

FORCE® CURRENT

Návod k obsluze

© 2025 Garmin Ltd. nebo její dceřiné společnosti

Všechna práva vyhrazena. Na základě autorských zákonů není povoleno tento návod kopírovat (jako celek ani žádnou jeho část) bez písemného souhlasu společnosti Garmin. Společnost Garmin si vyhrazuje právo změnit nebo vylepšit svoje produkty a provést změny v obsahu tohoto návodu bez závazku vyznat o takových změnách nebo vylepšeních jakoukoli osobu nebo organizaci. Aktuální aktualizace a doplňkové informace o použití tohoto produktu naleznete na webu na adrese www.garmin.com.

Garmin®, logo společnosti Garmin, ActiveCaptain® a Force® jsou ochranné známky společnosti Garmin Ltd. nebo jejích dceřiných společností registrované v USA a dalších zemích. Tyto ochranné známky nelze používat bez výslovného souhlasu společnosti Garmin.

Wi-Fi® je registrovaná značka společnosti Wi-Fi Alliance Corporation.

Obsah

Důležité informace..... 1

Začínáme..... 2

Instalace motoru na držák.....	3
Nastavení hloubky ponoření příďového motoru.....	4
Kontrola vůle lodního šroubu.....	4
Připojení k napájení.....	5
Zdvihnutí motoru.....	6
Vyklápění motoru.....	6
Vyjmutí motoru z držáku.....	7
Ukazatel stavu.....	8
Výměna lodního šroubu.....	10

Dálkový ovladač..... 11

Obrazovka dálkového ovladače.....	13
Procházení menu.....	14
Ovládání gesty.....	14
Používání ovládání gesty ke kormidlování.....	14
Používání ovládání gesty k úpravě udržování směru jízdy.....	14
Používání ovládání gesty k úpravě udržované polohy.....	14
Instalace baterií do dálkového ovládání.....	14
Upevnění poutka.....	15
Kalibrace dálkového ovladače.....	15
Párování dálkového ovladače.....	15
Párování dalšího dálkového ovladače.....	16

Ovládání..... 16

Zapnutí a vypnutí lodního šroubu.....	16
Nastavení rychlosti motoru.....	16
Ovládání lodního šroubu v částečně vyklopené poloze.....	17
Ruční řízení motoru.....	17
Zpětný chod.....	17
Přepínání mezi režimem pohybu vpřed a vzad.....	18
Trasové body.....	18
Vytvoření trasového bodu.....	18
Navigace k trasovému bodu.....	18
Zobrazení detailů trasových bodů....	18

Úprava názvu trasových bodů.....	18
Odstranění trasového bodu.....	18
Trasy.....	19
Navigace po trase.....	19
Zobrazení podrobností trasy.....	19
Úprava názvu tras.....	19
Odstranění trasy.....	19
Prošlé trasy.....	20
Uložení aktivní prošlé trasy.....	20
Vymazání aktivní prošlé trasy.....	20
Navigace na začátek aktivní prošlé trasy.....	20
Navigace uloženou prošlou trasou..	20
Zobrazení podrobností uložené prošlé trasy.....	20
Úprava názvu uložené prošlé trasy..	21
Odstranění uložené prošlé trasy:.....	21

Autopilot..... 21

Kalibrace kompasu příďového motoru.....	22
Hledání signálu GPS.....	22
Úprava reakce autopilota.....	22
Udržování rychlosti.....	22
Udržování polohy.....	23
Udržování směru pohybu.....	23
Změna chování funkce Heading Hold.....	23
Navigace.....	23
Pozastavení a obnovení navigace....	24
Ukončení navigace.....	24

Nastavení..... 24

Nastavení příďového motoru.....	24
Nastavení bezdrátové sítě.....	25
Nastavení správy napájení.....	25
Nastavení dálkového ovladače.....	25
Nastavení podsvícení.....	25

Tag MOB..... 26

Připevnění řemínku nebo poutka s karabinou.....	27
Dočasné zrušení tagu MOB.....	27
Párování tagu MOB s motorem Force Current.....	28
Výměna baterie v tagu MOB.....	29

Pedály Power Steer..... 29

Přípevnění pedálů k lištám.....	30
Řízení pomocí pedálů.....	31
Obrácení reakce změny směru.....	32
Používání páček na pedálech.....	32
Změna funkce páček na pedálech...	32
Párování pedálů.....	32
Instalace baterií do pedálů.....	33
Stavová kontrolka.....	33

Připojení k mobilnímu zařízení pomocí aplikace ActiveCaptain..... 33

Připojení k chartplotteru..... 34

Připojení hodinek Garmin..... 34

Aktualizace softwaru..... 34

Požadavky a harmonogram údržby..... 35

Výměna tažného lana.....	36
Instalace lanové rukojeti.....	36
Kontrola obětovaných anod.....	37

Technické údaje..... 38

Příďový motor.....	38
Rozměry.....	39
Pedály Power Steer.....	40
Rozměry.....	41
Dálkový ovladač.....	42
tagu MOB.....	42

Důležité informace

VAROVÁNÍ

Přečtěte si leták *Důležité bezpečnostní informace a informace o produktu* vložený v obalu s výrobkem. Obsahuje varování a další důležité informace.

Před přepravou kajaku je nutné příďový motor vyjmout. Přeprava kajaku s příďovým motorem na držáku může mít za následek nehodu, která může vést k vážnému zranění nebo škodám na majetku.

Nespouštějte motor, když je lodní šroub nad vodou. Při kontaktu s lodním šroubem může dojít k vážným zraněním.

Nepoužívejte motor v místech, kde byste mohli vy nebo jiní lidé přijít ve vodě do kontaktu s rotujícím lodním šroubem. Hrozilo by riziko vážných zranění.

Při používání příďového motoru blízko nebezpečných míst ve vodě, například v blízkosti stromů, na skalnaté mělčině, u doků, pilířů nebo jiných lodí buďte opatrní.

Před jakýmkoli nakládáním s lodním šroubem, hnacím motorem lodního šroubu, elektrickými spoji či kryty elektroniky vždy nejprve odpojte motor od baterie. Mohlo by dojít k vážnému zranění či smrti.

Vždy mějte na kajaku pádlo, abyste se vyhnuli riziku uvíznutí na vodě v případě neočekávaného výpadku napájení nebo jiného problému, který by použití příďového motoru znemožnil.

Při použití příďového motoru k pohonu kajaku dozadu může kajak neočekávaně změnit směr, protože trup kajaku narušuje charakteristiky tahu motoru. Při používání motoru k pohybu kajaku dozadu musíte být ostražití a sledovat okolí, abyste předešli možnému zranění nebo poškození produktu v důsledku kolize.

UPOZORNĚNÍ

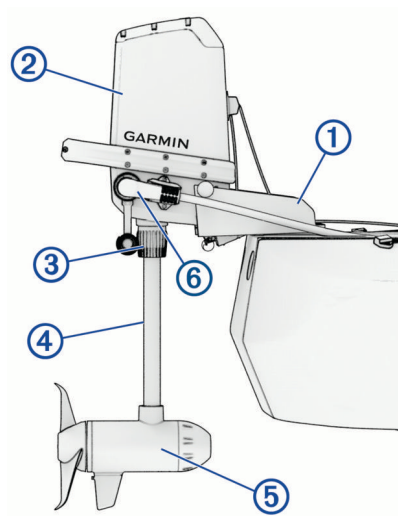
Při přepravě příďového motoru vždy použijte rukojeť na zadní straně krytu systému řízení. Dávejte pozor na hnací motor lodního šroubu a lodní šroub, abyste vyloučili možnost zranění osob nebo poškození majetku.

Před nastupováním do kajaku nebo vystupováním z něj se ujistěte, že je motor ve složené poloze. Náhodné uvedení kajaku do pohybu při nastupování nebo vystupování může vést ke zranění osob nebo poškození majetku.

OZNÁMENÍ

Příďový motor Force Current s vysoce účinným lodním šroubem byste měli používat pouze na otevřené vodě. Pokud použijete vysoce účinný lodní šroub v mělké vodě, hrozí větší nebezpečí poškození lodního šroubu, pokud motor narazí do překážky pod hladinou.

Začínáme



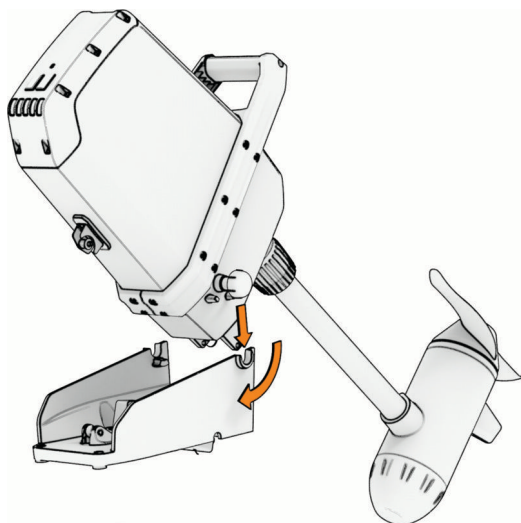
①	Držák
②	System řízení
③	Seřizovací prstenec pro úpravu hloubky
④	Hřídel
⑤	Hnací motor lodního šroubu
⑥	Konektor napájecího kabelu

Instalace motoru na držák

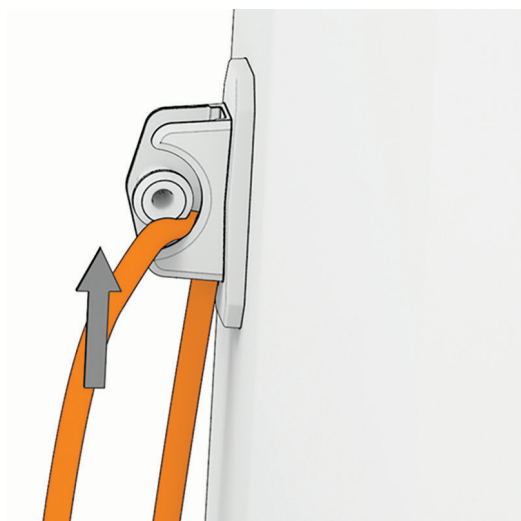
⚠ UPOZORNĚNÍ

Při přepravě příďového motoru vždy použijte rukojeť na zadní straně krytu systému řízení. Dávejte pozor na hnací motor lodního šroubu a lodní šroub, abyste vyloučili možnost zranění osob nebo poškození majetku.

- 1 V případě potřeby povolte otočné knoflíky na obou stranách příďového motoru.
- 2 Spusťte motor na držák pod úhlem přibližně 45 stupňů a srovnejte otočné knoflíky na motoru s otočnými konzolami na držáku.



- 3 Nechte motor otočit dolů do svislé polohy.
- 4 Utáhněte knoflíky na obou stranách motoru až na doraz.
- 5 Spusťte tažné lano částečně do očka na přední straně systému řízení motoru a táhněte horní část lana nahoru, dokud nezapadne do očka.



Nastavení hloubky ponoření příďového motoru

⚠ VAROVÁNÍ

Před nastavením hloubky motoru je nutné se ujistit, že má lodní šroub dostatečnou vůli po celou délku otáčení hřídele motoru (*Kontrola vůle lodního šroubu, strana 4*).

- 1 Povolte objímku ve spodní části krytu kormidelního systému.



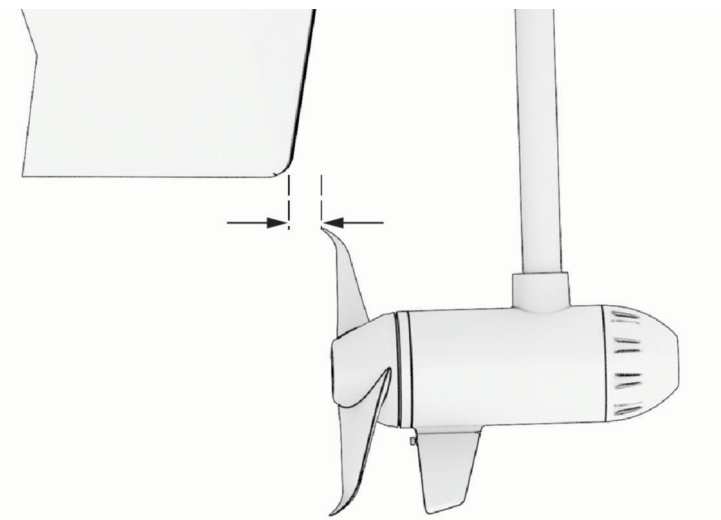
- 2 Zvyšte nebo snižte hloubku ponoření příďového motoru.
- 3 Po nastavení motoru na požadovanou hloubku utáhněte objímku ve spodní části krytu kormidelního systému.

Kontrola vůle lodního šroubu

⚠ VAROVÁNÍ

Před zapnutím motoru je nutné se ujistit, že je po celém obvodu otáčení hřídele motoru mezi lodním šroubem a trupem dostatečná vůle. Montáž motoru s nedostatečnou vůlí mezi lodním šroubem a trupem lodi může vést k možnému zranění osob a poškození majetku v případě, že by se lodní šroub během provozu dostal do kontaktu s trupem.

- 1 Ručně otočte motorem lodního šroubu, abyste zkontrolovali vůli po celém obvodu otáčení hřídele v rozsahu 360 stupňů.



- 2 Případně upravte hloubku motoru tak, aby byl dostatečný odstup mezi lodním šroubem a trupem lodi zajištěn (*Nastavení hloubky ponoření příďového motoru, strana 4*).

Připojení k napájení

VAROVÁNÍ

Před připojením napájecího kabelu příďového motoru musí být jistič ve vypnuté poloze. V opačném případě by mohlo dojít k vážnému zranění osob nebo poškození majetku.

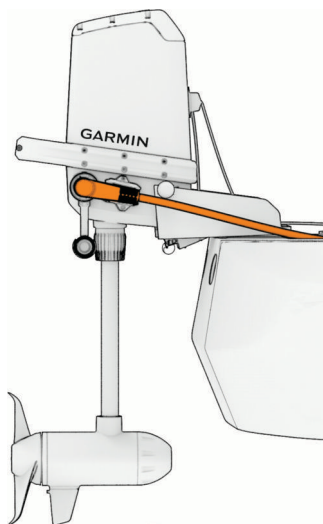
Kladný (+) vodič napájecího kabelu musíte připojit přes jistič nebo pojistku dimenzovanou na 40 A (nepřetržitý proud). Připojení vodiče k napájení bez jističe nebo pojistky by mohlo způsobit zkrat na vodiči, který by mohl vést k přehřátí a možnému požáru.

OZNÁMENÍ

Příďový motor Force Current musíte připojit k 12V nebo 24V DC baterii. Připojení motoru k jiným napětím může vést ke špatnému výkonu nebo poškození výrobku.

- 1 Připojte napájecí kabel příďového motoru k baterii a červený (+) vodič zapojte přes jistič dimenzovaný na 40 A (trvale).
- 2 Otočte ochrannou krytku na napájecím konektoru příďového motoru o čtvrt otáčky proti směru hodinových ručiček, abyste odkryli napájecí konektor.
- 3 Zasuňte konektor napájecího kabelu tak, aby byl kabel přibližně rovnoběžný s kajakem, a zatlačte na něj, aby se zcela zsunul.

POZNÁMKA: Před připojením napájecího kabelu k motoru se ujistěte, že je pojistný prstenec na konektoru napájecího kabelu v pozici odemčeno.

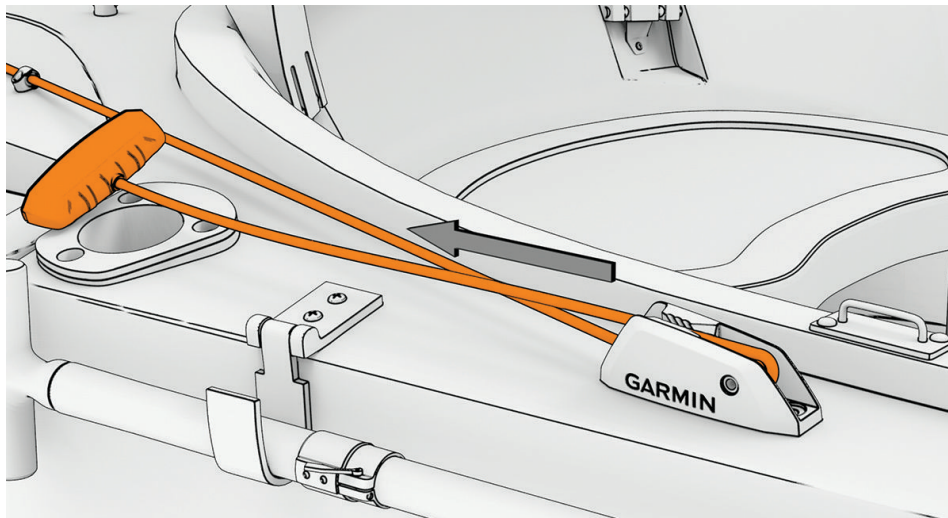


Pouzdro k uvolnění napětí napájecího kabelu se opírá o kolébku na krytu motoru.

- 4 Otočte pojistný kroužek na konektoru napájecího kabelu o čtvrt otáčky ve směru hodinových ručiček, abyste jej zajistili na místě.

Zdvihnutí motoru

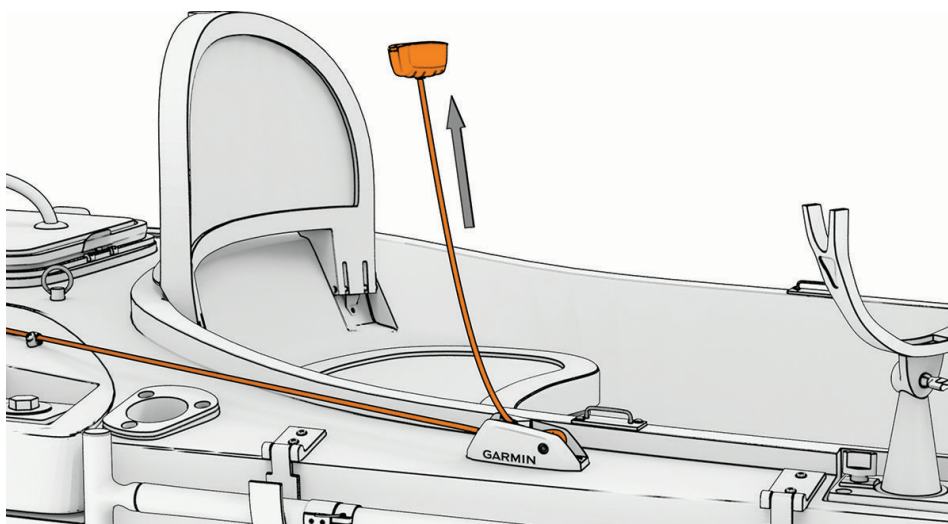
- 1 Zatáhněte za lanovou rukojeť směrem k motoru a zdvihněte motor lodního šroubu z vody.
- 2 Spusťte lano tak, aby se zachytilo v úchytu, a opatrně lano uvolněte.



Lano je zajištěno pod napětím v úchytu a drží motor ve složené poloze.

Vyklápění motoru

- 1 Zatáhněte za rukojeť nahoru a zpět, abyste uvolnili lano z úchytu.



- 2 Opatrně uvolněte lano a spusťte motor lodního šroubu do vody, dokud nedosedne. Západka držáku zapadne do zajišťovacího čepu a zajistí motor ve vyklápnuté poloze.

Vyjmutí motoru z držáku

Před vyjmutím motoru z držáku musíte vypnout jistič a odpojit napájecí kabel od motoru.

Před vyjmutím motoru z držáku je nutné motor uvést do vyklopené polohy ([Vyklápění motoru, strana 6](#)) nebo uvolnit lano z úchytu a podepřít motor pomocí rukojeti na zadní straně krytu řídicího systému.

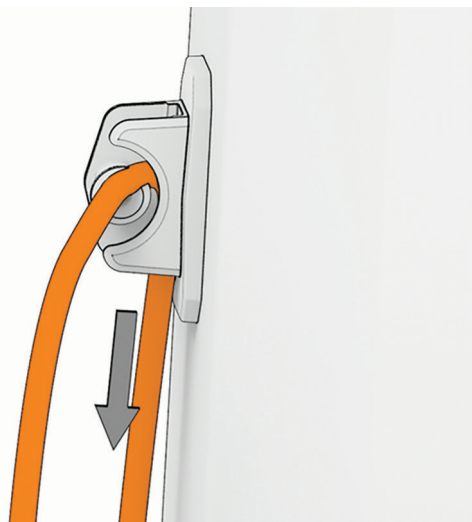
VAROVÁNÍ

Před přepravou kajaku je nutné příďový motor vyjmout. Přeprava kajaku s příďovým motorem na držáku může mít za následek nehodu, která může vést k vážnému zranění nebo škodám na majetku.

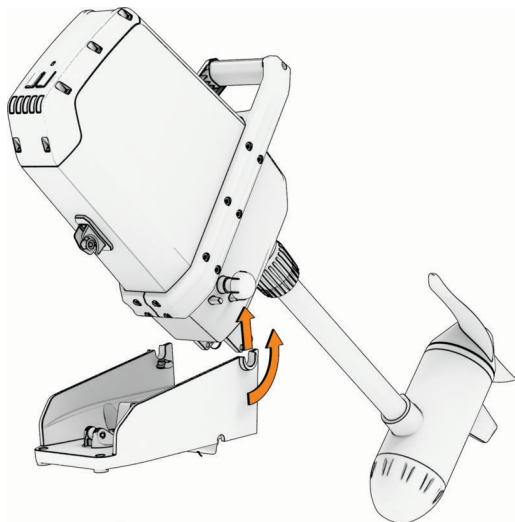
UPOZORNĚNÍ

Při přepravě příďového motoru vždy použijte rukojeť na zadní straně krytu systému řízení. Dávejte pozor na hnací motor lodního šroubu a lodní šroub, abyste vyloučili možnost zranění osob nebo poškození majetku.

- 1 Vytáhněte horní část lana částečně z otevřené strany oka na přední straně systému řízení motoru a spodní část lana táhněte dolů, dokud nevyklouzne z oka.



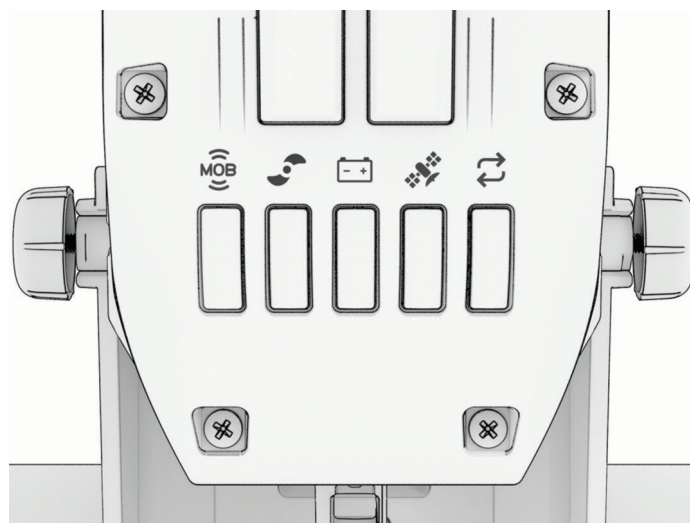
- 2 Vyšroubujte knoflíky na obou stranách motoru až na doraz.
- 3 Nakloňte motor do úhlu přibližně 45 stupňů pomocí rukojeti na zadní straně motoru.
Pokud je motor ve vyklopené poloze, musíte před nakloněním motoru zatáhnout za lano nahoru, aby se uvolnila západka držáku.



- 4 Oběma rukama zvedněte motor z držáku.

Ukazatel stavu

Stavové kontrolky na horním panelu motoru indikují stav motoru.



	Tag MOB (muž přes palubu) (Tag MOB, strana 26): - Kontrolka svítí zeleně: Tag MOB je připojen. - Kontrolka bliká červeně: Spojení s tagem MOB bylo ztraceno. Lodní šroub je vypnutý. POZNÁMKA: Po obnovení spojení s tagem MOB je třeba před spuštěním lodního šroubu stisknout tlačítko  na tagu MOB nebo zrušit oznámení na dálkovém ovladači či na připojeném chartplotteru. - Kontrolka svítí červeně: Tag MOB není připojen. Lodní šroub je vypnutý. - Kontrolka bliká žlutě: Tag MOB není připojen a je zapnutý MOB Tag Override Mode. Lodní šroub není vypnutý (Dočasné zrušení tagu MOB, strana 27).
	Stav lodního šroubu a autopilota: - Kontrolka svítí zeleně: Lodní šroub je spuštěný. - Kontrolka bliká zeleně: Režim autopilota je povolen. - Kontrolka nesvítí: Lodní šroub je vypnutý.
	Stav baterie: - Kontrolka svítí zeleně: Baterie je dostatečně nabitá. - Kontrolka svítí žlutě: Úroveň nabití baterie je střední. - Kontrolka svítí červeně: Úroveň nabití baterie je nízká. - Kontrolka bliká červeně: Úroveň nabití baterie motoru je kriticky nízká. POZNÁMKA: Ve výchozím nastavení je indikátor stavu baterie optimalizován pro lithium-železo-fosfátové baterie (Nastavení správy napájení, strana 25).
	Stav GPS: - Kontrolka svítí zeleně: Motor má dobrý signál GPS. - Kontrolka svítí žlutě: Motor má špatný signál GPS. - Kontrolka svítí červeně: Motor nemá signál GPS.
	Stav: - Kontrolka svítí zeleně: Žádné chyby. - Kontrolka svítí modře: Motor je v režimu párování. - Kontrolka svítí červeně: Došlo k chybě.¹ - Kontrolka bliká červeně: Došlo ke kritické chybě.
Všechny	Kontrolka střídavě bliká zeleně: Na motoru, dálkovém ovladači nebo pedálech probíhá instalace aktualizace softwaru.

¹ Po vyřešení chyby možná budete muset motor vypnout a znovu zapnout, aby se červená kontrolka chyby vymazala.

Výměna lodního šroubu

VAROVÁNÍ

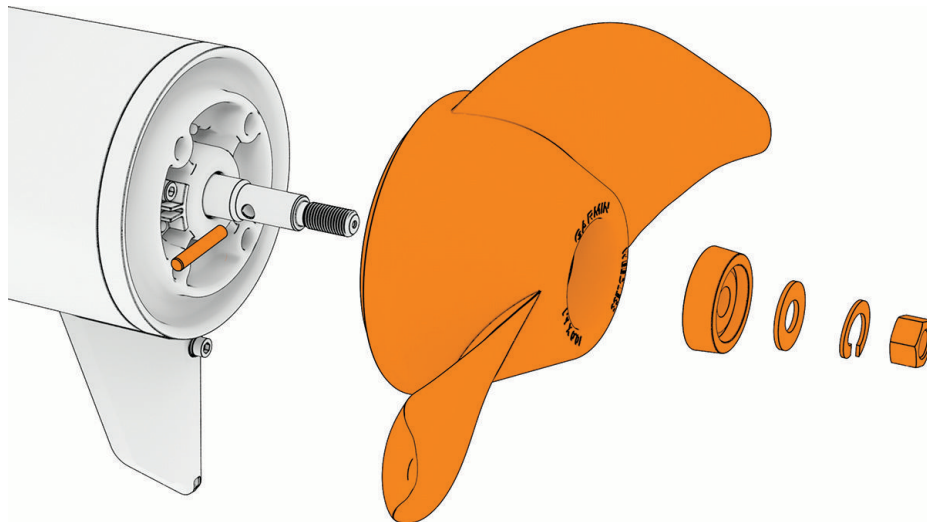
Před manipulací s lodním šroubem vždy odpojte motor od baterie, aby nedošlo k vážnému zranění či smrti.

OZNÁMENÍ

Příďový motor Force Current s vysoce účinným lodním šroubem byste měli používat pouze na otevřené vodě. Pokud použijete vysoce účinný lodní šroub v mělké vodě, hrozí větší nebezpečí poškození lodního šroubu, pokud motor narazí do překážky pod hladinou.

Motor Force Current je dodáván s lodním šroubem bránícím namotávání vegetace a vysoce účinným lodním šroubem. Při výměně lodního šroubu postupujte podle následujících pokynů.

- 1 Pomocí 15mm ($\frac{9}{16}$ ") nástrčného klíče demontujte matici, která lodní šroub zajišťuje.



- 2 Vyjměte lodní šroub a odložte pojistnou podložku, plochou podložku a obětovanou anodu.
- 3 Zkontrolujte, zda je kolík v hřídeli lodního šroubu správně nasazen, a v případě potřeby jej vyměňte.
- 4 Namontujte nový lodní šroub.
- 5 Nasadte anodu, plochou podložku, pojistnou podložku a matici zpět na hřídel lodního šroubu.
- 6 Pomocí 15mm ($\frac{9}{16}$ ") nástrčného klíče dotáhněte matici k zajištění lodního šroubu momentem 16,27 Nm (12 lbf-ft).

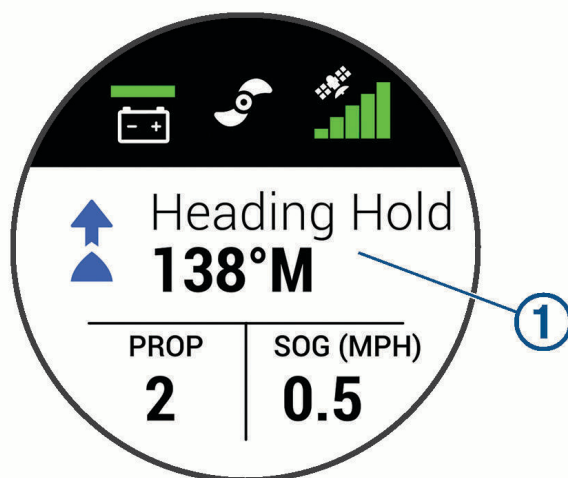
Dálkový ovladač



Tlačítko	Popis
	Podržením tohoto tlačítka zapnete nebo vypnete dálkový ovladač.
	Stisknutím zapnete a nastavíte tempomat na aktuální rychlost vůči zemi (SOG) (<i>Udržování rychlosti, strana 22</i>). Dalším stisknutím vypnete tempomat a vrátíte se k ručnímu ovládání rychlosti.
	Dvojitým stisknutím spustíte lodní šroub a nastavíte ho na plné otáčky. Opětovným stisknutím tohoto tlačítka se vrátíte k předchozím otáčkám a stavu lodního šroubu.
	Stisknutím tohoto tlačítka aktivujete ruční ovládání (<i>Ruční řízení motoru, strana 17</i>). Podržením tohoto tlačítka aktivujete kormidlování pomocí gest (<i>Používání ovládání gesty ke kormidlování, strana 14</i>).
	Jedním stisknutím tohoto tlačítka zapnete a vypnete lodní šroub (<i>Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16</i>). Dvojitým stisknutím vypnete jakoukoli funkci autopilota (je-li zapnuta), zastavíte lodní šroub a přepnete mezi pohybem vpřed a zpětným chodem (<i>Zpětný chod, strana 17</i>).
	Stisknutím těchto tlačítek procházíte menu (<i>Procházení menu, strana 14</i>). Když jste v menu, stisknutím tlačítka  vyberete položku menu a stisknutím tlačítka  se vrátíte zpět bez uložení změn. V poloze zámku kotvy stisknutím tohoto tlačítka posunete polohu zámku kotvy dopředu, dozadu, doleva nebo doprava v krocích po 1,5 m (5 ft). V režimu udržování směru jízdy nebo ručního ovládání stisknutím tlačítek  a  provádíte zatáčení po jednom stupni. Jejich přidržením lze kormidlovat po pětistupňových přírůstcích. Stisknutím tlačítek  a  provádíte postupnou změnu rychlosti. Jejich přidržením rychlost měníte plynule. Když je rychlost nastavena na nulu, stisknutím tlačítka  přepnete na zpětný chod (<i>Zpětný chod, strana 17</i>).
	Stisknutím zapnete udržování směru pohybu. Funkce udržování směru pohybu ovládá motor tak, aby loď udržovala aktuální směr (<i>Udržování směru pohybu, strana 23</i>). Dalším stisknutím vypnete udržování směru jízdy, zastavíte lodní šroub a obnovíte ruční ovládání. Podržením tohoto tlačítka nastavíte udržování směru jízdy pomocí namíření dálkového ovladače (<i>Ovládání gesty, strana 14</i>).
	Stisknutím tohoto tlačítka zapnete zámek kotvy. Zámek kotvy udržuje pomocí příďového motoru vaši polohu (<i>Udržování polohy, strana 23</i>). Dalším stisknutím vypnete zámek kotvy a vrátíte se do předchozího režimu kormidlování. Podržením tohoto tlačítka posouváte polohu zámku kotvy pomocí namíření dálkového ovladače (<i>Používání ovládání gesty k úpravě udržované polohy, strana 14</i>).
	Stisknutím otevřete menu. Stisknutím tohoto tlačítka opustíte menu.
	Stisknutím tohoto tlačítka označíte trasový bod.
1 až 4	Stisknutím tohoto tlačítka otevřete klávesovou zkratku pro Garmin® chartplotter přiřazený tlačítku. ²

² Vyžaduje připojení ke kompatibilnímu chartplotteru Garmin. Pokyny naleznete v návodu k obsluze chartplotteru.

Obrazovka dálkového ovladače



①	Zobrazuje provozní stav příďového motoru. Například při ručním řízení se zobrazí Manual a při zapnutém udržování směru jízdy se zobrazí Heading Hold spolu s nastaveným bodem udržování směru jízdy ve stupních.
	Zobrazuje stav baterie příďového motoru. Zelená: Úroveň napětí baterie motoru je v pořádku. Žlutá: Úroveň napětí baterie motoru je střední. Červená: Úroveň napětí baterie motoru je nízká. Blikající červená: Úroveň napětí baterie motoru je kriticky nízká. POZNÁMKA: Ve výchozím nastavení je indikátor stavu baterie optimalizován pro lithium-železo-fosfátové baterie (Nastavení správy napájení, strana 25). TIP: Můžete změnit vzhled stavu baterie motoru tak, aby místo ikony zobrazoval číselnou hodnotu (Nastavení příďového motoru, strana 24). Stav nabití baterie dálkového ovladače zobrazíte stisknutím tlačítka .
	Ukazuje stav lodního šroubu. Rotující bílá: Lodní šroub zajišťuje pohon vpřed. Rotující červená: Lodní šroub zajišťuje pohon vzad.³ Nerotující: Lodní šroub je zapnutý a rychlost je nastavena na nulu. Nezobrazuje se: Lodní šroub je vypnutý.
	Ukazuje sílu signálu GPS příďového motoru.
PROP	Zobrazuje úroveň otáček lodního šroubu (Nastavení rychlosti motoru, strana 16). Když lodní šroub zajišťuje aktivní pohyb vzad, úroveň rychlosti se zobrazuje červeně.⁴ POZNÁMKA: Když motor používá tempomat, rychlost lodního šroubu se nezobrazuje.
SOG	Zobrazuje naměřenou rychlost nad zemí (SOG).

³ Při zpětném chodu může být motor hlučnější než při plavbě vpřed.

⁴ Při zpětném chodu je motor hlučnější, má menší tah a je méně účinný než při plavbě vpřed.

Procházení menu

Menu dálkového ovladače můžete procházet pomocí tlačítek menu a šipek.

- Stisknutím možnosti  otevřete menu.
- Mezi jednotlivými položkami menu se můžete pohybovat stisknutím tlačítka  a .
- Položku v menu vyberete stisknutím tlačítka .
- Pokud se chcete vrátit na předchozí položku v menu, stiskněte tlačítko .
- Pokud chcete menu opustit, stiskněte tlačítko  nebo opakovaně stiskněte tlačítko , dokud se nedostanete na hlavní obrazovku.

Ovládání gesty

Dálkovým ovladačem můžete mířit nebo jím pohybovat a komunikovat tak s příďovým motorem. Před použitím ovládání gesty je nutné zkalibrovat kompas v příďovém motoru ([Kalibrace kompasu příďového motoru, strana 22](#)) a kompas v dálkovém ovladači ([Kalibrace dálkového ovladače, strana 15](#)).

Používání ovládání gesty ke kormidlování

Motorem můžete kormidlovat namířením dálkového ovladače.

- 1 V případě potřeby zapněte lodní šroub ([Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16](#))).
- 2 Podržte tlačítko .
- 3 Podržte tlačítko  a namiřte dálkovým ovladačem doleva nebo doprava pro kormidlování vlevo nebo vpravo.
- 4 Uvolněním tlačítka  zastavte kormidlování.

Používání ovládání gesty k úpravě udržování směru jízdy

Dálkovým ovladačem můžete pohybovat a nastavit tak udržování směru jízdy ([Udržování směru pohybu, strana 23](#)).

- 1 V případě potřeby zapněte lodní šroub ([Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16](#))).
- 2 Podržte tlačítko .
- 3 Namiřte dálkový ovladač na místo, na které chcete nastavit směr jízdy.
- 4 Uvolněním tlačítka  nastavte směr jízdy.

Používání ovládání gesty k úpravě udržované polohy

Při používání funkce zámku kotvy ([Udržování polohy, strana 23](#)) můžete pohybem dálkového ovladače upravovat svou polohu.

- 1 Podržte .
- 2 Namiřte dálkový ovladač směrem, kterým chcete přesunout svou polohu.
Vaše pozice se posune o 1,5 m (5 stop) směrem, kterým ukazujete.
- 3 Uvolněte .
- 4 Tento postup opakujte, dokud nedosáhnete požadované polohy.

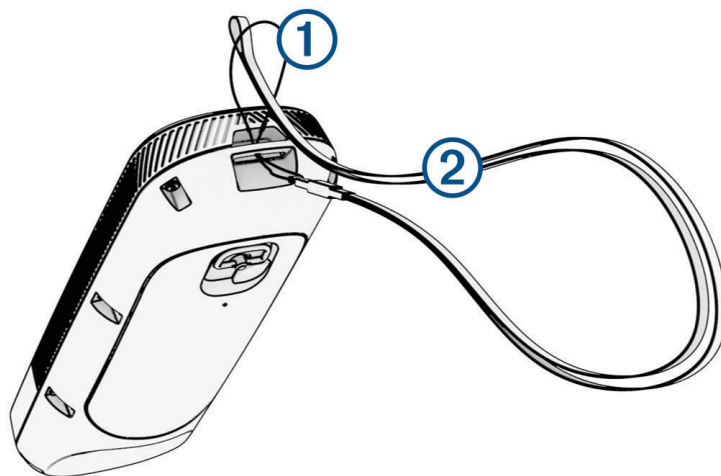
Instalace baterií do dálkového ovládání

Dálkový ovladač je napájen dvěma bateriemi AA (nejsou součástí dodávky). Nejlepších výsledků dosáhnete při použití lithiových baterií.

- 1 Otočte kroužkem proti směru hodinových ručiček a sejměte kryt.
- 2 Vložte dvě baterie AA, přičemž dbejte na správnou polaritu.
- 3 Nasaďte kryt zpátky a otočte kroužkem ve směru hodinových ručiček.

Upevnění poutka

- 1 Ze zadní strany dálkového ovladače provlékněte štěrbinou poutko šňůrky ①.



- 2 Provlékněte druhý konec šňůrky ② poutkem a zatažením utáhněte.
- 3 V případě potřeby si šňůrku můžete navléknout kolem krku nebo zápěstí a mít ji při používání přivázanou.

Kalibrace dálkového ovladače

OZNÁMENÍ

Kalibrace elektronického kompasu venku. Pokud chcete dosáhnout co nejpřesnějších informací o směru, nestůjte v blízkosti objektů, které ovlivňují magnetické pole, například vozidel, budov nebo nadzemního elektrického vedení.

Abyste mohli motor ovládat pomocí gest, musíte v dálkovém ovladači nejdříve zkalibrovat kompas. Pokud ovládání gesty po kalibraci nefunguje správně, můžete tento postup opakovat tak často, jak je třeba.

- 1 Vyberte položky **≡ > Settings > Remote Control > Calibrate**.
- 2 Vyberte možnost **Start** a postupujte podle zobrazených pokynů.

Párování dálkového ovladače

Dálkový ovladač je s motorem spárován už z výroby. Pokud jej budete chtít znovu spárovat, postupujte podle následujících kroků.

- 1 Zapněte příďový motor.
- 2 Na motoru stiskněte třikrát tlačítko , čímž přejdete do režimu párování.
Při hledání spojení svítí stavová kontrolka  na motoru modře.
- 3 Umístěte dálkový ovladač do vzdálenosti 1 m od motoru.
- 4 Dálkový ovladač zapněte.
- 5 Na dálkovém ovladači vyberte možnost **≡ > Settings > Remote Control > Pairing > Pair > Start**.
Po několika sekundách se na dálkovém ovladači zobrazí zpráva Pairing Complete.

Párování dalšího dálkového ovladače

K motoru můžete mít současně připojeny až dva dálkové ovladače.

Chcete-li spárovat druhý dálkový ovladač, postupujte nejprve podle následujících kroků na prvním připojeném dálkovém ovladači.

- 1 Zapněte příďový motor.
- 2 Na dálkovém ovladači, který je již spárován s motorem, vyberte možnost  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Umístěte druhý dálkový ovladač do vzdálenosti 1 m (3 stopy) od panelu displeje na motoru.
- 4 Druhý ovladač zapněte.
- 5 Na druhém dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Na prvním dálkovém ovladači se zobrazí zpráva Device Found. Po několika sekundách se na druhém dálkovém ovladači zobrazí zpráva Pairing Complete.

Ovládání

Všechny funkce motoru můžete ovládat pomocí přiloženého dálkového ovladače (*Dálkový ovladač, strana 11*).

Kromě dálkového ovladače můžete některé funkce motoru Force Current ovládat pomocí následujících zařízení:

- Pedály Power Steer dodávané s některými modely (*Pedály Power Steer, strana 29*).
- Mobilní zařízení s aplikací ActiveCaptain® (*Připojení k mobilnímu zařízení pomocí aplikace ActiveCaptain, strana 33*).
- Kompatibilní chartplotter Garmin (*Připojení k chartplotteru, strana 34*).⁵
- Kompatibilní hodinky Garmin (*Připojení hodinek Garmin, strana 34*).

Podrobnosti o ovládání motoru pomocí hodinek nebo chartplotteru naleznete v *návodu k obsluze* konkrétního zařízení.

Zapnutí a vypnutí lodního šroubu

VAROVÁNÍ

Nepoužívejte motor v místech, kde byste mohli vy nebo jiní lidé přijít ve vodě do kontaktu s rotujícím lodním šroubem. Hrozilo by riziko vážných zranění.

Nespouštějte motor, když je lodní šroub nad vodou. Při kontaktu s lodním šroubem může dojít k vážným zraněním.

- 1 Pokud jste tak ještě neučinili, vyklopte motor (*Vyklápění motoru, strana 6*).

POZNÁMKA: Lodní šroub nelze spustit, když je motor ve složené poloze.

- 2 Stisknutím tlačítka  na dálkovém ovladači spustíte lodní šroub.
- 3 Opětovným stisknutím tlačítka  lodní šroub vypnete.

Nastavení rychlosti motoru

Na dálkovém ovladači stiskněte tlačítko  nebo , čímž zvýšíte nebo snížíte rychlost.

V manuálním režimu se rychlost lodního šroubu zobrazená v poli PROP na obrazovce dálkového ovladače zvyšuje nebo snižuje podle aktuální rychlosti.

V režimu ovládání plavby se na displeji dálkového ovladače motoru zobrazuje aktuální cílová rychlost, která se zvyšuje nebo snižuje podle aktuální rychlosti.

POZNÁMKA: V manuálním režimu se zvýšením nebo snížením rychlosti pomocí dálkového ovladače lodní šroub automaticky nespustí. Chcete-li lodní šroub spustit, musíte na dálkovém ovladači stisknout tlačítko .

⁵ Chartplottery ECHOMAP®Ultra a ECHOMAP UHD, pro které již nejsou k dispozici nové aktualizace softwaru, některé funkce motoru Force Current nepodporují. Pro počáteční nastavení je nutné použít dálkový ovladač motoru.

Přepínání plných otáček

- 1 Na dálkovém ovladači stiskněte dvakrát tlačítko .

Rychlost lodního šroubu motoru se rychle zvýší na plné otáčky.

- 2 Stisknutím tlačítka  se motor vrátí na předchozí otáčky lodního šroubu.

TIP: Při plných otáčkách můžete stisknutím tlačítka  na dálkovém ovladači pomalu snižovat otáčky lodního šroubu.

Ovládání lodního šroubu v částečně vyklopené poloze

VAROVÁNÍ

Nespouštějte motor, když je lodní šroub nad vodou. Při kontaktu s lodním šroubem může dojít k vážným zraněním.

Lodní šroub motoru v částečně vyklopené poloze byste měli používat pouze v omezených případech, například při proplouvání nad plevem nebo překážkami pod hladinou. Jinak byste se vy nebo jiná osoba mohli dostat do kontaktu s rotujícím lodním šroubem, což by mohlo způsobit vážné zranění.

UPOZORNĚNÍ

Před částečným vytažením motoru z vody je třeba na dálkovém ovladači stisknout tlačítko . Tím se ujistíte, že motor je v manuálním režimu. Vytažení motoru z vody v režimu autopilota může způsobit neočekávaný pohyb motoru nebo kajaku, což by mohlo vést ke zranění osob nebo škodám na majetku.

OZNÁMENÍ

Přídový motor Force Current s vysoce účinným lodním šroubem byste měli používat pouze na otevřené vodě. Pokud použijete vysoce účinný lodní šroub v mělké vodě, hrozí větší nebezpečí poškození lodního šroubu, pokud motor narazí do překážky pod hladinou.

- 1 Když je motor ve vyklopené poloze, pomalu zatáhněte za lanovou rukojeť, aby se motor zvedl tak, aby mohl překonat plevel nebo překážku.
Pokud motor zvednete příliš vysoko nad hladinu, lodní šroub se automaticky vypne.
- 2 Spusťte lodní šroub a nastavte otáčky podle potřeby tak, aby loď překonala překážku.
- 3 Jakmile překážku překonáte, pomalu spusťte motor zpět do vyklopené polohy.

Ruční řízení motoru

Manuální režim je výchozím provozním režimem motoru. V manuálním režimu můžete podle potřeby nastavit směr a rychlost motoru.

POZNÁMKA: Když motor zapnete, je ve výchozím nastavení v manuálním režimu.

- 1 V případě potřeby vyberte na dálkovém ovladači možnost .

- 2 Vyberte akci:

- Říďte loď pomocí tlačítek  a  na dálkovém ovladači.

POZNÁMKA: K ručnímu řízení lodi pomocí dálkového ovladače můžete použít také ovládání gesty (*Používání ovládání gesty ke kormidlování, strana 14*).

- Říďte loď pomocí pedálu tak, že sešlápněte pedál špičkou nohy nebo patou.

Zpětný chod

V manuálním režimu můžete lodní šroub přepnout na zpětný chod. Krátkodobý zpětný chod lodního šroubu může být v některých situacích užitečný, například při couvání z těsného prostoru s omezenými možnostmi pro ovládání motoru.

Protože lodní šroub přídového motoru je určen především pro pohyb vpřed, je při zpětném chodu méně účinný. To má za následek vyšší hlučnost motoru zejména při vyšších otáčkách lodního šroubu a větší víření vody.

OZNÁMENÍ

Zpětný chod byste měli používat jen občas, abyste minimalizovali vznik kavitace a zamezili nadměrnému opotřebení lodního šroubu a motoru.

Přepínání mezi režimem pohybu vpřed a vzad

- 1 Dvakrát stiskněte tlačítko .

Když je lodní šroub nastaven na zpětný chod, ikona  na obrazovce dálkového ovladače zčervená. Pokud je motor v režimu autopilota, automaticky se přepne do manuálního režimu. Pokud je lodní šroub spuštěn, automaticky se zastaví.

- 2 Opětovným stisknutím tlačítka  lodní šroub spustíte.

POZNÁMKA: Při přepínání mezi režimem vpřed a vzad se otáčky lodního šroubu automaticky nastaví na poslední otáčky, které jste použili ve stejném režimu chodu.

Trasové body

Trasové body slouží k označení míst, ke kterým se můžete později vrátit. Do motoru můžete uložit až 5 000 trasových bodů.

Když je motor připojen k chartplotteru, trasové body uložené v motoru a v chartplotteru se automaticky synchronizují.

POZNÁMKA: Protože jsou systémy synchronizovány, smazání trasových bodů, obnovení výchozího nastavení nebo smazání uživatelských dat pomocí dálkového ovladače motoru smaže i trasové body na chartplotteru. Stejně tak odstranění trasového bodu z chartplotteru, ho automaticky odstraní i z motoru.

Vytvoření trasového bodu

Svou současnou polohu můžete uložit jako trasový bod.

- 1 V případě potřeby dojeďte na místo, které chcete uložit jako trasový bod.
- 2 Na dálkovém ovladači stiskněte tlačítko .

Navigace k trasovému bodu

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Waypoints**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších trasových bodů.
- 2 Vyberte trasový bod.
- 3 Vyberte možnost **Navigate To**.
- 4 Spusťte lodní šroub (*[Zapnutí a vypnutí lodního šroubu](#), strana 16*).
Motor bude loď navigovat k trasovému bodu (*[Navigace](#), strana 23*).

Zobrazení detailů trasových bodů

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Waypoints**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších trasových bodů.
- 2 Vyberte trasový bod.
- 3 Vyberte možnost **Review**.

Úprava názvu trasových bodů

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Waypoints**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších trasových bodů.
- 2 Vyberte trasový bod.
- 3 Vyberte možnost **Edit**.
- 4 Zadejte nový název trasového bodu.

Odstranění trasového bodu

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Waypoints**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších trasových bodů.
- 2 Vyberte trasový bod.
- 3 Vyberte možnost **Delete**.

Trasy

Trasa je posloupnost poloh, které vás dovedou až do cílové destinace.

Po připojení motoru k chartplotteru se trasy uložené v chartplotteru synchronizují s trasami uloženými v motoru. Odstraněním nebo úpravou tras na jednom zařízení se automaticky změní trasy uložené na druhém zařízení.

Trasy můžete vytvářet pouze na chartplotteru.

Můžete uložit až 100 tras.

Navigace po trase

- 1 Na dálkovém ovladači stiskněte tlačítko  > **Routes**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších tras.

- 2 Vyberte trasu.

- 3 Vyberte možnost **Navigate To**.

- 4 Proveďte jednu z následujících akcí:

- Chcete-li navigovat podle trasy z počátečního bodu, který byl použit při vytváření trasy, vyberte možnost **Forward**.
- Chcete-li navigovat podle trasy z cílového bodu, který byl použit při vytváření trasy, vyberte možnost **Backward**.
- Chcete-li navigovat z aktuální polohy na začátek trasy a poté po trase, vyberte možnost **From Start**.

- 5 Spustíte lodní šroub (*Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16*).

Motor bude loď navigovat po trase zvoleným směrem (*Navigace, strana 23*).

Až se budete blížit ke konci trasy, motor se ve výchozím nastavení přepne do funkce zámku kotvy a bude udržovat polohu na konci trasy. Toto chování můžete změnit v nastavení (*Nastavení předového motoru, strana 24*).

Zobrazení podrobností trasy

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Routes**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších tras.

- 2 Vyberte trasu.

- 3 Vyberte možnost **Review**.

Úprava názvu tras

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Routes**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších tras.

- 2 Vyberte trasu.

- 3 Vyberte možnost **Edit**.

- 4 Zadejte nový název trasy.

Odstranění trasy

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte  > **Routes**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších tras.

- 2 Vyberte trasu.

- 3 Vyberte možnost **Delete**.

Prošlé trasy

Prošlá trasa je záznam cesty, kterou urazila vaše loď. Aktuálně zaznamenávaná prošlá trasa se nazývá aktivní prošlá trasa a lze ji uložit. Můžete uložit až 50 prošlých tras.

Po připojení motoru k chartplotteru se aktivní prošlé trasy a uložené prošlé trasy v chartplotteru synchronizují s aktivní prošlou trasou a prošlými trasami uloženými v motoru. Přidáním, odstraněním nebo úpravou aktivních a uložených prošlých tras na jednom zařízení se automaticky změní aktivní a uložené prošlé trasy na druhém zařízení.

Uložení aktivní prošlé trasy

Trasa, která je právě zaznamenávána, se nazývá aktivní prošlá trasa. Aktivní prošlou trasu si můžete uložit a později se k ní nechat navigovat.

Do motoru můžete uložit až 50 prošlých tras.

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Aktivní prošlá trasa se uloží s aktuálním datem jako názvem prošlé trasy.

- 2 Změňte název uložené prošlé trasy (volitelné).

Vymazání aktivní prošlé trasy

Vyberte možnost  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Paměť prošlých tras se vymaže a záznam aktivní prošlé trasy pokračuje.

Navigace na začátek aktivní prošlé trasy

Trasa, která je právě zaznamenávána, se nazývá aktivní prošlá trasa. Z aktuální polohy můžete navigovat zpět do výchozího bodu aktivní prošlé trasy po stejné cestě.

- 1 Vyberte možnost  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Spustíte lodní šroub (*[Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16](#)*).

Motor vás bude navigovat zpět do výchozího bodu aktivní absolvované trasy po stejné cestě (*[Navigace, strana 23](#)*).

Navigace uloženou prošlou trasou

- 1 Vyberte možnost  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších uložených prošlých tras.

- 2 Vyberte uloženou prošlou trasu.

- 3 Vyberte možnost **Navigate To**.

- 4 Proveďte jednu z následujících akcí:

- Chcete-li navigovat po uložené prošlé trase od začátku na její konec, vyberte možnost **Forward**.
- Chcete-li navigovat po uložené prošlé trase od jejího konce zpět na začátek, vyberte možnost **Backward**.

- 5 Spustíte lodní šroub (*[Zapnutí a vypnutí lodního šroubu, strana 16](#)*).

Motor bude loď navigovat po uložené prošlé trase zvoleným směrem (*[Navigace, strana 23](#)*).

Zobrazení podrobností uložené prošlé trasy

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Zobrazí se seznam deseti nejbližších uložených prošlých tras.

- 2 Vyberte uloženou prošlou trasu.

- 3 Vyberte možnost **Review**.

Úprava názvu uložené prošlé trasy

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších uložených prošlých tras.
- 2 Vyberte uloženou prošlou trasu.
- 3 Vyberte možnost **Edit**.
- 4 Zadejte nový název uložené prošlé trasy.

Odstranění uložené prošlé trasy:

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Zobrazí se seznam deseti nejbližších uložených prošlých tras.
- 2 Vyberte uloženou prošlou trasu.
- 3 Vyberte možnost **Delete**.

Autopilot

VAROVÁNÍ

Nesete odpovědnost za bezpečný a rozumný provoz plavidla. Funkce autopilota u příďového motoru jsou nástroje, které vám pomáhají při řízení lodě. Nezabývá vás však odpovědnosti za bezpečný provoz lodi. Vyhněte se navigačním rizikům a nikdy nenechávejte ovládací prvky motoru bez dozoru.

Před aktivací jakékoli funkce autopilota se ujistěte, že je motor zcela vyklopený a že je zajištěna západka držáku. Aktivace funkce autopilota před zajištěním motoru ve vyklopeném stavu může vést k neočekávanému pohybu kajaku, což by mohlo vést k vážnému zranění nebo škodám na majetku.

Naučte se používat funkce autopilota na klidné a bezpečné vodě.

UPOZORNĚNÍ

Pokud používáte funkce autopilota, připravte se na to, že může docházet k neočekávanému zastavení, zrychlení nebo zatočení.

Příďový motor Force Current podporuje funkce autopilota, jako je sledování předem naplánované trasy, udržování směru kajaku a udržování polohy.

Před použitím funkcí autopilota je nutné provést kalibraci kompasu v příďovém motoru (*Kalibrace kompasu příďového motoru, strana 22*). Abyste mohli aktivovat režim autopilota, musí mít motor signál GPS (*Hledání signálu GPS, strana 22*).

Režimy autopilota můžete aktivovat a ovládat pomocí dálkového ovládání (*Dálkový ovladač, strana 11*), pedálů Power Steer (*Používání páček na pedálech, strana 32*), chartplotteru, mobilního zařízení s aplikací ActiveCaptain nebo kompatibilních hodinek Garmin. Další informace o funkcích autopilota naleznete v návodu k obsluze na stránkách garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

TIP: V některých situacích mohou mít režimy autopilota za následek vznik většího víření vody než obvykle. Můžete upravit nastavení zisku autopilota a přizpůsobit tak citlivost autopilota různým podmínkám (*Úprava reakce autopilota, strana 22*).

Motor Force Current podporuje následující funkce autopilota:

Ovládání plavby: Motor automaticky řídí rychlost lodního šroubu tak, aby udržoval cílovou rychlost (*Udržování rychlosti, strana 22*).

Zámek kotvy: Motor automaticky řídí a pohání lodní šroub, aby udržoval polohu lodi (*Udržování polohy, strana 23*).

Udržování směru: Motor řídí automaticky a udržuje směr lodi (*Udržování směru pohybu, strana 23*).

Sledování trasy: Motor automaticky řídí a pohání lodní šroub, aby loď navigoval k trasovému bodu nebo po trase či prošlé trase (*Navigace, strana 23*).

Kalibrace kompasu příďového motoru

Před kalibrací kompasu příďového motoru se musíte přesunout na volnou plochu s klidnou vodou a s dostatečným prostorem pro manévrování kajaku v kruhu.

OZNÁMENÍ

Kalibrace kompasu příďového motoru na rozbouřené vodě a za větru může negativně ovlivnit výkon autopilota.

- 1 Ujistěte se, že je příďový motor ve vyklopené poloze ([Vyklápění motoru, strana 6](#)).
- 2 Na dálkovém ovládání zvolte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Po zobrazení výzvy proveďte kalibraci kompasu podle pokynů na obrazovce.

OZNÁMENÍ

Během kalibrace kompasu byste měli kajak řídit při nízké rychlosti pomocí příďového motoru. Používání pádla k řízení kajaku za účelem kalibrace kompasu může způsobit nadměrné rozpohybování plavidla, což povede ke špatnému fungování autopilota.

Pokud funkce autopilota nefungují podle očekávání, měli byste proces kalibrace zopakovat.

Hledání signálu GPS

- 1 Přemístěte kajak na místo, kde budete mít jasný výhled na nebe.
- 2 Počkejte 30 až 60 sekund, než příďový motor vyhledá satelitní signál.
Jakmile motor získá signál GPS a určí polohu, kontrolka LED  se rozsvítí zeleně.

Úprava reakce autopilota

Můžete upravit nastavení zisku autopilota a přizpůsobit tak citlivost autopilota různým podmínkám.

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Proveďte jednu z následujících akcí:
 - Chcete-li nastavit zisk pro režim Zámek kotvy, vyberte možnost **Anchor Gain**.
 - Chcete-li nastavit zisk autopilota pro navigační režimy, včetně režimů Udržování směru a Ovládání plavby, vyberte možnost **Navigation Gain**.
- 3 Výběrem možnosti  nebo  zvýšíte nebo snížíte hodnotu zisku:
 - Zvýšením nastavení zisku dosáhnete vyšší reakce autopilota. Motor bude při ovládání kajaku přesnější, ale může způsobovat větší víření vody. Vyšší hodnoty zisku jsou obvykle potřeba pro větší nebo těžší lodě.
 - Snížením nastavení zisku dosáhnete nižší reakce autopilota. Motor bude méně vířit vodu, ale může být při ovládání kajaku méně přesný.

Udržování rychlosti

Před použitím funkcí autopilota je nutné provést kalibraci motoru ([Kalibrace kompasu příďového motoru, strana 22](#)).

Ovládání plavby je funkce autopilota, která nastavuje a udržuje určitou rychlost nad zemí a automaticky se přizpůsobuje změnám proudu a větru.

TIP: Ovládání plavby můžete používat spolu s dalšími režimy autopilota ([Autopilot, strana 21](#)).

Na dálkovém ovladači stiskněte ikonu tlačítka .

Aktivuje se ovládání plavby při aktuální rychlosti.

Chcete-li vypnout ovládání plavby a zastavit lodní šroub, stiskněte tlačítka .

Udržování polohy

Před použitím funkcí autopilota je nutné provést kalibraci motoru (*Kalibrace kompasu předového motoru, strana 22*).

Funkce zámku kotvy využívá GPS k udržování polohy pomocí motoru.

Stiskněte tlačítko .

POZNÁMKA: Polohu zámku kotvy můžete nastavit stisknutím tlačítka se šipkou na dálkovém ovladači nebo pomocí ovládání gesty (*Používání ovládání gesty k úpravě udržované polohy, strana 14*).

Chcete-li zámek kotvy vypnout, stiskněte znovu tlačítko .

Udržování směru pohybu

Před použitím funkcí autopilota je nutné provést kalibraci motoru (*Kalibrace kompasu předového motoru, strana 22*).

Aby loď udržovala směr podle kompasu, můžete aktivovat funkci Heading Hold. Motor může směr automaticky upravit, aby kompenzoval unášení způsobené faktory, jako jsou vítr a proudy.

1 Řiďte loď směrem, kterým chcete plout.

2 Stiskněte tlačítko .

POZNÁMKA: Směr můžete nastavit stisknutím tlačítka  a , nebo pomocí ovládání gesty (*Ovládání gesty, strana 14*).

TIP: V tomto režimu autopilota můžete také udržovat rychlost pomocí funkce ovládání plavby (*Udržování rychlosti, strana 22*).

Chcete-li vypnout funkci Heading Hold a vrátit se do manuálního režimu, vyberte možnost  nebo možnost .

Změna chování funkce Heading Hold

Ve výchozím nastavení je funkce Heading Hold nastavena na režim Go To, který může upravit směr tak, aby kompenzoval unášení a udržoval loď ve stejném směru. Pokud si to přejete, můžete funkci Heading Hold nakonfigurovat tak, aby používala režim Vessel Align, který ignoruje unášení a udržuje před lodi ve stejném směru.

1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Vyberte možnost **Vessel Align**.

Chcete-li chování funkce Heading Hold vrátit do výchozího nastavení, vyberte možnost Go To.

Navigace

Před použitím funkcí autopilota je nutné provést kalibraci motoru (*Kalibrace kompasu předového motoru, strana 22*).

K řízení lodi k trasovému bodu nebo ke sledování trasy či prošlé trasy motor používá GPS.

1 Na dálkovém ovladači proveďte jednu z následujících akcí:

- Spusťte navigaci k uloženému trasovému bodu (*Navigace k trasovému bodu, strana 18*).
- Spusťte navigaci k uložené trase (*Navigace po trase, strana 19*).
- Začněte sledovat aktivní prošlou trasu (*Navigace na začátek aktivní prošlé trasy, strana 20*).
- Spusťte navigaci k uložené prošlé trase (*Navigace uloženou prošlou trasou, strana 20*).

POZNÁMKA: Když je navigace spuštěna z připojeného chartplotteru, můžete motor také použít pro sledování tras s automatickou navigací. Další informace naleznete v návodu k obsluze chartplotteru.

Na obrazovce dálkového ovladače se zobrazí Navigating a motor automaticky navede loď k cíli.

2 Rychlost upravte podle potřeby.

TIP: V tomto režimu autopilota můžete také udržovat rychlost pomocí funkce ovládání plavby (*Udržování rychlosti, strana 22*).

Pozastavení a obnovení navigace

- 1 Během navigace vyberte na dálkovém ovladači jednu z následujících možností:
 - Chcete-li navigaci pozastavit a pokračovat ve stejném směru stejnou rychlostí, zvolte možnost  > **Standby**.
 - Chcete-li pozastavit navigaci a nastavit zámek kotvy, vyberte možnost Navigace se zastaví a motor se vrátí do manuálního režimu nebo bude udržovat polohu v režimu zámku kotvy.
- 2 Navigaci obnovíte výběrem možnosti  > **Follow Route** nebo stisknutím tlačítka .
- 3 V případě potřeby spusťte lodní šroub.

Ukončení navigace

Vyberte možnost  > **Stop Nav**.

Navigace se zastaví a motor se vrátí do manuálního režimu.

Nastavení

Nastavení příďového motoru

Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Nastaví předvolby bezdrátové sítě motoru (*Nastavení bezdrátové sítě, strana 25*).

Calibrate: Provede kalibraci kompasu motoru (*Kalibrace kompasu příďového motoru, strana 22*) a nastaví vyrovnání příďe motoru.

Steering Mode: Určuje, jak pedály Power Steer řídí loď (*Obrácení reakce změny směru, strana 32*).

MOB Tag Override Mode: Aktivací umožníte, aby lodní šroub fungoval, i když motor ztratí spojení s tagem MOB (*Dočasné zrušení tagu MOB, strana 27*).

Programmable Keys: Umožňuje nastavit funkce páček na pedálech Power Steer (*Změna funkce páček na pedálech, strana 32*).

Units: Nastavuje měrné jednotky.

Battery Management: Určuje nastavení týkající se baterie motoru (*Nastavení správy napájení, strana 25*).

Beeper: Zapne nebo vypne zvukové upozornění autopilota.

Auto Power On: Aktivuje příďový motor při zapnutí systému.

Heading Hold: Určuje chování funkce udržování směru (*Změna chování funkce Heading Hold, strana 23*).

Nav. Arrival: Určuje chování příďového motoru po dosažení konce trasy. Volba Anchor Lock zajistí, že příďový motor bude po dosažení konce trasy udržovat polohu pomocí funkce zámku kotvy. Volba Manual znamená, že se po dosažení konce trasy zastaví lodní šroub.

UPOZORNĚNÍ

Máte-li nastavenou možnost Manual v nastavení Nav. Arrival, připravte se, abyste byli schopni převzít řízení lodi.

Anchor Gain: Nastavuje úroveň odezvy autopilota v režimu zámku kotvy (*Úprava reakce autopilota, strana 22*).

Navigation Gain: Nastavuje úroveň odezvy autopilota v ostatních režimech autopilota (*Úprava reakce autopilota, strana 22*).

Clear User Data: Odstraní všechny uložené trasové body, trasy, prošlé trasy a aktivní trasu.

POZNÁMKA: Pokud jste připojeni k chartplotteru, vymaže tato možnost uživatelská data z motoru i z připojeného chartplotteru.

Restore Defaults: Obnoví tovární nastavení příďového motoru.

POZNÁMKA: Obnovení výchozího nastavení nevymaže uživatelská data motoru ani připojeného chartplotteru.

Nastavení bezdrátové sítě

Na dálkovém ovládání zvolte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

POZNÁMKA: V horní části obrazovky se zobrazí aktivní režim Wi-Fi®.

Mode: Nastaví režim Wi-Fi. Technologii Wi-Fi můžete vypnout, připojit se k síti chartplotteru nebo vytvořit bezdrátový přístupový bod a použít aplikaci ActiveCaptain (*Připojení k mobilnímu zařízení pomocí aplikace ActiveCaptain, strana 33*).

Setup > Name: Nastaví název bezdrátového přístupového bodu na motoru (pouze v režimu ActiveCaptain).

Setup > Password: Nastaví heslo k bezdrátovému přístupovému bodu na motoru (pouze v režimu ActiveCaptain).

Nastavení správy napájení

Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Nastaví vzhled indikátoru baterie motoru na ikonu nebo číselnou hodnotu napětí.

Battery Setup: Určuje typ baterie připojené k motoru. Tato možnost pomáhá vypočítat udávaný stav baterie.

Nastavení dálkového ovladače

Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Upraví nastavení jasu podsvícení. (*Nastavení podsvícení, strana 25*)

Beeper: Nastaví zvuk signalizačního zařízení při stisknutí kláves a alarmech.

Auto Power Off: Umožňuje nastavit, za jak dlouho se dálkový ovladač automaticky vypne.

Calibrate: Provede kalibraci dálkového ovladače pro funkce ovládání gesty (*Kalibrace dálkového ovladače, strana 15*).

Pairing: Spáruje dálkový ovladač s motorem (*Párování dálkového ovladače, strana 15*).

Language: Nastaví jazyk textu na obrazovce.

Restore Defaults: Obnoví výchozí tovární nastavení dálkového ovladače. Tím dojde k obnovení výchozích nastavení konfigurace dálkového ovladače, ale neodeberou se uložená uživatelská data.

Nastavení podsvícení

Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Nastaví podsvícení tak, aby se zapnulo při stisknutí tlačítka.

Alarms: Nastaví podsvícení tak, aby se zapnulo, když na dálkovém ovladači zazní alarm.

Timeout: Nastaví, za jak dlouho bude podsvícení vypnuto.

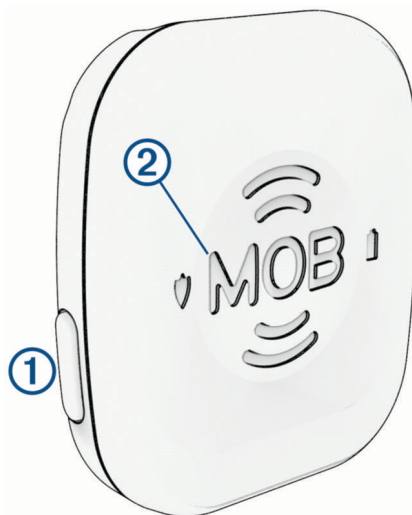
Brightness: Umožňuje nastavit úroveň jasu podsvícení.

Tag MOB

Tag MOB (muž přes palubu) je součástí příslušenství, které pomáhá zajistit bezpečnost při opuštění kajaku. Když je tag MOB zapnutý a spárovaný s příďovým motorem, lodní šroub se automaticky zastaví, jakmile se tag MOB ponoří do vody.

⚠ VAROVÁNÍ

Aby funkce automatického vypnutí motoru MOB fungovala podle očekávání, musíte mít tag připevněný MOB k tělu. Rovněž je třeba zajistit, že je tag zapnutý a spárovaný s příďovým motorem. Pokud není tag MOB zapnutý, spárovaný a připevněný k tělu nebo pokud nedojde k ponoření tagu MOB, tak příďový motor lodní šroub automaticky nezastaví. Opuštění kajaku za chodu lodního šroubu může vést k vážnému zranění nebo smrti osob.



①

Tlačítko napájení a rozhraní:

- Stisknutím zkontrolujete stav a úroveň nabití baterie tagu.
- Přidržením zapnete nebo vypnete tag.

Tlačítko MOB:

- Přidržením zastavíte lodní šroub.
- Po návratu do kajaku stisknutím tlačítka zrušíte stav MOB a obnovíte běžný provoz motoru.

②

⚠ VAROVÁNÍ

Před obnovením běžného provozu motoru je nutné se ujistit, že je prostor kolem příďového motoru volný. Obnovení běžného provozu, když se v blízkosti příďového motoru nacházejí další osoby, může mít za následek vážné zranění nebo smrt.

TIP: Stav MOB můžete také zrušit stisknutím tlačítka MOB OVERRIDE na příďovém motoru nebo zrušením hlášení o stavu na dálkovém ovladači či na připojeném chartplotteru.



Po stisknutí tlačítka napájení indikuje barva kontrolky LED stav připojení tagu:

- Zelená: připojeno.
- Červená: nepřipojeno.



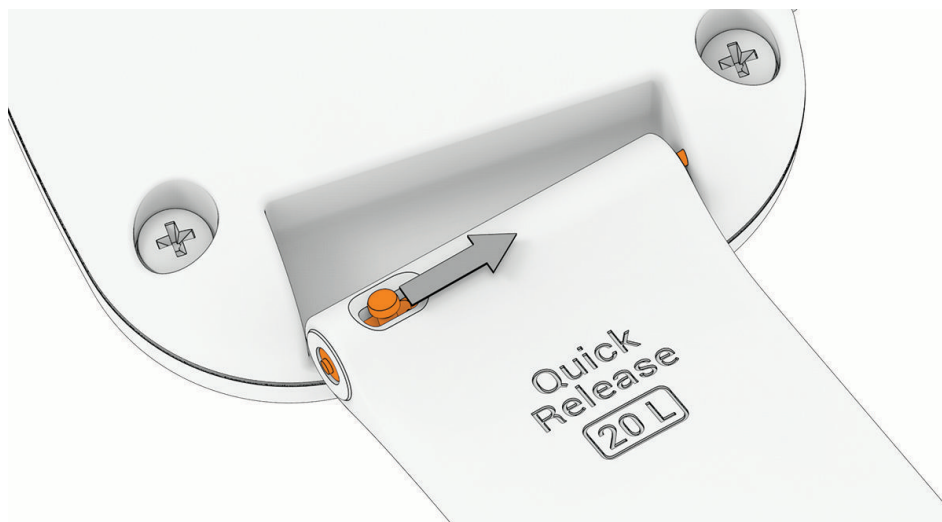
Po stisknutí tlačítka napájení indikuje barva kontrolky LED stav baterie tagu:

- Zelená: úroveň nabití baterie je vysoká.
- Oranžová: úroveň nabití baterie je střední.
- Červená: úroveň nabití baterie je nízká.

Přípevnění řemínku nebo poutka s karabinou

Tag MOB je dodáván s poutkem s karabinou, řemínkem a plovoucím přívěskem na klíče. Pomocí poutka s karabinou můžete tag MOB připevnit k oděvu nebo k řemínku a nosit jej na zápěstí. Ke karabině nebo k řemínku můžete také připevnit plovoucí klíčenku, abyste zabránili potopení tagu MOB, pokud ho náhodou ztratíte ve vodě. Při připevňování řemínku nebo poutka s karabinou k tagu MOB postupujte podle následujících pokynů.

- 1 Zasuňte jeden konec pružinkové osičky na řemínku nebo poutku s karabinou do jednoho z otvorů na tagu MOB.
- 2 Zatlačte na kolíček a zasuňte druhý konec pružinkové osičky.



- 3 Zarovnejte pružinkovou osičku s druhým otvorem na tagu MOB a uvolněte kolíček.

Dočasné zrušení tagu MOB

Pokud příďový motor ztratí spojení s tagem MOB, ale neopustili jste kajak, můžete funkci MOB dočasně zrušit a obnovit běžný provoz.

VAROVÁNÍ

Před obnovením běžného provozu motoru je nutné se ujistit, že je prostor kolem příďového motoru volný. Obnovení běžného provozu, když se v blízkosti příďového motoru nacházejí další osoby, může mít za následek vážné zranění nebo smrt.

Poté, co motor ztratí spojení s tagem MOB a lodní šroub se zastaví, proveďte následující:

- Na dálkovém ovladači příďového motoru vyberte ikonu  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Po dobu pěti sekund podržte tlačítko MOB OVERRIDE na horní straně krytu motoru.

Když zapnete nebo vypnete MOB Tag Override Mode, motor vydá dlouhý zvukový signál. Když je zapnutý MOB Tag Override Mode, motor pravidelně vydává zvukový signál a stavová kontrolka  bliká žlutě.

Pokud tag MOB najdete a obnovíte jeho spojení s příďovým motorem, motor MOB Tag Override Mode automaticky vypne. Chcete-li obnovit běžný provoz, musíte stisknout tlačítko MOB na tagu MOB nebo zrušit zprávu MOB na dálkovém ovladači či na připojeném chartplotteru.

Párování tagu MOB s motorem Force Current

Tag MOB, který se dodává s motorem Force Current, je s ním již z výroby spárován. Při párování nového tagu MOB s motorem postupujte podle následujících kroků.

- 1 Zkontrolujte, že je příďový motor zapnutý.
 - 2 Podržením tlačítka napájení na boku tagu MOB jej zapněte.
Na tagu MOB začne blikat červeně ikona .
 - 3 Na motoru třikrát stiskněte tlačítko .
Zatímco motor hledá spojení, kontrolka  bude blikat modře.
 - 4 Ujistěte se, že je tag MOB umístěn ve vzdálenosti do 1 m od motoru.
 - 5 Třikrát rychle stiskněte tlačítko napájení na tagu MOB.
Ikona  na tagu MOB při hledání spojení bliká modře.
- Po úspěšném připojení se stavová kontrolka  na motoru rozsvítí zeleně.

Výměna baterie v tagu MOB

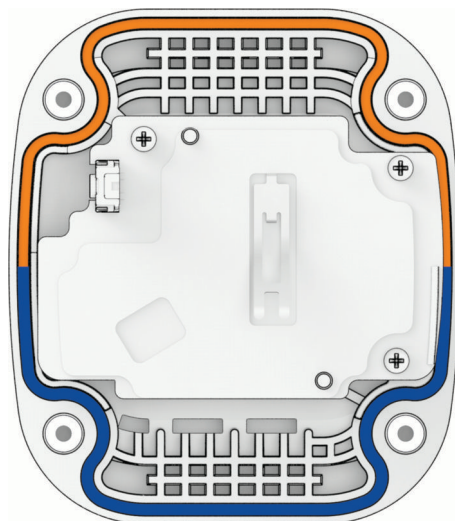
⚠ VAROVÁNÍ

Přečtěte si leták *Důležité bezpečnostní informace a informace o produktu* vložený v obalu s výrobkem. Obsahuje varování a další důležité informace.

- 1 Pomocí křížového šroubováku č. 1 povolte čtyři šrouby a sejměte zadní kryt.



- 2 Jemným zvednutím bílého pásku uvolněte baterii ze zadního krytu.
- 3 Vložte do zadního krytu kladnou (+) stranou dolů novou baterii.
- 4 Ujistěte se, že pryžové těsnění v předním krytu tagu MOB není porušeno a pevně přiléhá k drážce. Těsnění pasuje do drážky pouze v určité orientaci.



OZNÁMENÍ

Pokud těsnění zcela nepřiléhá k drážce, neutěsní spoj, což může vést k poruše tagu MOB při ponoření do vody. Informace o nákupu náhradního těsnění naleznete v *servisní příručce* na stránkách garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

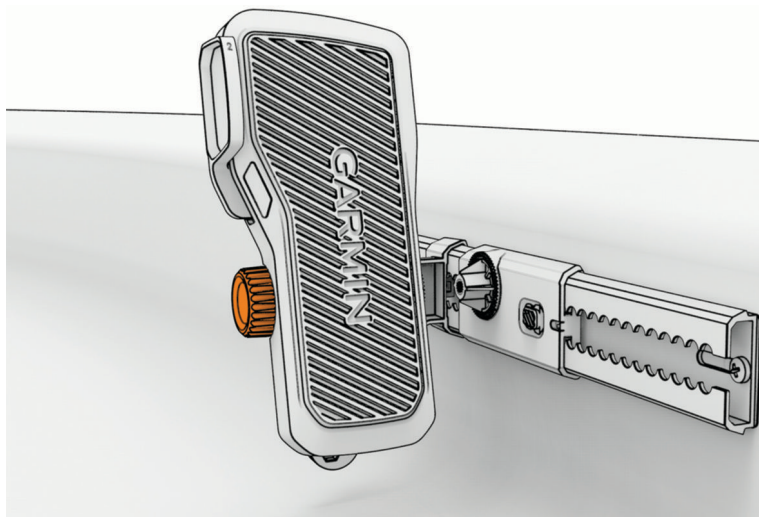
Po výměně baterie možná budete muset tag MOB znovu spárovat (*Párování tagu MOB s motorem Force Current, strana 28*).

Pedály Power Steer

Pedály Power Steer jsou volitelným příslušenstvím, které je součástí některých modelů.

Přípevnění pedálů k lištám

- 1 Zarovnejte šroub na vnější straně pedálu se závitovým pouzdem v nosiči pedálů na liště a otočením knoflíku na druhé straně pedálu ve směru hodinových ručiček připevněte pedál k nosiči pedálů.



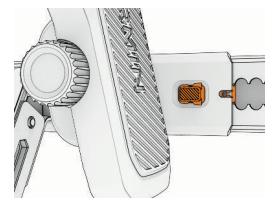
- 2 Nakloňte pedál dopředu a dozadu, abyste zkontrolovali jeho rozsah pohybu, a v případě potřeby upravte úhel pedálu.
- 3 V případě potřeby stiskněte tlačítko na nosiči pedálů a posouvejte nosič po liště, abyste pedál umístili do pohodlné vzdálenosti.

OZNÁMENÍ

Neposouvejte nosič pedálů na doraz ke koncům pedálové lišty. Pokud nosič pedálů překrývá jeden z montážních šroubů pedálové lišty, může být jeho pohyb obtížný.

- 4 Postup opakujte i pro druhý pedál.

TIP: Můžete zkontrolovat značky v místě připojení pedálů k nosiči pedálů a ujistit se, že jsou oba pedály namontovány pod stejným úhlem.



OZNÁMENÍ

Před přepravou kajaku je nutné sundat pedály z nosiče pedálů. Pedály se mohou během přepravy uvolnit, což může způsobit škody na majetku.

Řízení pomocí pedálů

⚠ VAROVÁNÍ

Naučte se používat pedály na klidné a bezpečné vodě. Začněte s malými pohyby, dokud si na odezvu pedálů nezvyknete.

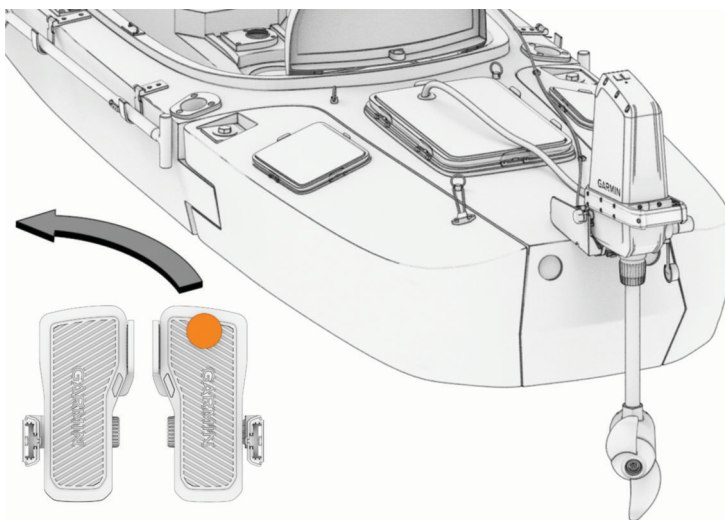
Každý pedál můžete z neutrální polohy naklonit dopředu nebo dozadu. Když nakloníte pedály více jedním či druhým směrem, lodní šroub se bude otáčet rychleji. Kombinovaná poloha obou pedálů určuje úhel hnacího motoru lodního šroubu.

- Chcete-li plout dopředu, nakloňte oba pedály dopředu.
- Chcete-li plout směrem vzad, nakloňte oba pedály dozadu.

⚠ VAROVÁNÍ

Při použití příďového motoru k pohonu kajaku dozadu může kajak neočekávaně změnit směr, protože trup kajaku narušuje charakteristiky tahu motoru. Při používání motoru k pohybu kajaku dozadu musíte být ostražití a sledovat okolí, abyste předešli možnému zranění nebo poškození produktu v důsledku kolize.

- Chcete-li zatočit doleva, nakloňte pravý pedál dopředu a levý pedál nechte v neutrální poloze.



Přední část motoru lodního šroubu se otáčí doprava, přičemž kajak zatáčí doleva.

- Chcete-li zatočit doprava, nakloňte levý pedál dopředu a pravý pedál nechte v neutrální poloze.

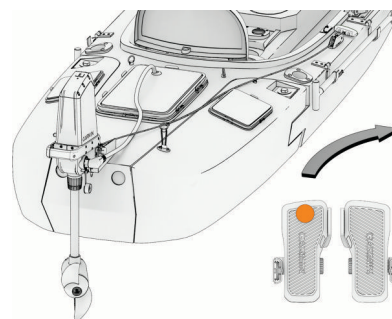
Přední část motoru lodního šroubu se otáčí doleva, přičemž kajak zatáčí doprava.

- Chcete-li kajak otočit v ostřejším úhlu, nakloňte jeden pedál dopředu a druhý dozadu.

Přední část motoru lodního šroubu se otáčí až o 90 stupňů v závislosti na relativním úhlu jednotlivých pedálů.

POZNÁMKA: Při úhlu řízení větším než 45 stupňů se automaticky omezí otáčky lodního šroubu, aby se snížilo víření vody.

Reakci pravého a levého pedálu můžete obrátit a napodobit tak řízení pomocí kormidla ovládaného lankem (*Obrácení reakce změny směru, strana 32*).



Obrácení reakce změny směru

Ve výchozím nastavení pedály Power Steer napodobují diferenciální řízení, jako je tomu například u sekaček s nulovým poloměrem otáčení. Reakci pravého a levého pedálu můžete obrátit a napodobit tak řízení pomocí kormidla ovládaného lankem.

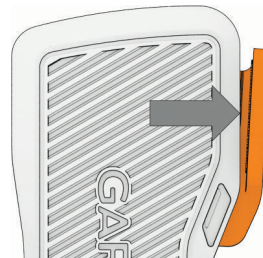
- 1 Na dálkovém ovládacím zvolte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.
- 2 Vyberte možnost **Rudder**.

Chcete-li se vrátit do výchozího režimu řízení, můžete zvolit možnost Zero-Turn.

Používání páček na pedálech

Pomocí páček na každém z pedálů můžete aktivovat režimy autopilota.

- Chcete-li zapnout nebo vypnout funkci **Heading Hold**, stiskněte páčku na levém pedálu.
- Chcete-li zapnout nebo vypnout funkci **Anchor Lock**, stiskněte páčku na pravém pedálu.



Změna funkce páček na pedálech

- 1 Na dálkovém ovladači vyberte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.
- 2 Proveďte jednu z následujících akcí:
 - Chcete-li nakonfigurovat páčku pravého pedálu, vyberte možnost **Right Pedal**.
 - Chcete-li nakonfigurovat páku levého pedálu, vyberte možnost **Left Pedal**.
- 3 Proveďte jednu z následujících akcí:
 - Chcete-li pedál vypnout, vyberte možnost **None**.
 - Chcete-li sešlápnutím pedálu zapnout nebo vypnout funkci Zámek kotvy, vyberte možnost **Anchor Lock**.
 - Chcete-li sešlápnutím pedálu zapnout nebo vypnout funkci Udržování směru, vyberte možnost **Heading Hold**.
 - Chcete-li sešlápnutím pedálu označit trasový bod v místě, kde se právě nacházíte, vyberte možnost **Mark Waypoint**.

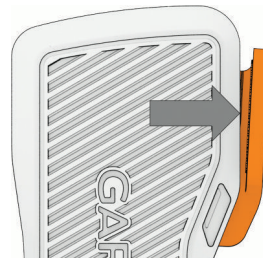
Párování pedálů

Pokud byly pedály s příďovým motorem dodány, jsou s ním již spárovány z výroby. Při párování nové sady pedálů postupujte podle následujících kroků.

Každý pedál je třeba spárovat zvlášť.

- 1 Zkontrolujte, že je příďový motor zapnutý.
- 2 Na motoru stiskněte třikrát tlačítko , čímž přejdete do režimu párování.
Kontrolka  bude při hledání spojení blikat modře.
- 3 Umístěte pedál do vzdálenosti 1 m (3 ft) od příďového motoru.
- 4 Třikrát stiskněte páčku na pedálu.
Kontrolka LED na pedálu bliká modře, když hledá spojení. Po úspěšném spojení se rozsvítí zeleně.
- 5 Zopakujte kroky 2 až 4 a spárujte i druhý pedál.

TIP: Spárování pedálů poznáte tak, že při sešlápnutí páčky pedálu začne kontrolka blikat zeleně, což znamená, že je pedál spárován s motorem. Pokud bliká červeně, pedál spárován není.



Instalace baterií do pedálů

Každý pedál funguje na dvě baterie AA (nejsou součástí balení). Nejlepších výsledků dosáhnete použitím lithiových baterií.

TIP: Úroveň nabití zjistíte dvojnásobným sešlápnutím páčky pedálu. Kontrolka na pedálu se rozsvítí zeleně, žlutě nebo červeně, což signalizuje celkovou úroveň nabití baterie.

- 1 Na pedálu otočte kroužkem ve tvaru písmene D proti směru hodinových ručiček a sejměte kryt.
- 2 Vložte dvě baterie AA, přičemž dbejte na správnou polaritu.
- 3 Nasaďte kryt zpátky a otočte kroužkem ve směru hodinových ručiček.
- 4 Postup opakujte i pro druhý pedál.

Stavová kontrolka

Stav pedálu indikuje rozsvícená kontrolka na každém pedálu Power Steer.

Zelená	Pedál je připojen k motoru a byl aktivován příkaz páčkou.
Modrá	Pedál je v režimu párování.
Bílá	Pedál je připojen a byl nastaven do neutrální polohy.
Fialová	Pedál instaluje aktualizaci softwaru. OZNÁMENÍ Během aktualizace softwaru nesmíte pedál odpojit od napájení, mohlo by dojít k jeho poškození.
Červená	Páčka pedálu byla aktivována, ale pedál není připojen k motoru.

Připojení k mobilnímu zařízení pomocí aplikace ActiveCaptain

K příďovému motoru můžete připojit mobilní zařízení pomocí aplikace ActiveCaptain. Aplikace umožňuje snadnou a rychlou interakci s příďovým motorem včetně aktualizace softwaru zařízení.

- 1 Na dálkovém ovládání zvolte možnost  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Zadejte jméno a heslo pro tuto síť.
- 3 V obchodě s aplikacemi na mobilním zařízení nainstalujte a otevřete aplikaci ActiveCaptain.
- 4 Umístěte mobilní zařízení poblíž příďového motoru.
- 5 V nastavení mobilního zařízení přejděte na stránku připojení Wi-Fi a připojte se k příďovému motoru pomocí jména a hesla, které jste zadali v předchozím kroku.

Připojení k chartplotteru

Před připojením příďového motoru musí mít váš kompatibilní chartplotter Garmin nainstalovanou nejnovější verzi softwaru.

Příďový motor můžete bezdrátově připojit ke kompatibilnímu chartplotteru Garmin. Po připojení ke kompatibilnímu chartplotteru můžete příďový motor ovládat z chartplotteru.

- 1 Zapněte chartplotter a příďový motor.
- 2 Ujistěte se, že je chartplotter hostitelem bezdrátové sítě.
POZNÁMKA: Pokud máte nainstalováno více chartplotterů, pouze jeden je hostitelem bezdrátové sítě. Další informace naleznete v návodu k obsluze chartplotteru.
- 3 Na chartplotteru vyberte položky **Nastavení > Komunikace > Bezdrátová zařízení > Přívěsný motor Garmin > Spustit**.
- 4 Na panelu displeje příďového motoru stiskněte třikrát tlačítko , čímž přejdete do režimu párování. Kontrolka LED  na příďovém motoru svítí modře, když hledá spojení s chartplotterem, a po úspěšném spojení se rozsvítí zeleně.
Po úspěšném spojení se na chartplotteru zobrazí potvrzovací zpráva.
- 5 Po úspěšném spojení chartplotteru a příďového motoru povolte na chartplotteru ovládání motoru pomocí ovládacího panelu příďového motoru.
Kompletní pokyny k obsluze naleznete v nejnovější verzi návodu k obsluze chartplotteru.

Připojení hodinek Garmin

Příďový motor můžete bezdrátově připojit ke kompatibilním hodinkám Garmin a ovládat jej pomocí aplikace Trolling Motor v hodinkách.

Při prvním připojení příďového motoru k hodinkám je nutné hodinky a motor spárovat. Po spárování se hodinky automaticky připojí k motoru, jakmile bude motor zapnutý a v dosahu hodinek.

- 1 Zkontrolujte, zda je příďový motor zapnutý a zda je k němu připojeno dálkové ovládání.
- 2 Umístěte kompatibilní hodinky Garmin do vzdálenosti 3 m (10 stop) od příďového motoru.
- 3 Na hodinkách přidržte tlačítko **MENU**.
- 4 Vyberte možnost **Snímače a příslušenství > Nová položka > Trolling Motor**.
- 5 Na panelu displeje příďového motoru stiskněte třikrát tlačítko , čímž přejdete do režimu párování. Symbol  na panelu displeje příďového motoru svítí modře, když hledá spojení, a po úspěšném spojení se rozsvítí zeleně.
- 6 Potvrďte párovací kód zobrazený na hodinkách a na připojeném dálkovém ovladači.
Stisknutím tlačítka START a výběrem možnosti Trolling Motor ze seznamu aktivit a aplikací otevřete ovládání příďového motoru.

Aktualizace softwaru

Informace o nejnovějších aktualizacích softwaru pro loďní zařízení Garmin naleznete na adrese garmin.com/support/software/marine/.

Požadavky a harmonogram údržby

OZNÁMENÍ

Po použití motoru ve slané nebo poloslané vodě opláchněte celý motor sladkou vodou a pomocí měkkého hadříku na něj naneste silikonový sprej na bázi vody. Motor je třeba chránit před stříkající vodou, aby nemohla vniknout do zařízení a nedošlo tak k jeho poškození.

V zájmu zachování záruky je při přípravě motoru na sezónu nutné provést běžné úkony údržby.

U příďového motoru Force Current:

- Zkontrolujte konec tažného lanka pod západkou držáku a v případě potřeby uvažte nový pojistný uzel.
- Zkontrolujte pohyb západky držáku. Pokud se západka držáku plynule nevrací, vyčistěte ji a namažte.
- Zkontrolujte konec tažného lanka v rukojeti a v případě potřeby uvažte nový pojistný uzel.
- Zkontrolujte kladky v držáku motoru a v lanové brzdě a ujistěte se, že se volně otáčejí. V případě potřeby vyčistěte nebo vyměňte poškozený díl.
- Zkontrolujte rukojeť a v případě prasklin nebo jiných známek opotřebení ji vyměňte.
- Zkontrolujte celou délku tažného lanka, zda není roztržené nebo zda nevykazuje jiné známky opotřebení. V případě potřeby jej vyměňte.
- Zkontrolujte vodící očka a lanovou brzdu. V případě potřeby utáhněte upevňovací šrouby. Vyměňte vodící očka a lanovou brzdu, pokud jsou na nich praskliny nebo jiné známky opotřebení.
- Zkontrolujte šrouby připevňující držák ke kajaku. V případě potřeby je utáhněte nebo vyměňte.
- Zkontrolujte montážní plochu kolem držáku. Pokud zjistíte známky opotřebení, zvažte zpevnění montážního povrchu a opětovnou instalaci držáku.
- Zkontrolujte držák motoru a v případě prasklin nebo jiných známek poškození jej vyměňte.
- Zkontrolujte otočné knoflíky motoru a v případě prasklin nebo jiných známek poškození je vyměňte.
- Zkontrolujte opotřebení napájecího kabelu po celé jeho délce a v případě potřeby jej vyměňte.
- Zkontrolujte, že konektor napájecího kabelu není zkorodovaný nebo ohnutý. V případě potřeby kabel vyčistěte nebo vyměňte.
- Zkontrolujte, že kryt napájecího konektoru na motoru správně sedí a chrání napájecí konektor. V případě potřeby kryt konektoru vyměňte.
- Zkontrolujte anody na motoru lodního šroubu a v případě potřeby je vyměňte (*Kontrola obětovaných anod, strana 37*).
- Zkontrolujte, zda je matice lodního šroubu utažena momentem 16,27 Nm (12 lbf-ft).
- Zkontrolujte, že není lodní šroub nadměrně opotřeбенý. V případě potřeby jej vyměňte (*Výměna lodního šroubu, strana 10*).

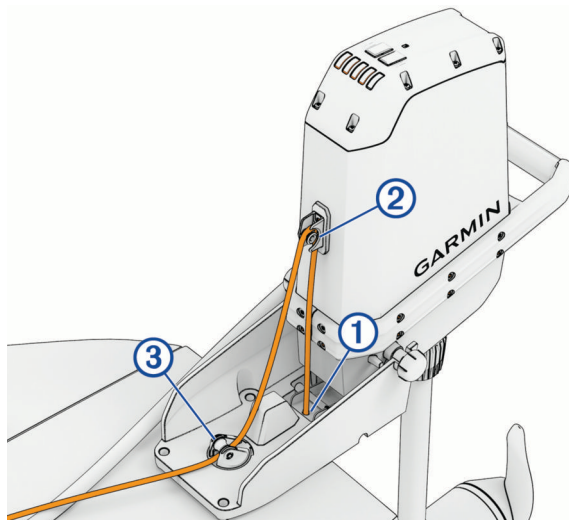
U pedálů Power Steer:

- Zkontrolujte šrouby připevňující pedály ke kajaku. V případě potřeby je dotáhněte.
- Zkontrolujte přihrádku na baterie v pedálech a ujistěte se, že nedošlo k poškození baterií. V případě potřeby vyčistěte kontakty baterií.

Nejběžnější náhradní díly a příslušenství si můžete objednat na stránkách garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Servisní pokyny a informace o dalších náhradních dílech naleznete v *servisní příručce* na stránkách garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Výměna tažného lana

- 1 Opatřené nebo poškozené lano odřízněte a vyjměte z motoru a z lanové rukojeti.
- 2 Jeden konec nového lana protáhněte kovovou uvolňovací západkou v držáku ①.

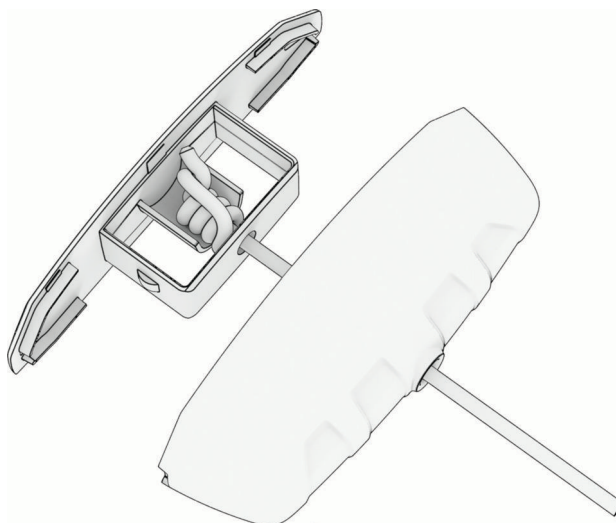


- 3 Konec nového lana pod držákem svažte do pojistného uzlu, abyste zabránili vytažení lana skrz uvolňovací západku.
- 4 Protáhněte lano okem na přední straně motoru ②.
- 5 Ved'te lano dolů a protáhněte ho otočnou kladkou na držáku ③.
- 6 Proved'te lano skrz vodící očka a lanovou brzdu.
- 7 Nainstalujte na nové lano lanovou rukojeť ([Instalace lanové rukojeti, strana 36](#)).



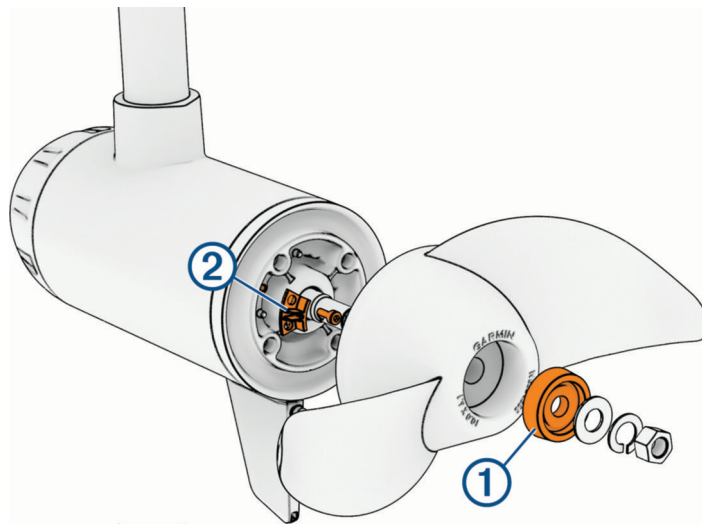
Instalace lanové rukojeti

- 1 Provlečte konec lana dvěma částmi tažné rukojeti.
- 2 Zkraťte lano jen tak, aby bylo dostatečně dlouhé a abyste na něj pohodlně dosáhli ze své pozice v kajaku.
TIP: Doporučujeme zkrátit lano asi na 20 cm (8 palců) od lanové brzdy, aby zůstala tažná rukojeť blízko brzdy, když je motor ve vyklopené poloze.
- 3 Uvažte pojistný uzel, aby lano uvnitř tažné rukojeti drželo.
- 4 V případě potřeby zastříhněte a zatavte konec lana, aby se neroztřepilo.
- 5 Zacvakněte obě části tažné rukojeti do sebe.



Kontrola obětovaných anod

- 1 Pomocí 15mm ($\frac{9}{16}$ ") nástrčného klíče povolte matici na konci lodního šroubu.
- 2 Vyjměte lodní šroub a odložte matici, pojistnou podložku a plochou podložku.
- 3 Vyjměte a zkontrolujte anodu lodního šroubu ①.



- 4 Pomocí 3mm šestihranného klíče demontujte anodu motoru lodního šroubu a zkontrolujte ji ②.
- 5 Proveďte jednu z následujících akcí:
 - Pokud je některá z anod poloviční vzhledem k původní velikosti nebo větší, očistěte ji drátěným kartáčem nebo smirkovým papírem.

OZNÁMENÍ

Před čištěním drátěným kartáčem nebo smirkovým papírem byste měli anodu z motoru vyjmout. Čištění anody nainstalované na motoru by mohlo motor poškodit, urychlit korozi a zkrátit jeho životnost.

- Pokud je anoda menší než polovina původní velikosti, vyhod'te ji a zakupte novou.

Sadu náhradních anod můžete zakoupit na stránkách garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

OZNÁMENÍ

Při opětovné montáži lodního šroubu na motor lodního šroubu je třeba matici lodního šroubu utáhnout momentem 16,27 Nm (12 lbf-ft), aby byl řádně zajištěn.

Technické údaje

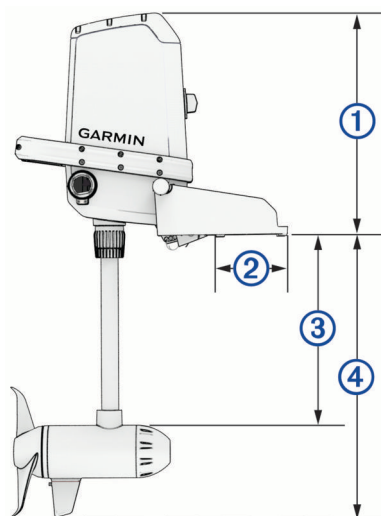
Přídový motor

Hmotnost	Pouze motor: 10,1 kg (22,2 lb) S držákem a kabelem: 12,6 kg (27,8 lb).
Provozní teplota	-5 až 40 °C (32 až 104 °F)
Skladovací teplota	-40 až 85 °C (-40 až 185 °F)
Stupeň vodotěsnosti	Kryt systému řízení: IEC 60529 IPX7 ⁶ Kryt hnacího motoru lodního šroubu: IEC 60529 IPX8 ⁷
Bezpečná vzdálenost od kompasu	91 cm (3 stopy)
Délka napájecího kabelu	165 cm (5 palců)
Vstupní napětí	12 až 24 V DC
Vstupní proud	40 A nepřetržitý
Jistič (není součástí balení)	32 V DC nebo vyšší, vhodný pro nepřetržitý proud 40 A POZNÁMKA: Pokud budete výrobek používat při vysokých teplotách nebo budou do obvodu zapojena i další zařízení, můžete k ochraně systému použít silnější jistič, který ale nesmí překročit hodnotu 60 A. Před instalací silnějšího jističe musíte zkontrolovat, zda elektrická zapojení na lodi splňují normy pro námořní elektrická zapojení.
Maximální spotřeba energie	420 W při 12 V DC 768 W při 24 V DC
Bezdrátová frekvence a vysílací výkon	2,4 GHz při maximální hodnotě 19,0 dBm

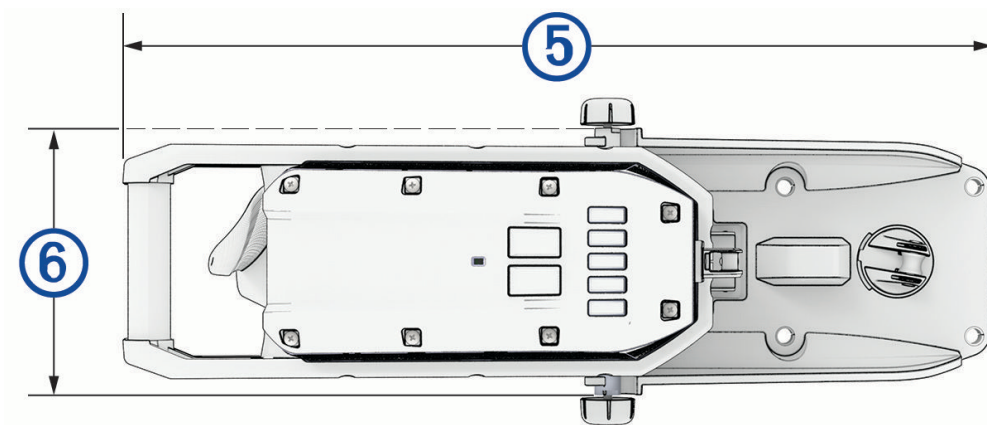
⁶ Vydrží náhodné vystavení vodě až do hloubky 1 metr po dobu až 30 minut.

⁷ Vydrží trvalé ponoření do vody až do hloubky 3 m.

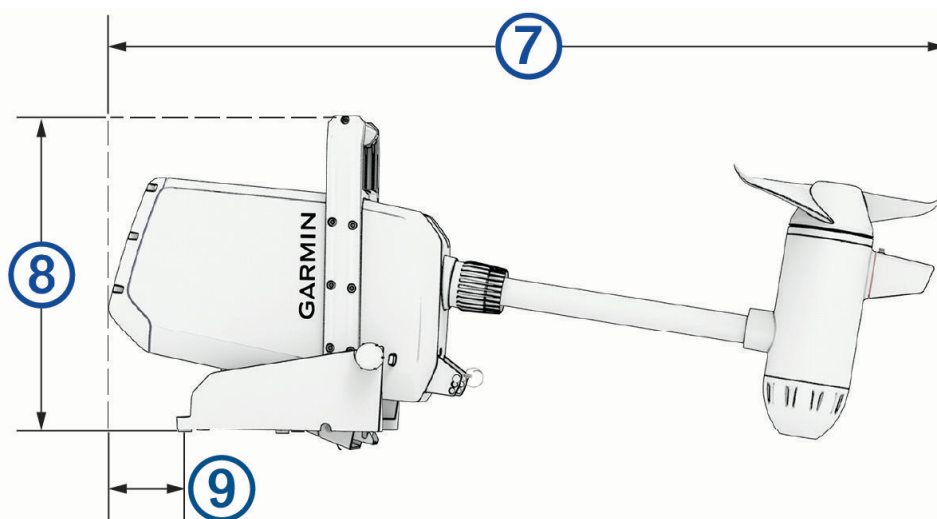
Rozměry



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



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



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

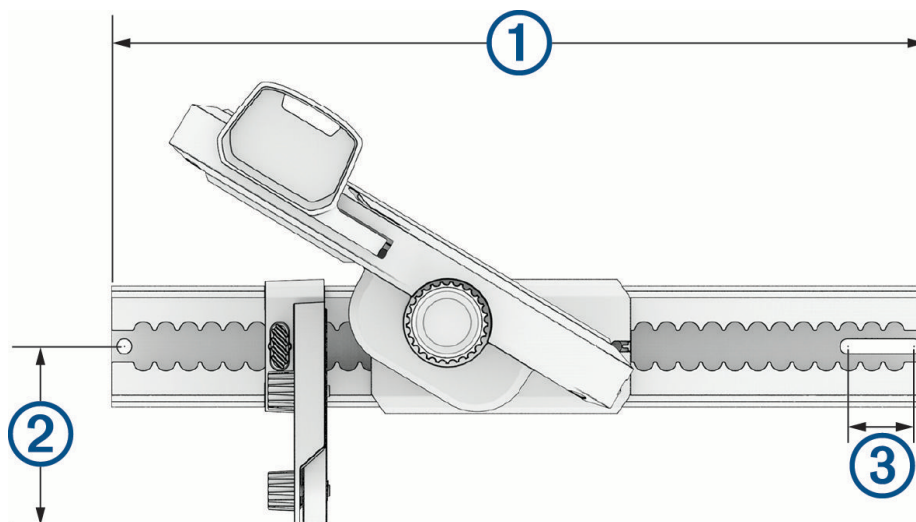
Pedály Power Steer

Pedály Power Steer jsou součástí dodávky pouze některých modelů.

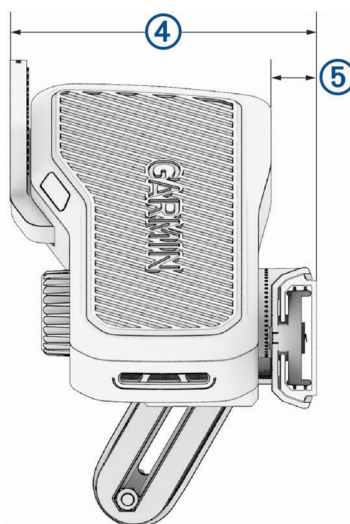
Hmotnost (celý systém včetně lišt)	3,08 kg (6,8 lb)
Provozní teplota	-5 až 40 °C (32 až 104 °F)
Skladovací teplota	-40 až 85 °C (-40 až 185 °F)
Stupeň vodotěsnosti	IEC 60529 IPX7 ⁸
Bezpečná vzdálenost od kompasu	61 cm (24 palců)
Přívod energie	2 baterie AA na pedál
Bezdrátová frekvence a vysílací výkon	2,4 GHz při maximální hodnotě 9,1 dBm

⁸ Vydrží náhodné vystavení vodě až do hloubky 1 metr po dobu až 30 minut.

Rozměry



①	394 mm (15 1/2 palce)
②	Minimálně 87 mm (3 7/16 palce) (krátké rameno stabilizátoru) Maximálně 196 mm (7 11/16 palce) (dlouhé rameno stabilizátoru)
③	32 mm (1 1/4 palce)



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

Dálkový ovladač

Rozměry (Š×V×H)	152 × 52 × 32 mm (6 × 2 × 1 ¹ / ₄ palce)
Hmotnost	109 g (3,8 oz.) s bateriemi
Materiál	Nylon plněný skelnými vlákny
Typ displeje	Viditelnost na přímém slunci, transflektivní MIP (memory-in-pixel)
Rozlišení displeje	R240 × 240 pixelů
Velikost displeje (průměr)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in)
Provozní teplota	–15 až 55 °C (5 až 131 °F)
Skladovací teplota	–40 až 85 °C (–40 až 185 °F)
Typ akumulátoru	2 AA (není součástí balení)
Výdrž akumulátoru	240 hodin při běžném použití
Vysílací pásmo	2,4 GHz při jmenovité hodnotě 10,0 dBm
Stupeň vodotěsnosti	IEC 60529 IPX7 ⁹
Bezpečná vzdálenost od kompasu	15 cm (6 in)

tagu MOB

Hmotnost	21,635 g (černý model) 21,222 g (bílý model)
Typ baterie	Lithiová knoflíková baterie CR2032
Provozní teplota	–15 až 60 °C (5 až 140 °F)
Bezpečná vzdálenost od kompasu	5 cm (1,97")
Stupeň vodotěsnosti	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ¹⁰
Bezdrátová frekvence a vysílací výkon	2,4 GHz při jmenovité hodnotě +8 dBm

⁹ Vydrží náhodné vystavení vodě až do hloubky 1 m po dobu až 30 min.

¹⁰ Odolá náhodnému vystavení vodě až do hloubky 50 m po dobu až 30 min. Další informace naleznete na webových stránkách garmin.com/waterrating

