podstawy montażowej. Podniesienie silnika bez umiejscowienia go na szynach powoduje uszkodzenie silnika.



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

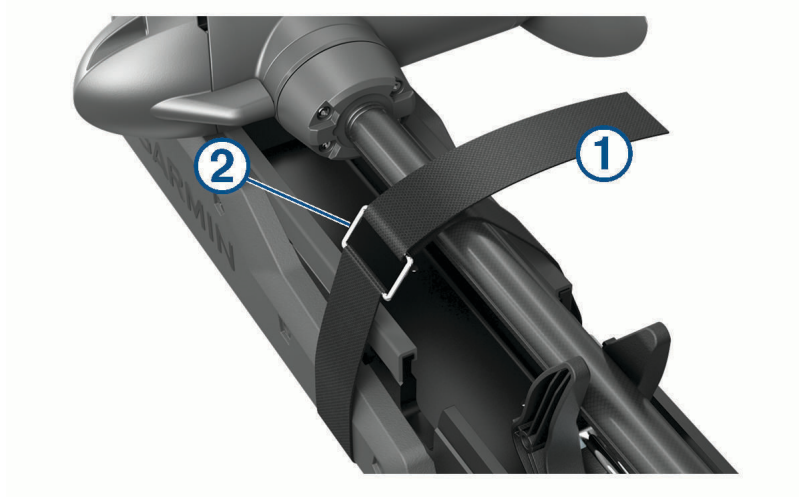
Mocowanie pasa bezpieczeństwa

PRZESTROGA

Należy zawsze zabezpieczyć pas bezpieczeństwa po podniesieniu silnika trollingowego, aby zapobiec nieoczekiwanemu opuszczeniu silnika. Nieoczekiwane opuszczenie silnika może doprowadzić do obrażeń ciała i uszkodzenia zarówno łodzi, jak i silnika trollingowego.

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

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



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

Panel wyświetlacza silnika zaburtowego

PRZESTROGA

Podczas pracy silnika trzymaj duże, metalowe przedmioty, takie jak skrzynka z narzędziami, z dala od panelu wyświetlacza. Duże, metalowe przedmioty mogą zakłócać działanie kompasu magnetycznego, wpływając na działanie wbudowanego autopilota i potencjalnie prowadząc do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

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

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



 Prędkość	Liczba pasków przedstawia prędkość śruby napędowej lub tempomatu (Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 17).
 Stan akumulatora silnika trollingowego	Zielony: poziom napięcia akumulatora silnika jest prawidłowy. Żółty: poziom napięcia akumulatora silnika jest średni. Czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest niski. Migający czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest krytycznie niski. Wskaźniki poziomu naładowania akumulatora są zoptymalizowane pod kątem akumulatorów kwasowo-ołowiowych i mogą być niedokładne w przypadku użycia innych rodzajów akumulatorów, takich jak akumulatory litowo-jonowe.
 Stan sygnału GPS	Zielony: silnik ma dobry sygnał GPS. Żółty: silnik ma słaby sygnał GPS. Czerwony: silnik nie ma sygnału GPS.
 Stan silnika	Zielony: silnik działa normalnie. Czerwony (świeci światłem ciągłym): trwa uruchamianie oprogramowania silnika. Czerwony (miga): wystąpił błąd systemu. Niebieski: silnik jest w trybie parowania. Żółty: silnik jest w trybie odzyskiwania (podczas aktualizacji oprogramowania lub procedur odzyskiwania).
 Zasilanie	Naciśnij, aby włączyć lub wyłączyć silnik. UWAGA: Domyślnie silnik włącza się automatycznie po włączeniu zasilania. Nie trzeba naciskać tego przycisku, aby go włączyć. Można to zmienić w ustawieniach (Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23). Silnik zaburtowy wyłącza się automatycznie, gdy pozostaje podniesiony przez dwie godziny. Gdy śruba obraca się, naciśnij stop, aby ją zatrzymać. Naciśnij trzykrotnie, aby przejść w tryb parowania.
 Stan śruby	Świeci, gdy śruba jest aktywna (Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16).
 Stan utrzymywania kursu	Świeci, gdy funkcja utrzymywania kursu jest aktywna (Utrzymywanie kursu, strona 18).
 Stan blokady kotwicy	Świeci, gdy blokada kotwicy jest aktywna (Utrzymywanie pozycji, strona 18).

Wskaźnik stanu

Dioda LED  informuje o stanie silnika.

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

Kalibrowanie silnika zaburtowego

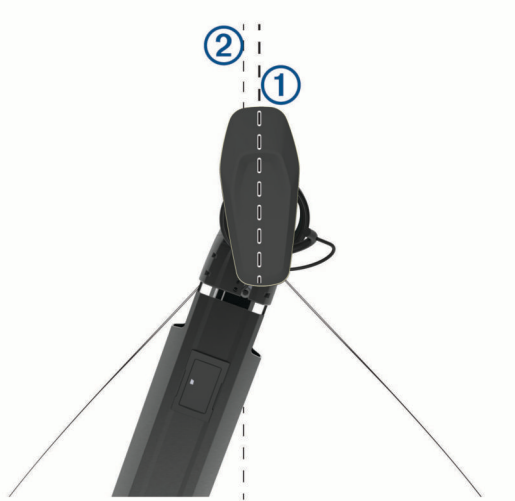
Aby korzystać z funkcji autopilota, należy skalibrować kompas w silniku zaburtowym. Aby uzyskać najlepsze rezultaty, silnik należy skalibrować na spokojnej wodzie, gdy nie ma wiatru lub jest on słaby. Jeśli funkcje autopilota nie działają w oczekiwany sposób, można powtórzyć proces kalibracji.

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

Ustawianie przesunięcia dziobu

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

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



- 2 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Naciśnij  lub , aby dostosować przesunięcie dziobu.
- 4 Naciśnij , aby ustawić przesunięcie dziobu.
- 5 W razie potrzeby powtórz tę procedurę.

Łączenie z ploterem nawigacyjnym

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

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

- 1 Włącz ploter nawigacyjny i silnik zaburtowy.
- 2 Upewnij się, że w ploterze nawigacyjnym jest włączona sieć bezprzewodowa.
UWAGA: Jeśli zainstalowanych jest wiele ploterów nawigacyjnych, tylko jeden z nich jest hostem sieci bezprzewodowej. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika plotera nawigacyjnego.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Silnik zaburtowy Garmin > Start**.
- 4 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
 na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko podczas wyszukiwania połączenia z ploterem nawigacyjnym, a po nawiązaniu połączenia zmieni kolor na zielony.
Po nawiązaniu połączenia na ploterze nawigacyjnym zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający.
- 5 Po połączeniu plotera nawigacyjnego z silnikiem zaburtowym włącz pasek nakładki silnika zaburtowego w ploterze, aby sterować silnikiem.
Pełne instrukcje dotyczące obsługi można znaleźć w najnowszej wersji podręcznika użytkownika plotera nawigacyjnego.

Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®

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

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

Łączenie z urządzeniem Garmin noszonym na ciele

Możesz połączyć bezprzewodowo silnik trollingowy z kompatybilnym urządzeniem ubieralnym Garmin, aby sterować silnikiem przy użyciu aplikacji Trolling Motor zainstalowanej w urządzeniu ubieralnym.

Podczas pierwszego łączenia silnika trollingowego z urządzeniem ubieralnym musisz sparować oba urządzenia. Po ich sparowaniu urządzenie ubieralne łączy się automatycznie z silnikiem, gdy ten jest włączony i znajduje się w zasięgu.

- 1 Upewnij się, że silnik trollingowy jest włączony, a pilot zdalnego sterowania jest z nim połączony.
- 2 Umieść kompatybilne urządzenie ubieralne Garmin w odległości nie większej niż 3 m (10 stóp) od silnika trollingowego.
- 3 Na urządzeniu ubieralnym przytrzymaj przycisk **MENU**.
- 4 Wybierz kolejno **Czujniki i akcesoria** > **Dodaj nowy** > **Trolling Motor**.
- 5 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
 na panelu wyświetlacza silnika trollingowego świeci a niebiesko w sposób ciągły podczas wyszukiwania połączenia, a po pomyślnym nawiązaniu połączenia zmieni kolor na zielony.
- 6 Potwierdź kod parowania wyświetlany na urządzeniu ubieralnym i na połączonym pilocie zdalnego sterowania.

Możesz nacisnąć przycisk START, a następnie wybrać Trolling Motor z listy aktywności i aplikacji w celu przejścia do sterowania silnikiem trollingowym.

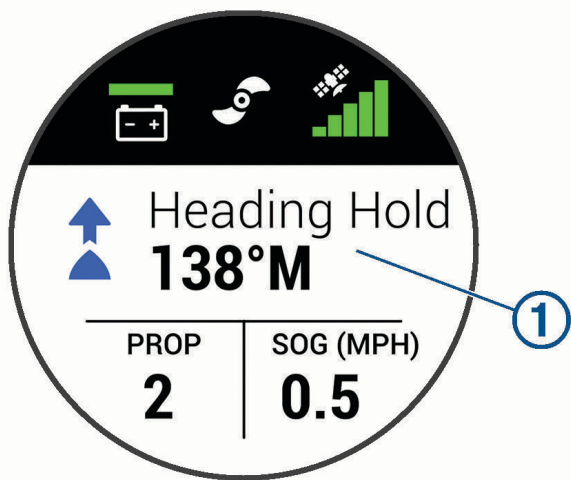
Pilot



Przycisk	Opis
	Przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć pilota zdalnego sterowania.
	Naciśnij, aby włączyć tempomat z bieżącą prędkością nad dnem (PND) (<i>Utrzymywanie szybkości, strona 17</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć tempomat i powrócić do ręcznego sterowania prędkością.
	Naciśnij dwukrotnie, aby włączyć śrubę i ustawić jej pełną prędkość. Naciśnij ponownie, aby powrócić do poprzedniej prędkości i stanu śruby.
	Naciśnij w celu ręcznego sterowania (<i>Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym, strona 18</i>). Przytrzymaj, aby sterować za pomocą gestów (<i>Używanie gestów do sterowania, strona 19</i>).
	Naciśnij jeden raz, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16</i>).
	Naciśnij, aby poruszać się po menu (<i>Korzystanie z menu, strona 12</i>). W menu naciśnij  , aby wybrać pozycję menu, lub naciśnij  , aby wrócić do poprzedniego menu bez zapisywania. W przypadku blokady kotwicy naciśnij, aby przesunąć blokadę kotwicy do przodu, do tyłu, w lewo lub w prawo o 1,5 m (5 ft). W trybie utrzymywania kursu lub sterowania ręcznego naciskaj  i  , aby wykonać skręt w krokach co jeden stopień, lub przytrzymaj, aby wykonać skręt w krokach co pięć stopni. Naciskaj  i  , aby stopniowo zmieniać prędkość, lub przytrzymaj, aby zmieniać prędkość w sposób ciągły.
	Naciśnij, aby włączyć utrzymywanie kursu. Funkcja utrzymywania kursu wykorzystuje silnik trollin-gowy do utrzymania bieżącego kursu (<i>Utrzymywanie kursu, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić stero- wanie ręczne. Przytrzymaj, aby ustawić utrzymywanie kursu poprzez skierowanie pilota w odpowiednim kierunku (<i>Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 19</i>).
	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymy- wania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania. Przytrzymaj, aby przesunąć pozycję blokady kotwicy poprzez wskazanie jej pilotem zdalnego stero- wania (<i>Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 19</i>).
	Naciśnij, aby otworzyć menu. Naciśnij, aby zamknąć menu.
	Przytrzymaj, aby oznaczyć punkt trasy.
1 do 4	Naciśnij, aby otworzyć skrót do plotera nawigacyjnego Garmin przypisanego do przycisku ¹ .

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

Ekran pilota

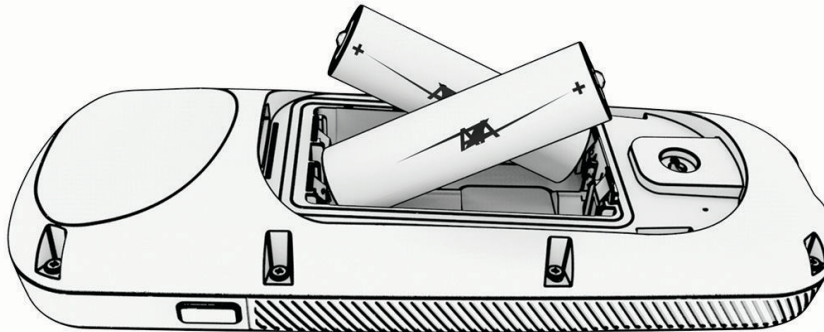


1	Pokazuje stan pracy silnika trollingowego. Na przykład w trybie sterowania ręcznego wyświetlany jest symbol Manual, a gdy jest włączona funkcja utrzymywania kursu, wyświetla się Heading Hold i ustawiony kurs w stopniach.
	Pokazuje stan akumulatora silnika trollingowego. Zielony: poziom napięcia akumulatora silnika jest prawidłowy. Żółty: poziom napięcia akumulatora silnika jest średni. Czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest niski. Migający czerwony: poziom napięcia akumulatora silnika jest krytycznie niski. PORADA: Możesz zmienić wygląd stanu akumulatora silnika trollingowego, tak aby przedstawił napięcie numeryczne zamiast ikony (Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23). Poziom naładowania baterii pilota można sprawdzić, naciskając .
	Wyświetla stan śruby. Biała i obracająca się: śruba wykonuje ciąg do przodu. Nie obracająca się: śruba jest włączona, a jej prędkość jest ustawiona na zero. Brak ikony: śruba jest wyłączona.
	Pokazuje moc sygnału GPS silnika zaburtowego.
PROP	Pokazuje prędkość obrotową śruby (Regulowanie prędkości silnika zaburtowego, strona 17). UWAGA: Prędkość śruby nie jest wyświetlana, gdy silnik wykorzystuje tempomat.
SOG	Wyświetla zmierzoną prędkość nad dnem (PND).

Instalowanie baterii

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

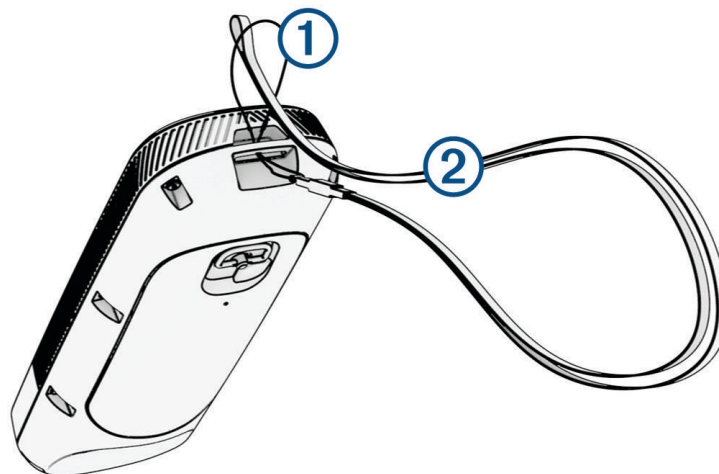
- 1 Obróć spłaszczone kółko w lewo i pociągnij, aby zdjąć pokrywkę.
- 2 Włóż dwie baterie typu AA zgodnie z oznaczeniem biegunów.



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

Przypięcie urządzenia do smyczy

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



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

Korzystanie z menu

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

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

Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania

NOTYFIKACJA

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

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

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

Parowanie pilota

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

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

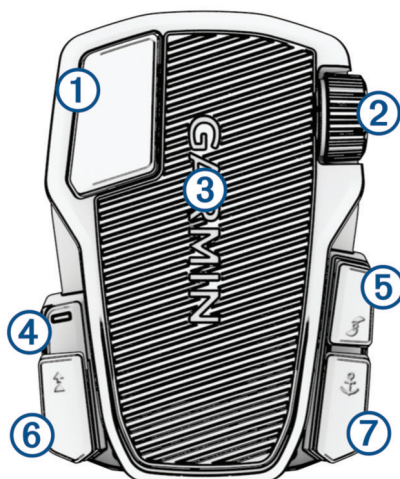
Parowanie dodatkowego pilota zdalnego sterowania

Po podłączeniu pierwszego pilota zdalnego sterowania można go użyć do sparowania drugiego pilota.

Oprócz pedału nożnego, urządzenia ubieralnego i plotera nawigacyjnego, do silnika trollingowego można jednocześnie podłączyć maksymalnie dwa piloty zdalnego sterowania.

- 1 Włącz silnik trollingowy.
- 2 Na sparowanym już pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Add Additional Remote**. Panel wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko, gdy jest gotowy do przeprowadzenia parowania.
- 3 Umieść dodatkowego pilota zdalnego sterowania w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Włącz dodatkowego pilota zdalnego sterowania.
- 5 Na dodatkowym pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start**. Po pomyślnym nawiązaniu połączenia  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na zielono. Komunikat Device Found jest wyświetlany na pierwszym pilocie zdalnego sterowania, a status Connected jest wyświetlany na dodatkowym pilocie zdalnego sterowania.

Pedał

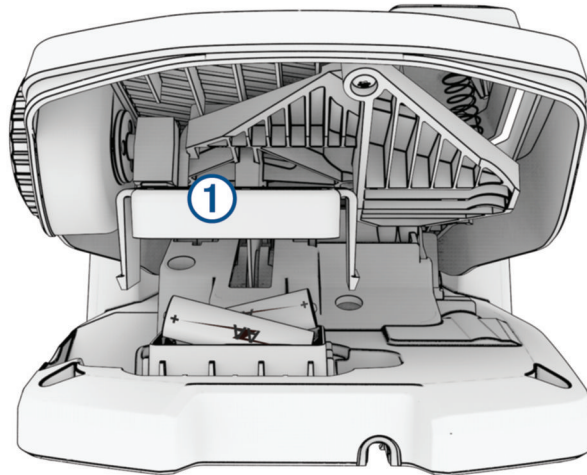


①	Chwilowe sterowanie śrubą	Przytrzymaj, aby włączyć śrubę z ustawioną prędkością. Zwolnij, aby wyłączyć śrubę.
②	Pokrętło regulacji prędkości	Obróć pokrętło w kierunku od siebie, aby zwiększyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. Obróć pokrętło do siebie, aby zmniejszyć prędkość obrotową śruby lub prędkość tempomatu. UWAGA: Pokrętło regulacji prędkości jest nieaktywne, gdy włączona jest blokada kotwicy.
③	Pedał sterowania	Naciśnij pedał palcami stopy, aby obrócić silnik w prawo. Naciśnij pedał piętą, aby obrócić silnik w lewo. UWAGA: Gdy włączona jest blokada kotwicy lub funkcja utrzymywania kursu albo podczas rejsu wyznaczoną trasą, przechyl pedał lub naciśnij przycisk, aby przywrócić ręczne sterowanie z poprzednio ustawioną prędkością obrotową śruby.
④	Dioda LED stanu	Pokazuje stan pedału (<i>Wskaźnik stanu, strona 16</i>).
⑤	Ciągłe sterowanie śrubą	Naciśnij jeden raz, aby włączyć lub wyłączyć śrubę (<i>Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16</i>).
⑥	Utrzymywanie kursu	Naciśnij jeden raz, aby ustawić i utrzymywać bieżący kurs (<i>Utrzymywanie kursu, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć funkcję utrzymywania kursu, zatrzymać śrubę i wznowić sterowanie ręczne. PORADA: Przycisk ten możesz wyłączyć, naciskając go sześć razy. Aby go ponownie włączyć, naciśnij go kolejne sześć razy.
⑦	Blokada kotwicy	Naciśnij, aby włączyć blokadę kotwicy. Blokada kotwicy wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymywania pozycji (<i>Utrzymywanie pozycji, strona 18</i>). Naciśnij ponownie, aby wyłączyć blokadę kotwicy i powrócić do poprzedniego trybu sterowania. PORADA: Przycisk ten możesz wyłączyć, naciskając go sześć razy. Aby go ponownie włączyć, naciśnij go kolejne sześć razy.

Instalowanie baterii

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

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



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

Parowanie pedału

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

- 1 Włącz silnik zaburtowy.
- 2 Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego. Podczas wyszukiwania połączenia  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko.
- 3 Umieść pedał w odległości nie większej niż 1 m (3 stopy) od panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
- 4 Podłącz pedał do zasilania za pomocą przewodu zasilającego lub włóż baterie, aby go włączyć.
- 5 W ciągu 30 sekund od włączenia pedału przytrzymaj , aż dioda LED stanu na pedale zaświeci na niebiesko.
- 6 Zwolnij .

Dioda LED stanu na pedale świeci na niebiesko, gdy urządzenie wyszukuje połączenie, i gaśnie po sparowaniu z silnikiem zaburtowym.

Po pomyślnym nawiązaniu połączenia  na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego zmienia kolor na zielony.

Wskaźnik stanu

Dioda LED na pedale wskazuje stan pedału.

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

Wyłączanie przycisków autopilota na pedale nożnym

Przed wyłączeniem lub ponownym włączeniem przycisków autopilota na pedale nożnym należy upewnić się, że pedał ma zasilanie.

Można indywidualnie wyłączyć przycisk utrzymywania kursu (⬆️) i przycisk blokady kotwicy (⚓) na pedale nożnym, aby uniknąć przypadkowego włączenia.

Szybko naciśnij przycisk sześć razy, aby go wyłączyć.

Dioda LED stanu zmieni kolor na czerwony na 1 sekundę, co oznacza, że przycisk jest wyłączony.

PORADA: Aby ponownie włączyć przycisk, szybko naciśnij go sześć razy. Dioda LED stanu zmieni kolor na zielony na 1 sekundę, co oznacza, że przycisk jest włączony.

Obsługa

Do obsługi silnika zaburtowego można używać pilota zdalnego sterowania, pedału nożnego, kompatybilnego plotera nawigacyjnego Garmin, kompatybilnego urządzenia ubieralnego Garmin lub połączenia tych urządzeń. Większość instrukcji obsługi pilota zdalnego sterowania dotyczy również podłączonego plotera nawigacyjnego. Szczegółowe instrukcje dotyczące plotera nawigacyjnego można znaleźć w najnowszej instrukcji obsługi plotera.

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

Włączanie i wyłączanie śruby

⚠️ OSTRZEŻENIE

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

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

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

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

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

Regulowanie prędkości silnika zaburtowego

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

- 1 W razie potrzeby naciśnij  na pilocie zdalnego sterowania lub użyj pedału, aby przejść w tryb ręczny.
- 2 Wybierz opcję:
 - Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij  i , aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość obrotową silnika.
 - Na pedale obróć pokrętkę regulacji prędkości w kierunku od siebie i do siebie, aby zwiększyć lub zmniejszyć prędkość obrotową silnika.

Pole PROP na pilocie zdalnego sterowania i paski na panelu wyświetlacza wskazują prędkość obrotową śruby ([Panel wyświetlacza silnika zaburtowego, strona 5](#)).

- 3 W razie potrzeby włącz śrubę ([Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16](#)).

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

Przełączanie pełnej prędkości

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania dwukrotnie naciśnij .
Prędkość śruby silnika zaburtowego szybko wzrośnie do pełnej prędkości.
- 2 Naciśnij , aby przywrócić poprzednią prędkość śruby.
PORADA: Przy pełnej prędkości możesz nacisnąć  na pilocie zdalnego sterowania, aby powoli zmniejszać prędkość obrotową śruby.

Utrzymywanie szybkości

Przed użyciem funkcji tempomatu należy skalibrować silnik zaburtowy ([Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7](#)).

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

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

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania naciśnij .
Tempomat jest włączany przy bieżącej prędkości.
- 2 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału ustaw odpowiednią prędkość.
- 3 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału dostosuj kurs.
PORADA: Tempomat umożliwia ustawienie prędkości podczas korzystania z funkcji utrzymywania kursu ([Utrzymywanie kursu, strona 18](#)) lub podróży wyznaczoną trasą ([Podróż wyznaczoną trasą, strona 20](#)).

Aby wyłączyć tempomat i śrubę, należy nacisnąć .

Obsługa śruby z częściowo opuszczonym silnikiem

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

- 1 Gdy silnik zaburtowy znajduje się w pozycji opuszczonej, pociągnij linkę zwalniającą do góry, aby zwolnić zatrzask i trzymaj ją mocno w tej pozycji.
- 2 Pociągnij linkę do góry i do tyłu, aby powoli podnieść silnik, aż znajdzie się w pozycji umożliwiającej przepłynięcie nad wodorostami lub przeszkodą.
Śruba przestanie się obracać, a silnik obróci się na bok.
- 3 Za pomocą pilota zdalnego sterowania lub pedału włącz śrubę i steruj silnikiem w razie potrzeby.
UWAGA: Jeśli silnik zostanie podniesiony powyżej połowy, śruba automatycznie zatrzyma się w celu zapewnienia bezpieczeństwa, ale silnik nie obróci się na bok.
- 4 Po minięciu przeszkody powoli opuść silnik lub go podnieś.

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

Sterowanie

Ręczne sterowanie silnikiem zaburtowym

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

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

- 1 W razie potrzeby na pilocie zdalnego sterowania wybierz .
- 2 Wybierz czynność:
 - Za pomocą pilota zdalnego sterowania naciśnij  i , aby sterować.
UWAGA: Możesz także użyć sterowania za pomocą gestów, aby ręcznie sterować łodzią przy użyciu pilota zdalnego sterowania (*Używanie gestów do sterowania, strona 19*).
 - Za pomocą pedału: naciskaj pedał palcami stóp i piętą, aby sterować.

Utrzymywanie kursu

Przed użyciem funkcji Heading Hold skalibruj silnik trollingowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7*).

Możesz aktywować funkcję Heading Hold, aby łódź płynęła w tym samym kierunku kompasu. Silnik może automatycznie dostosować kurs, aby skompensować dryf spowodowany czynnikami takimi jak wiatr i prądy.

- 1 Skieruj łódź w kierunku, którym chcesz płynąć.
 - 2 Na pilocie zdalnego sterowania lub pedale wybierz .
- UWAGA:** Kierunek można dostosować, naciskając  oraz  lub za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów, strona 19*).

Aby wyłączyć funkcję Heading Hold i powrócić do trybu ręcznego, wybierz kolejno ,  lub wciśnij pedał.

Zmianianie zachowania funkcji Heading Hold

Domyślnie funkcja Heading Hold może dostosować kurs, aby skompensować dryf i utrzymać łódź w tym samym kierunku. Jeśli wolisz, możesz skonfigurować funkcję Heading Hold, tak aby ignorowała dryf i po prostu utrzymywała dziób łodzi skierowany w odpowiednim kierunku.

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.
- 2 Wybierz **Vessel Align**.

Możesz wybrać Go To, aby przywrócić domyślny tryb funkcji Heading Hold.

Utrzymywanie pozycji

Przed użyciem funkcji blokady kotwicy należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7*).

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

- 1 W razie potrzeby przepłynij łodzią w miejsce, w którym chcesz ustawić blokadę kotwicy.
 - 2 Na pilocie zdalnego sterowania lub pedale wybierz .
- UWAGA:** Pozycję blokady kotwicy można dostosować w zakresie 1,5 m (5 stóp), naciskając przycisk strzałki na pilocie zdalnego sterowania lub używając sterowania za pomocą gestów (*Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów, strona 19*).

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

Sterowanie za pomocą gestów

Skieruj lub przesunij pilota w celu zdalnej interakcji z silnikiem zaburtowym. Przed użyciem sterowania gestami skalibruj kompas w silniku zaburtowym (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7*) oraz kompas w pilocie (*Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania, strona 13*).

Używanie gestów do sterowania

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

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Przytrzymując , przesunij pilota w lewo lub w prawo, aby zmienić kurs na lewą lub prawą burtę.
- 4 Zwolnij , aby zatrzymać sterowanie.

Regulowanie utrzymywania kursu za pomocą gestów

Za pomocą pilota zdalnego sterowania można ustawić czas utrzymywania kursu (*Utrzymywanie kursu, strona 18*).

- 1 W razie potrzeby włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
- 2 Przytrzymaj .
- 3 Skieruj pilota w stronę, w którą chcesz zmienić kurs.
- 4 Zwolnij , aby ustawić kurs.

Regulowanie utrzymywanej pozycji za pomocą gestów

Można przesunąć pilota zdalnego sterowania, aby dostosować pozycję łodzi podczas korzystania z funkcji blokady kotwicy (*Utrzymywanie pozycji, strona 18*).

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

Punkty trasy

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

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

Można zapisać maksymalnie 5000 punktów trasy.

Tworzenie punktu

Można zapisać aktualną pozycję jako punkt.

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

Podróżowanie do punktu trasy

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Waypoints**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych punktów trasy.
- 2 Wybierz punkt trasy.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź do pozycji punktu trasy (*Nawigacja, strona 22*).

Wyświetlanie szczegółów punktów trasy

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

Edytowanie nazwy punktu trasy

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

Usuwanie punktu

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

Trasy

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

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

Można utworzyć i zapisać do 100 tras.

Podróż wyznaczoną trasą

- 1 Na pilocie wybierz kolejno  > **Routes**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych tras.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Forward**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Backward**.
 - Aby rozpocząć rejs od aktualnej pozycji do początku trasy, a następnie rozpocząć rejs wyznaczoną trasą, wybierz **From Start**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
Silnik zaburtowy poprowadzi łódź wzdłuż trasy w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 22*).

W momencie zbliżania się do końca trasy silnik zaburtowy domyślnie przełącza się w tryb blokady kotwicy i utrzymuje pozycję na końcu trasy. Można to zmienić w ustawieniach (*Ustawienia silnika zaburtowego, strona 23*).

Wyświetlanie szczegółów trasy

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

Edytowanie nazwy trasy

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

Usuwanie trasy

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

Ślady

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

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

Zapisywanie aktywnego śladu

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

W silniku zaburtowym można zapisać do 50 śladów.

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

Czyszczenie aktywnego śladu

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

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

Nawigacja do początku aktywnego śladu

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

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
Silnik zaburtowy przebędzie trasę do punktu startowego aktywnego śladu wzdłuż przebytej trasy (*Nawigacja, strona 22*).

Podróżowanie zapisanym śladem

- 1 Wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Navigate To**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego początku do końca, wybierz **Forward**.
 - Aby rozpocząć nawigację po zapisanym śladzie od jego końca do początku, wybierz **Backward**.
- 5 Włącz śrubę (*Włączanie i wyłączanie śruby, strona 16*).
Silnik zaburtowy skieruje łódź wzdłuż zapisanego śladu w wybranym kierunku (*Nawigacja, strona 22*).

Wyświetlanie szczegółów zapisanego śladu

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

Edytowanie nazwy zapisanego śladu

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zostanie wyświetlona lista dziesięciu najbliższych zapisanych śladów.
- 2 Wybierz zapisany ślad.
- 3 Wybierz **Edit**.
- 4 Wpisz nową nazwę dla zapisanego śladu.

Usuwanie zapisanego śladu

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

Nawigacja

Przed rozpoczęciem nawigacji należy skalibrować silnik zaburtowy (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7*).

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

- 1 Na pilocie zdalnego sterowania wybierz opcję:
 - Rozpocznij nawigację do zapisanego punktu trasy (*Podróżowanie do punktu trasy, strona 19*).
 - Rozpocznij podróż zapisaną trasą (*Podróż wyznaczoną trasą, strona 20*).
 - Rozpocznij odtwarzanie aktywnego śladu (*Nawigacja do początku aktywnego śladu, strona 21*).
 - Rozpocznij podróż zapisanym śladem (*Podróżowanie zapisanym śladem, strona 22*).

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

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

- 2 Dostosuj odpowiednio prędkość.

Wstrzymywanie i wznowianie nawigacji

- 1 Podczas nawigacji wybierz opcję na pilocie zdalnego sterowania:
 - Aby wstrzymać nawigację, kontynuując rejs w tym samym kierunku z tą samą prędkością, wybierz kolejno  > **Standby**.
 - Aby wstrzymać nawigację i ustawić blokadę kotwicy, wybierz Nawigacja zostaje wstrzymana, a silnik zaburtowy wróci do trybu ręcznego lub utrzyma pozycję na blokadzie kotwicy.
- 2 Wybierz kolejno  > **Follow Route** lub naciśnij , aby wznowić nawigację.
- 3 W razie potrzeby uruchom śrubę.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Wybierz kolejno  > **Stop Nav**.

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

Ustawienia

Ustawienia silnika zaburtowego

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

Wi-Fi: Ustawia preferencje sieci bezprzewodowej dla silnika zaburtowego (*Ustawienia sieci bezprzewodowej, strona 24*).

Calibrate: Kalibruje kompas silnika zaburtowego (*Kalibrowanie silnika zaburtowego, strona 7*) i ustawia przesunięcie dziobu silnika zaburtowego (*Ustawianie przesunięcia dziobu, strona 7*).

Units: Ustawianie jednostek miary.

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

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

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

Heading Hold: Ustawia zachowanie funkcji utrzymywania kierunku (*Zmienianie zachowania funkcji Heading Hold, strona 18*).

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

PRZESTROGA

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

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

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

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

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

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

Ustawienia sieci bezprzewodowej

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

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

Mode: Ustawia tryb Wi-Fi. Można wyłączyć technologię Wi-Fi, dołączyć do sieci plotera nawigacyjnego lub utworzyć punkt dostępu do sieci bezprzewodowej, aby korzystać z aplikacji ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®](#), strona 8).

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

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

Ustawienia pilota zdalnego sterowania

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

Backlight: Umożliwia dostosowanie ustawień podświetlenia. ([Ustawienia podświetlenia](#), strona 24)

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

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

Calibrate: Kalibruje pilot zdalnego sterowania dla funkcji sterowania za pomocą gestów ([Kalibrowanie pilota zdalnego sterowania](#), strona 13).

Pair: Paruje pilota zdalnego sterowania z silnikiem zaburtowym ([Parowanie pilota](#), strona 13).

Language: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

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

Ustawienia podświetlenia

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

Keys: Ustawia włączanie podświetlenia po naciśnięciu przycisku.

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

Timeout: Umożliwia regulację czasu działania podświetlenia.

Brightness: Umożliwia ustawienie jasności podświetlenia.

Aktualizacje oprogramowania

Należy okresowo sprawdzać dostępność aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego, aby upewnić się, że dostępne są najnowsze funkcje i udoskonalenia.

Możesz użyć aplikacji ActiveCaptain, aby automatycznie zaktualizować oprogramowanie urządzenia ([Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain](#), strona 25).

Jeśli silnik trollingowy jest podłączony do plotera nawigacyjnego Garmin, aktualizacja oprogramowania plotera nawigacyjnego automatycznie aktualizuje również oprogramowanie silnika trollingowego.

UWAGA: Jeśli w silniku trollingowym Force zainstalowane jest oprogramowanie w wersji 5.40 lub starszej, należy skorzystać z aplikacji ActiveCaptain w celu zaktualizowania oprogramowania do najnowszej wersji. Po uaktualnieniu oprogramowania silnika trollingowego do nowszej wersji, aktualizacja oprogramowania podłączonego plotera nawigacyjnego automatycznie zaktualizuje również oprogramowanie silnika trollingowego.

Po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego oprogramowanie połączonych urządzeń peryferyjnych, takich jak pilot zdalnego sterowania czy pedał, może również zostać automatycznie zaktualizowane.

Więcej informacji na temat najnowszych aktualizacji oprogramowania jachtowego Garmin znajduje się na stronie garmin.com/support/software/marine.html.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

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

NOTYFIKACJA

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

Proces instalacji potrwa kilka minut.

UWAGA: Aby zaktualizować silnik trollingowy, połącz urządzenie mobilne bezpośrednio z dedykowaną siecią Wi-Fi silnika trollingowego za pomocą aplikacji ActiveCaptain.

- 1 Jeśli zajdzie taka potrzeba, skonfiguruj silnik trollingowy do pracy z aplikacją ActiveCaptain ([Łączenie z urządzeniem mobilnym przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®](#), strona 8).
- 2 Podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.
Połączenie z siecią Wi-Fi silnika zaburtowego dostarcza aplikacji informacji wymaganych do pobrania odpowiednich plików aktualizacji.
- 3 Otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 4 Odłącz urządzenie mobilne od dedykowanej sieci Wi-Fi silnika zaburtowego.
- 5 Połącz urządzenie mobilne z siecią.
- 6 W aplikacji ActiveCaptain wybierz kolejno **Moje urządzenia morskie > Pobierz**.

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

Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne.

- 7 Ponownie podłącz urządzenie mobilne do dedykowanej sieci Wi-Fi silnika trollingowego.
Aktualizacja jest przesyłana do silnika trollingowego. Aktualizacja może zająć do 30 minut. Wskaźniki prędkości silnika na panelu wyświetlacza silnika trollingowego zaczną migać, sygnalizując, że oprogramowanie jest aktualizowane.
UWAGA: Jeśli przesyłanie jest zakończone, ale wskaźniki na panelu wyświetlacza silnika trollingowego nie migają, wyłącz silnik trollingowy i włącz go ponownie, aby uruchomić aktualizację.
- 8 Upewnij się, że pilot jest włączony i podłączony.
Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pilota, wskaźniki prędkości zaczną migać, a na pilocie rozpocznie się odliczanie. Po ukończeniu odliczania pilot wyświetla ikonę  w trakcie aktualizacji. Aktualizacja może zająć do 5 minut.
- 9 Upewnij się, że pedał nożny jest włączony i podłączony.
Jeśli po zakończeniu aktualizacji oprogramowania silnika trollingowego dostępna jest aktualizacja pedału nożnego, wskaźnik pedału nożnego świeci na fioletowo w trakcie aktualizacji. Wskaźnik zgaśnie, gdy aktualizacja zostanie zakończona.

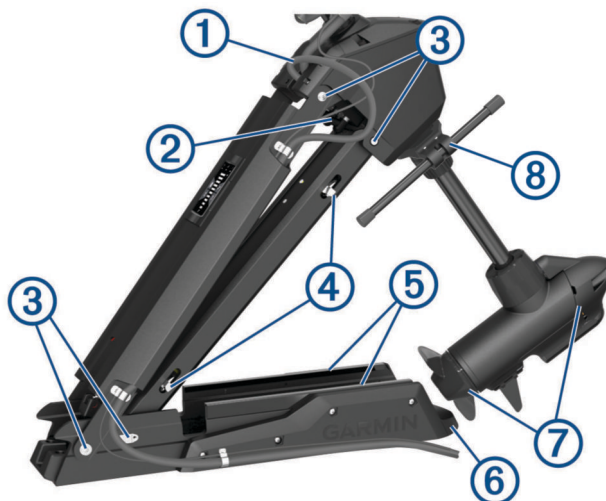
Wymagania i częstotliwość konserwacji

NOTYFIKACJA

Po użyciu silnika w słonej lub słonawej wodzie należy spłukać cały silnik słodką wodą i spryskać środkiem na bazie silikonu przy używając szmatki. Należy unikać rozpylania wody na pokrywę wału, aby zapobiec wnikananiu wody, które może doprowadzić do uszkodzenia produktu.

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

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



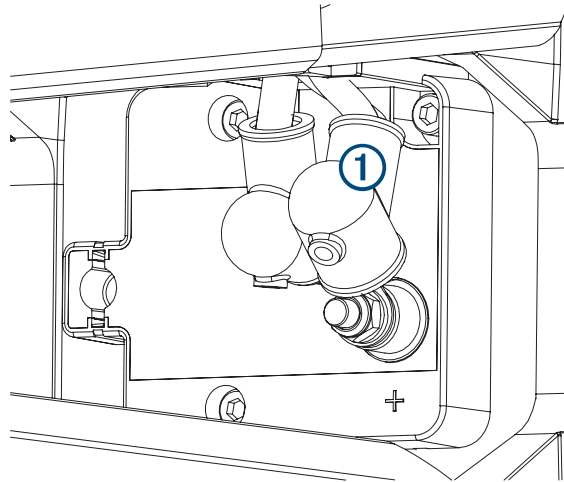
- Sprawdź przewód zasilający pod kątem zużycia i w razie konieczności napraw go lub wymień ①.
- Sprawdź i oczyść zaciski zasilania i w razie potrzeby dokręć nakrętki ② (*Sprawdzenie i czyszczenie zacisków zasilania, strona 27*).
- Nasmaruj zawiasy i tuleje ③ (*Smarowanie zawiasów i tulei, strona 28*).
- Wyczyść i nasmaruj mechanizm zatraskowy do podnoszenia i opuszczania silnika ④ (*Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatraskowego, strona 29*).
- Sprawdź szyny uchwyty i w razie potrzeby je wymień ⑤ (*Sprawdzenie i wymiana szyn montażowych, strona 30*).
- Sprawdź zderzak uchwyty i w razie potrzeby go wymień ⑥ (*Sprawdzenie i wymiana zderzaka uchwyty, strona 31*).
- Wyczyść lub wymień anody silnika napędzającego śrubę ⑦ (*Serwisowanie anod, strona 32*).
- Sprawdź gumowe ograniczniki na końcach stabilizatora ⑧ (o ile zostały zamontowane) pod kątem zużycia i w razie potrzeby je wymień.

Sprawdzanie i czyszczenie zacisków zasilania

⚠ OSTRZEŻENIE

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

- 1 Z silnikiem w pozycji opuszczonej odciągnij gumowe osłony od dodatnich i ujemnych zacisków zasilania ①.

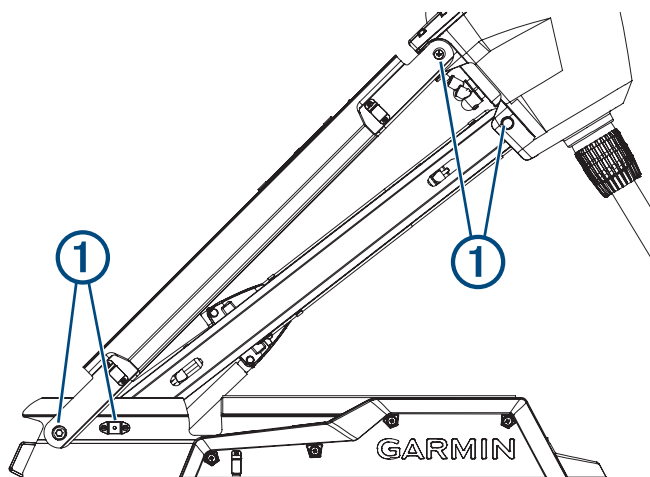


- 2 Sprawdź, czy nakrętki zacisków są dobrze dokręcone i czy zaciski pierścieniowe są nieruchome.
- 3 W razie potrzeby użyj klucza dynamometrycznego i klucza nasadowego o średnicy 10 mm, aby upewnić się, że nakrętki są dokręcone z momentem 4 Nm (36 lbf-in).
- 4 W razie potrzeby oczyść zaciski z korozji za pomocą szczotki drucianej.
UWAGA: W przypadku silnej korozji może być konieczne odłączenie przewodów zasilających w celu przeprowadzenia skutecznego czyszczenia. Szczegółowe instrukcje dotyczące odłączania i wyjmowania przewodów zasilających z silnika trollingowego znajdują się w *podręczniku serwisowym silnika trollingowego Force* dostępnym na stronie garmin.com/manuals/force_trolling_motor.
- 5 Pokryj połączenia smarem dielektrycznym.
- 6 Bezpiecznie umieść gumowe osłony z powrotem na zaciskach zasilania.

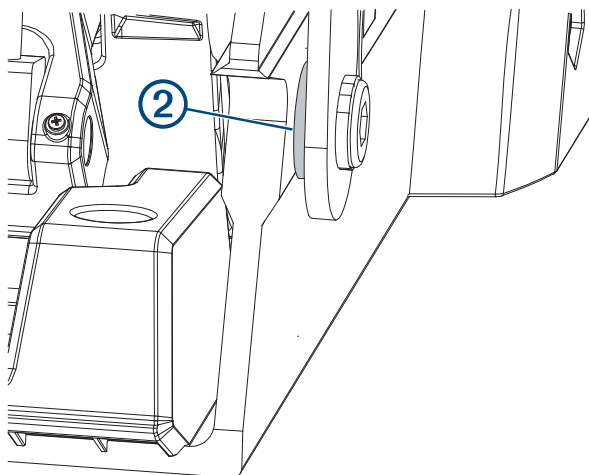
Smarowanie zawiasów i tulei

Silnik jest wyposażony w szereg zawiasów i tulei, które umożliwiają płynne przejście z pozycji podniesionej do opuszczonej i z powrotem. W razie potrzeby należy nasmarować te miejsca.

- 1 Znajdź cztery główne miejsca zawiasów ①.



- 2 Zgodnie z instrukcjami dołączonymi do produktu nałóż nieprzywierający, suchy smar na każde miejsce, w przestrzeni między ruchomymi częściami ②, a następnie pozwól smarowi wyschnąć.



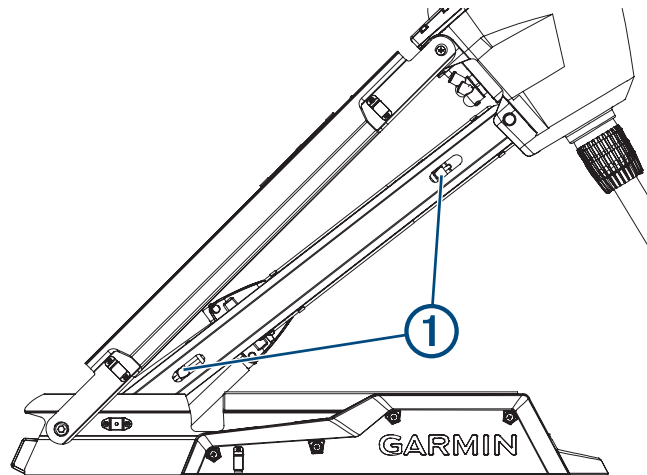
- 3 Przesuń silnik z pozycji podniesionej na opuszczoną i z powrotem kilka razy, aby rozprowadzić smar.
- 4 W razie potrzeby nałóż dodatkową warstwę smaru i powtórz poprzednią czynność.

Czyszczenie i smarowanie mechanizmu zatrzaskowego

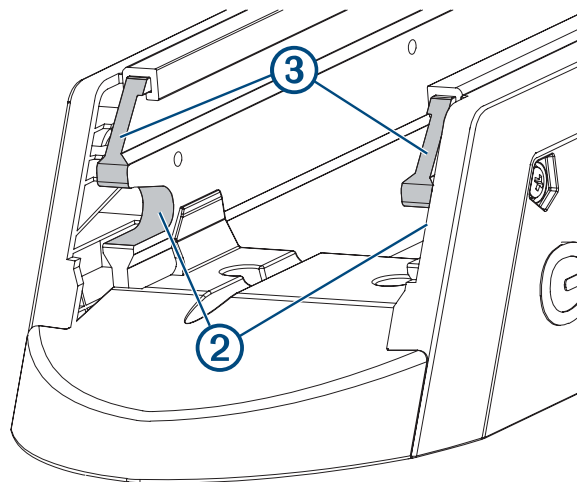
⚠ PRZESTROGA

Tę procedurę najlepiej wykonać przy silniku ustawionym w połowie między pozycją podniesioną a pozycją opuszczoną. W tej pozycji silnik nie jest zabezpieczony, dlatego należy go podpieierać i zachować szczególną ostrożność, aby uniknąć przygniecenia lub przygwożdżenia rąk lub palców.

- 1 Ustaw silnik między pozycją podniesioną i opuszczoną, tak aby podstawa stała pionowo i aby uzyskać dostęp do obu mechanizmów zatrzaskowych ①.

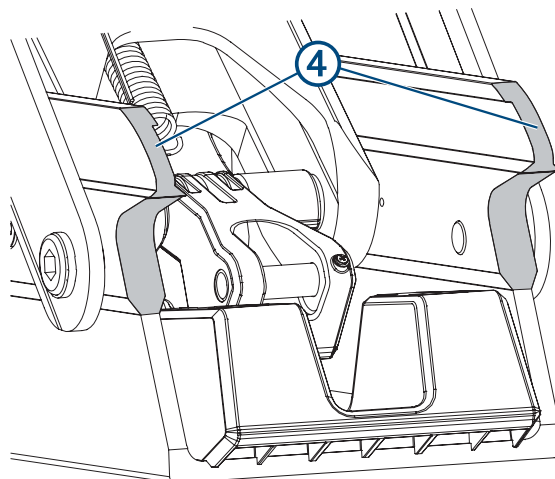


- 2 Podeprzyj silnik, aby nie spadł i nie zmiażdżył rąk lub palców.
- 3 Usuń wszelkie zanieczyszczenia, brud i osady ze wszystkich kanałów mechanizmu zatrzaskowego.
- 4 Nałóż smar uniwersalny do zastosowań syntetycznych lub morskich na mechanizmy zatrzaskowe i kanały.
- 5 Pociągnij i puść linkę kilka razy, aby przesunąć mechanizmy w kanałach i rozprowadzić smar.
- 6 W razie potrzeby nałóż dodatkowy smar i powtórz poprzedni krok.
- 7 Usuń wszelkie zanieczyszczenia, brud i nagromadzone osady z zatrzasków ② z przodu podstawy uchwytu.



- 8 Nałóż smar uniwersalny do zastosowań syntetycznych lub morskich na górną powierzchnię ③ zatrzasków z przodu podstawy uchwytu, tak aby mechanizmy zatrzaskowe płynnie przesunęły się do zatrzasków.

9 Powtórz dwie poprzednie czynności dla zatrzasków z tyłu podstawy uchwytu ④.

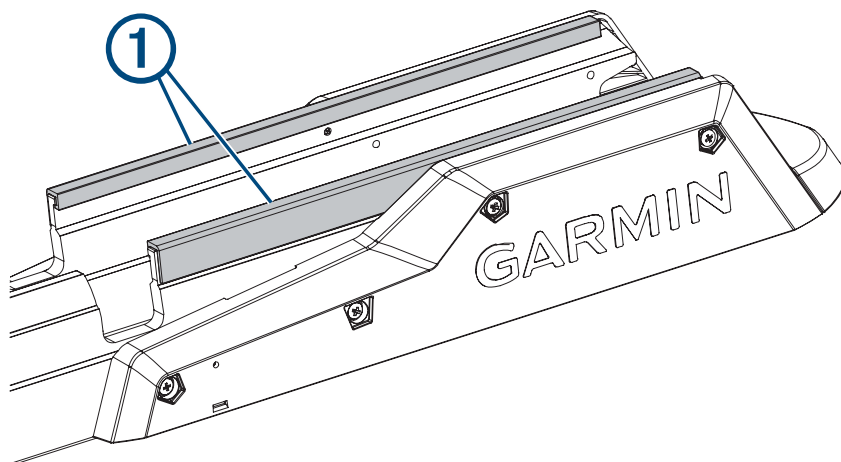


10 Ustaw silnik w pozycji podniesionej lub opuszczonej.

Sprawdzanie i wymiana szyn montażowych

Szyny chronią silnik napędowy śruby i uchwyt przed uderzeniami podczas przechowywania silnika i z czasem mogą ulec zużyciu. Jeśli szyny są uszkodzone lub zużyte, a podstawa uchwytu jest przez nie widoczna, należy je wymienić.

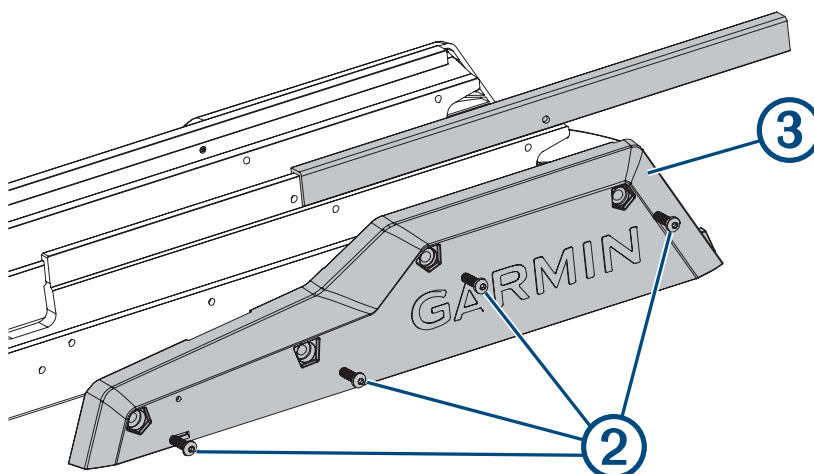
1 Gdy silnik znajduje się w pozycji podniesionej, sprawdź szyny ① pod kątem zużycia i uszkodzeń.



2 Wybierz czynność:

- Jeśli szyny są w dobrym stanie, a metalowa podstawa uchwytu nie jest widoczna przez żaden zużyty obszar, dalsze działania nie są konieczne.
- Jeśli szyny są uszkodzone lub widać metalową podstawę uchwytu przez zużyte obszary szyn, przejdź do następnego kroku, aby je wymienić.

- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć cztery śruby ② mocujące wanty ③ do podstawy uchwytu.

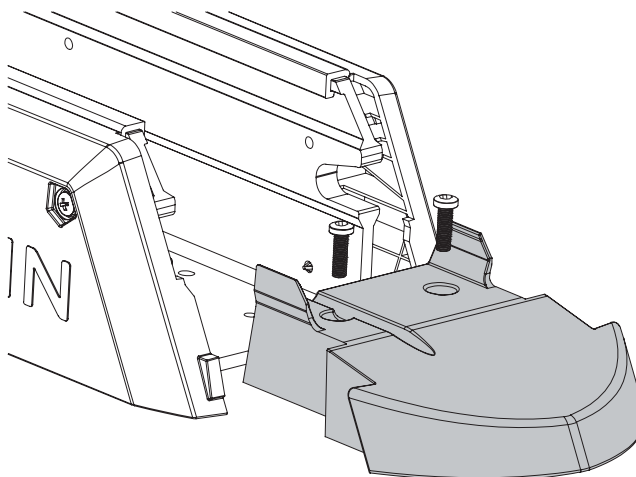


- 4 Zsuń uszkodzone szyny z podstawy uchwytu.
5 Wsuń szyny zamienne na podstawę uchwytu.
6 Zamocuj wanty do podstawy uchwytu za pomocą uprzednio wykręconych śrub.

Sprawdzanie i wymiana zderzaka uchwytu

Zderzak uchwytu jest częścią podstawy uchwytu, która wystaje nad dziób łodzi.

- 1 Ustaw silnik między pozycją podniesioną i opuszczoną i sprawdź, czy zderzak uchwytu nie jest uszkodzony.
2 Wybierz czynność:
- Jeśli zderzak uchwytu nie jest uszkodzony, nie są konieczne żadne dalsze działania.
 - Jeśli zderzak uchwytu jest uszkodzony, przejdź do następnego kroku, aby go wymienić.
- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć dwie śruby mocujące zderzak uchwytu do podstawy uchwytu.



- 4 Zamontuj zapasowy zderzak uchwytu i zamocuj go do podstawy uchwytu, używając śrub dołączonych do części zamiennej.

Serwisowanie anod

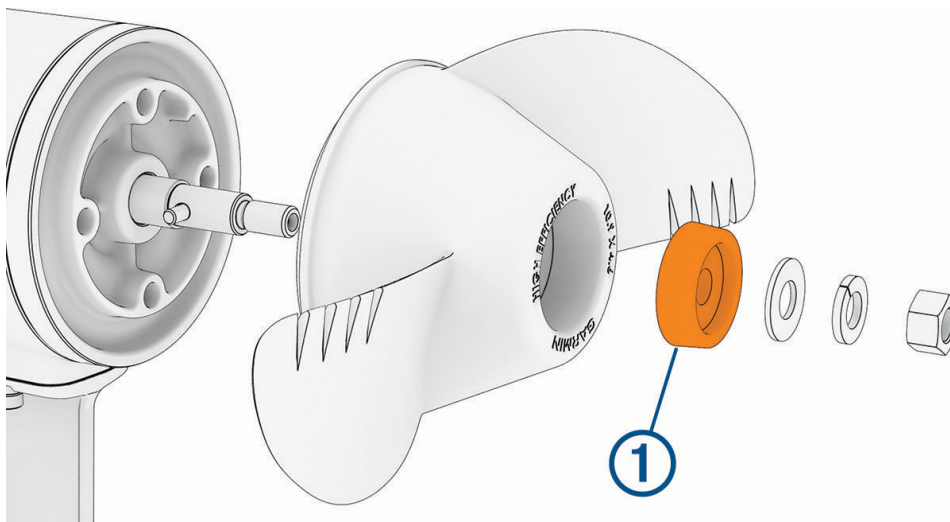
⚠ OSTRZEŻENIE

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

Anody protektorowe chronią elementy silnika przed korozją. Co sezon musisz je sprawdzać i w razie potrzeby czyścić lub wymieniać. Możesz kupić zamienne anody u sprzedawcy Garmin lub na stronie [garmin.com](https://www.garmin.com).

Serwisowanie anody śruby

- 1 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), poluzuj nakrętkę na końcu śruby.
- 2 Zdejmij śrubę i odłóż na bok nakrętkę, podkładkę zabezpieczającą oraz podkładkę płaską.
- 3 Zdejmij i sprawdź anodę ①.



- 4 Wybierz opcję:
 - Jeśli anoda ma co najmniej połowę pierwotnej wielkości, oczyść ją szczotką drucianą lub papierem ściernym.

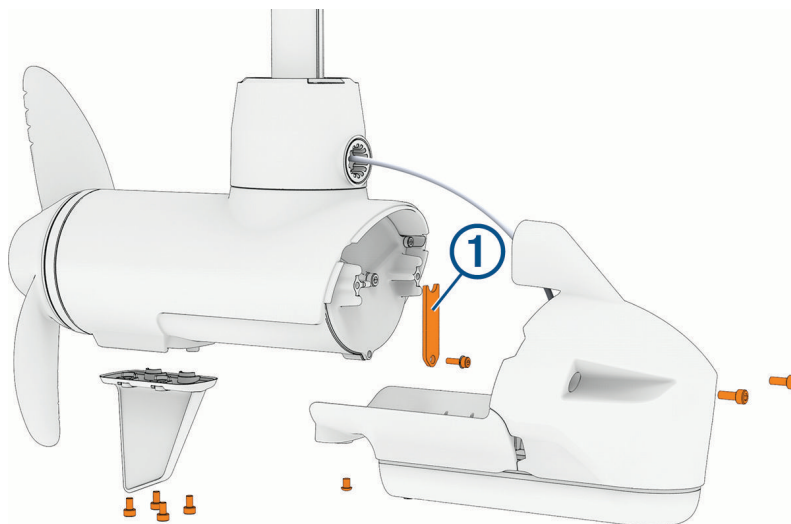
NOTYFIKACJA

Wyjmij anodę z silnika przed wyczyszczeniem jej szczotką drucianą lub papierem ściernym. Czyszczenie anody zamontowanej na silniku może spowodować uszkodzenie silnika, przyspieszyć wdawanie się korozji i ogólnie skrócić żywotność silnika.

- Jeśli anoda ma mniej niż połowę pierwotnej wielkości, wyrzuć ją i kup nową.
- 5 Umieść oczyszczoną lub nową anodę z powrotem na wale śruby napędzającej, a następnie umieść płaską podkładkę, podkładkę zabezpieczającą i nakrętkę.
 - 6 Używając klucza o średnicy $\frac{9}{16}$ cala (15 mm), dokręć nakrętkę z momentem 16,27 Nm (12 lb ft), aby zamocować śrubę napędową.

Serwisowanie anody stożka dziobowego

- 1 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć cztery śruby mocujące skeg do dolnej części silnika.
- 2 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 3 mm, wykręć śruby mocujące przetwornik i stożek dziobowy do dolnej części silnika.
- 3 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 4 mm, wykręć śruby w celu odłączenia stożka dziobowego od przedniej części silnika.
- 4 Używając bitu lub klucza sześciokątnego o średnicy 3 mm, wykręć śrubę w celu zwolnienia anody ① znajdujące się na przedniej części silnika.



- 5 Sprawdź anodę, a następnie wykonaj czynność:
 - Jeśli anoda ma co najmniej połowę pierwotnej wielkości, oczyść ją szczotką drucianą lub papierem ściernym.
 - Jeśli anoda ma mniej niż połowę pierwotnej wielkości, wyrzuć ją i kup nową.
- 6 Umieść oczyszczoną lub nową anodę na śrubie i przymocuj ją do silnika.
- 7 Przymocuj stożek dziobowy do przedniej części silnika.
- 8 Wkręć śrubę mocującą przetwornik i stożek dziobowy do dolnej części silnika.
- 9 Zamontuj skeg na dolnej części silnika.

Wymiana linki zwalniającej

Postępuj zgodnie z instrukcjami dołączonymi do zestawu uchwytu i linki zwalniającej (nr katalogowy 010-13915-00) lub przeczytaj sekcję *Instrukcje dotyczące uchwytu i linki zwalniającej* na stronie garmin.com/manuals/force_trolling_motor.

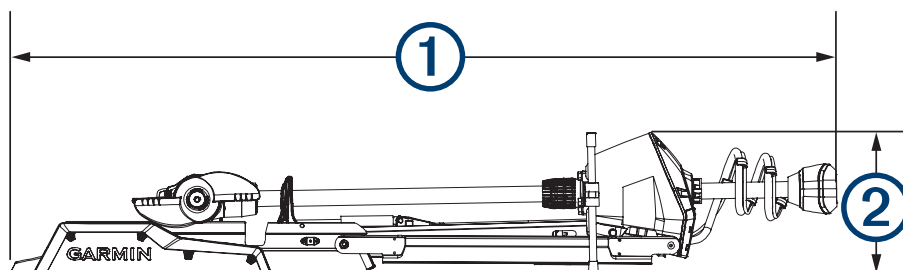
Naprawa zarysowań

Z biegiem czasu części silnika mogą ulec zarysowaniu lub zadrapaniom. Możesz użyć farby, aby podmalować te obszary.

- 1 Za pomocą alkoholu izopropylowego dokładnie oczyść miejsca, w których farba została porysowana lub uszkodzona.
- 2 Nałóż ciekły poliuretanowy lakier korekcyjny na porysowane lub uszkodzone obszary.
- 3 Przed użyciem silnika należy postępować zgodnie z instrukcjami farby, aby zapewnić prawidłowe wyschnięcie.

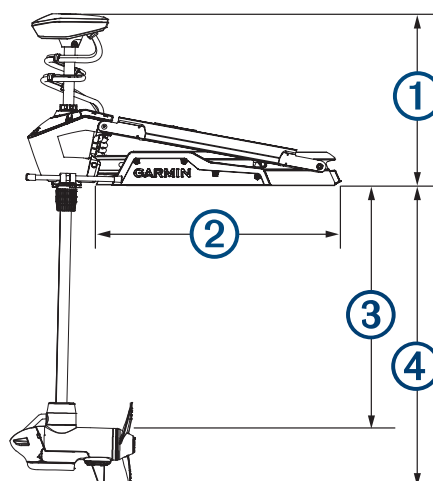
Informacje o silniku

Wymiary w pozycji podniesionej

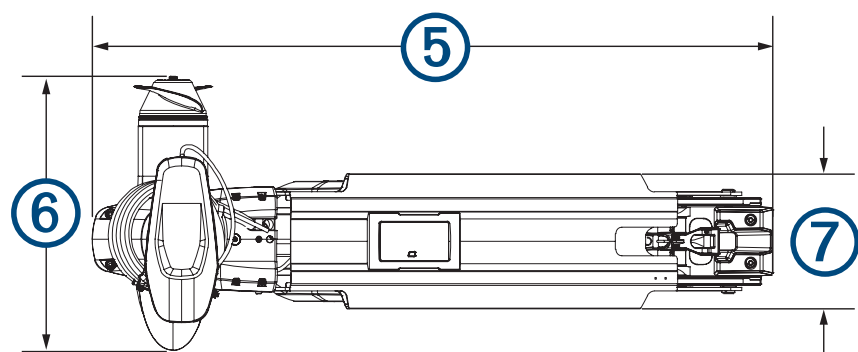


Element	127 cm (50 cali)	144,78 cm (57 cali)
①	1,558 m (61 ⁵ / ₁₆ cala) min. 1,811 m (71 ⁵ / ₁₆ cala) maks.	1,712 m (67 ³ / ₈ cala) min. 2,066 m (81 ⁵ / ₁₆ cala) maks.
②	300 mm (11 ¹³ / ₁₆ cala)	340 mm (13 ³ / ₈ cala)

Wymiary w pozycji opuszczonej



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



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

Rejestrowanie urządzenia

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

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

Dane techniczne

Silnik trollingowy

Waga (silnik, uchwyt i przewody)	Model 50 cali: 30 kg (66 lb.) Model 57 cali: 31,75 kg (70 lb.)
Masa (stabilizator)	0,54 kg (1,2 funta)
Temperatura robocza	Od -5°C do 40°C (od 32°F do 104°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Materiał	Uchwyt i obudowa silnika: aluminium Zaślepka wału, panel wyświetlacza i panele boczne: plastik Wał silnika: włókno szklane
Klasa wodoodporności	Zaślepka wału: IEC 60529 IPX5 ² Obudowa silnika sterującego: IEC 60529 IPX7 ³ Obudowa panelu wyświetlacza: IEC 60529 IPX7 Obudowa silnika napędzającego śrubę: IEC 60529 IPX8 ⁴
Bezpieczny dystans dla kompasu	91 cm (3 stopy)
Długość przewodu zasilającego	145 cm (50 cali) model: 1,2 m (4 stopy) 145 cm (57 cali) model: 1,1 m (3,5 stopy)
Napięcie wejściowe	Od 20 do 45 V DC
Prąd wejściowy	Prąd stały 60 A
Wyłącznik instalacyjny (do nabycia osobno)	42 V DC lub wyższy, odpowiedni do prądu stałego 60 A UWAGA: System można chronić, korzystając z wyłącznika automatycznego o obniżonej czułości (maksymalnie 90 A), jeśli urządzenie pracuje w wysokich temperaturach lub jest współużytkowane z innymi urządzeniami. Przed wymianą wyłącznika automatycznego na wyłącznik o obniżonej czułości należy najpierw sprawdzić, czy okablowanie łodzi jest zgodne ze standardami dotyczącymi okablowania urządzeń morskich.
Główny pobór mocy przy 36 V DC: 60 A	Wyłączenie: 72 mW Pełna moc: 2160 W
Częstotliwość radiowa	Bluetooth®: 2,4 GHz przy 28 dBm (nominalna) Wi-Fi: 802.11 b/g/n przy 20 MHz

² Część jest chroniona przed strugami wody lanymi z dowolnej strony (np. deszcz).

³ Część jest chroniona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i czas do 30 minut.

⁴ Część jest chroniona przed skutkami ciągłego zanurzenia w wodzie na głębokość do 3 metrów.

Informacje o mocy silnika i poborze prądu

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

Źródło zasilania 24 V DC

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

Źródło zasilania 36 V DC

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

Pilot zdalnego sterowania

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

Pedał

Wymiary (dł. × szer. × wys.)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ cala)
Masa	1,8 kg (4 lb)
Temperatura robocza	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Temperatura przechowywania	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7
Materiał	Tworzywo
Napięcie wejściowe	Od 10 do 45 V DC
Znamionowe napięcie wejściowe	12/24/36 V DC
Typowy prąd wejściowy	<1 mA przy 12 V DC
Maks. prąd wejściowy	10 mA przy 12 V DC
Bezpiecznik (na przewodzie zasilającym)	2 A, miniaturowy, płaski
Długość przewodu zasilającego	2 m (6,6 stopy)
Typ baterii	Dwie baterie typu AA (alkaliczne, litowe lub NiMH; do nabycia osobno)
Czas działania baterii	Co najmniej 1 rok
Częstotliwość radiowa	2,4 GHz przy 0,72 dBm (nominalna)
Bezpieczny dystans dla kompasu	60 cm (2 stopy)

⁵ Ochrona przed skutkami przypadkowego zanurzenia w wodzie na głębokość do 1 metra i nie dłużej niż 30 minut.

