

FORCE™ トローリングモーター

マニュアル

© 2019 Garmin Ltd. or its subsidiaries

無断転載禁ず。著作権法により、Garmin 社の書面による承認なしに、本マニュアルの全体または一部をコピーすることはできません。Garmin 社は、ユーザーや組織に通知する責任を負うことなく本マニュアルの内容を変更または改善したり、内容を変更する権利を有します。本製品の使用に関する最新情報および補足情報については、www.garmin.com を参照してください。

Garmin®、Garmin ロゴ、および ActiveCaptain®は、米国またはその他の国における Garmin Ltd.の登録商標です。Force™は Garmin Ltd.またはその子会社の商標です。これらの商標を、Garmin 社の明示的な許可なしに使用することはできません。

Wi-Fi®は Wi-Fi Alliance Corporation の登録商標です。

目次

はじめに.....	1	ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新.....	9
収納位置からのモーターの設置.....	1	収納時の寸法.....	9
トローリングモーターの深さの調整.....	1	設置寸法.....	10
設置位置からのモーターの収納.....	1	デバイスの登録.....	10
安全ストラップの固定.....	1	Garmin サポートへのお問い合わせ.....	10
トローリングモーター表示パネル.....	1	仕様.....	10
ステータスインジケータ.....	2	トローリングモーター.....	10
トローリングモーターの校正.....	2	モータースラストおよび電流引き込み情報.....	10
船首オフセットを設定する.....	2	リモートコントロール.....	11
チャートプロッターへの接続.....	2	フットペダル.....	11
リモートコントロール.....	3	索引.....	12
電池の取り付け.....	3		
ラニヤードの取り付け.....	3		
リモートコントロールキー.....	3		
リモートコントロール画面.....	3		
メニューを操作する.....	4		
リモートコントロールの校正.....	4		
リモートコントロールのペアリング.....	4		
フットペダル.....	4		
電池の取り付け.....	4		
フットペダルのペアリング.....	5		
ステータスインジケータ.....	5		
操作.....	5		
プロペラのオン / オフの切り替え.....	5		
モーター速度の調整.....	5		
速度の維持.....	5		
部分的設置でのプロペラの操作.....	5		
ステアリング.....	6		
トローリングモーターを手動で操作する.....	6		
船首方向の維持.....	6		
位置の保持.....	6		
ジェスチャーコントロール.....	6		
ウェイポイント.....	7		
ウェイポイントを作成する.....	7		
ウェイポイントにナビゲーションする.....	7		
ウェイポイントの詳細を表示する.....	7		
ウェイポイント名の編集.....	7		
ウェイポイントの削除.....	7		
ルート.....	7		
ナビゲーションを実行する.....	7		
ルート詳細の表示.....	7		
ルート名を編集する.....	7		
ルートの削除.....	7		
トラック.....	7		
アクティブトラックを保存する.....	7		
アクティブトラックを消去する.....	7		
アクティブトラックの開始点へのナビゲーション.....	7		
保存したトラックのナビゲーション.....	8		
保存したトラックの詳細を表示する.....	8		
保存したトラック名を編集する.....	8		
保存したトラックを削除する.....	8		
ナビゲーション.....	8		
ナビゲーションの一時停止と再開.....	8		
ナビゲーションを停止する.....	8		
設定.....	8		
トローリングモーターの設定.....	8		
ワイヤレスネットワーク設定.....	8		
リモートコントロールの設定.....	9		
バックライト設定.....	9		
メンテナンスの必要とスケジュール.....	9		
モーター情報.....	9		
ActiveCaptain アプリの操作手順.....	9		

はじめに

警告

プロペラが水中から出ているときは、モーターを作動させないでください。回転するプロペラに触れると、重傷を負うおそれがあります。

ご自身や水中の他の人が回転するプロペラに接触する可能性のあるエリアではモーターを使用しないでください。

怪我をしないようするために、プロペラのクリーニングまたは整備を行う前に、必ずバッテリーからモーターを取り外してください。

注意

モーターを収納または設置するときは、可動部への巻き込みや挟み込みによって負傷するおそれがあるので注意してください。

モーターを収納または設置するときは、モーターの周囲の滑らかな面に注意してください。モーターを収納または設置するときに滑ると、怪我をする可能性があります。

注記

海水または汽水中でモーターを使用した後は、モーター全体を真水ですすぎ、柔らかいクロスで水性シリコンスプレーを塗布してください。モーターをすすぐ際は、シャフト上部のキャップ部に強力な水流がかからないようにしてください。

収納位置からのモーターの設置

- 1 安全ストラップを外します。
- 2 プルケーブルを止まるまで引き戻してラッチを解除し、しっかりと保持し続けます。
- 3 プルケーブルを使用してモーターを持ち上げて前に移動し、その後ゆっくりと設置位置まで下げます。
- 4 必要に応じて、マウントアームを押し下げてモーターを設置位置にロックします。

トローリングモーターの深さの調整

- 1 収納位置と設置位置の中間で停止するようにモーターを移動します。
- 2 ステアリングシステムのハウジング底部のカラーを緩めます。



注：カラーを緩めるとモーターが下に滑り落ちてくるので、ご注意ください。

- 3 トローリングモーターの深さを上下させます。

注記

コイルケーブルが圧迫されるため、モーターの深さを低く設定しないでください。コイルケーブルが圧迫されると、モーターが操舵する際に摩擦によって損傷する可能性があります。

- 4 ステアリングシステムのハウジング底部のカラーを締め付けます。
- 5 以下のようにして、アクションを選択します。
 - トローリングモーターを設置している場合は、モーターを完全に設置した位置に移動して深さを確認してください。
 - トローリングモーターを収納している場合は、モーターを収納位置に移動して深さを確認してください。

- 6 必要に応じてこの手順を繰り返し、設置位置または収納位置に対して適切な深さに設定します。

設置位置からのモーターの収納

注記

収納位置に移動する前に、モーターの回転を完全に停止させる必要があります。モーターを収納位置に動かしたときにモーターが回転していると、ステアリングシステムが損傷するおそれがあります。

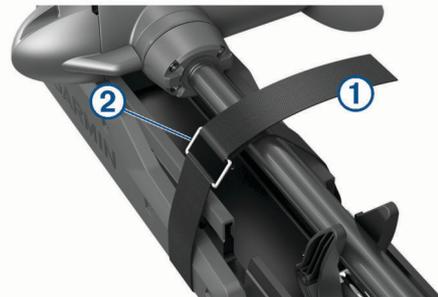
- 1 プルケーブルを止まるまで引き上げてラッチを解除し、しっかりと保持し続けます。
- 2 プルケーブルを後方に持ち上げて、モーターをゆっくりと収納位置に下げます。

注：トローリングモーターがマウントベースの収納位置に正しく収まるように、トローリングモーターの深さを調整する必要があります(トローリングモーターの深さの調整, 1 ページ)。調整した位置が浅すぎると、ガススプリングが押される場合があります。調整した位置が深すぎると、マウントベースの端から外れる場合があります。
- 3 必要に応じて、ステアリングシステムのハウジングを押し下げて収納位置にロックします。
- 4 安全ストラップを固定します(安全ストラップの固定, 1 ページ)。

安全ストラップの固定

安全ストラップは、モーターを収納位置のベースにしっかりと固定し、意図しない展開を防止します。

- 1 モーターを収納した状態で、ストラップの長い方の端①をモーターの上部に持ち上げます。



- 2 ストラップの端をストラップのもう一方の端にあるバックル②に通します。
- 3 モーターがマウントにしっかりと固定されるまで、ストラップをバックルに通して引きます。
- 4 ストラップをバックルから引き離し、押し下げてストラップのもう一方の側に固定します。

トローリングモーター表示パネル

トローリングモーターマウントのディスプレイパネルは、重要な情報が一目でわかります。

注：ディスプレイパネルのバックライトは周囲の明るさに応じて点灯し、夜間は自動的に暗くなります。

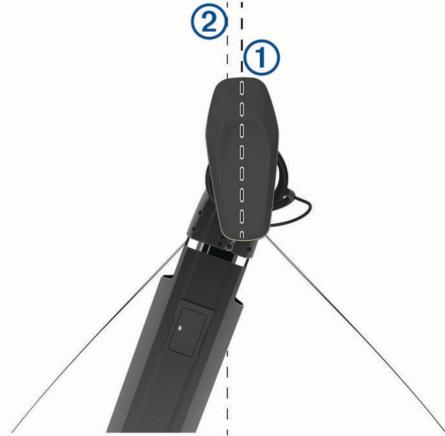


- 3 リモートコントロールで、**≡ > Settings > Trolling Motor > Calibrate > Compass** の順に選択します。
- 4 フットペダルまたはアウトボードモーターを使用して、画面の指示に従います。

船首オフセットを設定する

取り付け角度によっては、トローリングモーターが船船の中心線と一致しない場合があります。最良の結果を得るには、船首オフセットを設定してください。

- 1 リモートコントロールを使用してトローリングモーターの角度を調整し ①、船舶の中心線と一致させて ②、まっすぐ前方を向くようにします。



- 2 リモートコントロールで、**≡ > Settings > Trolling Motor > Calibrate > Bow Offset** を選択します。
- 3 必要に応じてこの手順を繰り返します。

チャートプロッターへの接続

トローリングモーターを接続する前に、互換性のある Garmin® チャートプロッターに最新のソフトウェアバージョンをインストールする必要があります。

トローリングモーターを船舶上の互換性のある Garmin チャートプロッターにワイヤレスで接続できます。互換性のあるチャートプロッターに接続すると、リモートコントロールとフットペダルに加えて、チャートプロッターからトローリングモーターを制御できます。

- 1 チャートプロッターとトローリングモーターの電源をオンにします。
- 2 チャートプロッターがワイヤレスネットワークをホストしていることを確認します。
注：複数のチャートプロッターがインストールされている場合、ワイヤレスネットワークホストは1台のみです。詳細は、チャートプロッターのマニュアルを参照してください。
- 3 チャートプロッターで、**設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > Garmin トローリングモーター > 開始** の順に選択します。
- 4 トローリングモーターのディスプレイパネルで、**⏻** ボタンを3回押してペアリングモードにします。

トローリングモーターのディスプレイパネルにある **⏻** は、チャートプロッターへの接続を検索している間は青色で点灯し、接続に成功すると緑色に変わります。

接続が成功すると、確認メッセージがチャートプロッターに表示されます。

- 5 チャートプロッターとトローリングモーターが正常に接続されたら、チャートプロッターのトローリングモーターバーを有効にしてモーターを制御します。
完全な操作手順については、最新バージョンのチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

① 速度	モーター速度レベルを示します (モーター速度の調整, 5 ページ)。
🔋 トローリングモーターの電池の状態	緑：モーターのバッテリー電圧は良好です。 黄：モーターのバッテリー電圧が低下しています。 赤：モーターのバッテリー電圧が非常に低くなっています。
📶 GPS 信号ステータス	緑：モーターの GPS 信号は良好です。 黄：モーターの GPS 信号は弱いです。 赤：モーターに GPS 信号がありません。
🔄 モーターステータス	トローリングモーターのステータスを表示します (ステータスインジケータ, 2 ページ)。
⏻ 電源	長押しすると、モーターはオフになります。 注：デフォルトでは、トローリングモーターは給電されると自動的にオンになります。このボタンを押してオンにする必要はありません。これは設定で変更できます (トローリングモーターの設定, 8 ページ)。 トローリングモーターが収納位置で2時間経過すると、自動的にオフになります。 プロペラが回転しているときに押しと、プロペラが停止します。 3回押しと、ペアリングモードになります。
🔦 プロペラステータス	プロペラがオンのときに点灯します (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。
↑ 方向保持ステータス	方向保持がオンのときに点灯します (船首方向の維持, 6 ページ)。
⚓ 錨ロックステータス	錨ロックがオンのときに点灯します (位置の保持, 6 ページ)。

ステータスインジケータ

🔄 LED はモーターのステータスを示します。

緑	通常動作
赤	点灯：システム起動中 点滅：システムエラー
青	ペアリングモード
黄	リカバリモード(ソフトウェアアップデートおよびリカバリ手順用)

トローリングモーターの校正

自動操舵機能を使用する前に、トローリングモーターのコンパスを校正する必要があります。最高の結果を得るには、穏やかな水の上で風がほとんどない、またはまったくない状態の日に、モーターを校正する必要があります。自動操舵機能が期待どおりに動作しない場合は、校正プロセスを繰り返すことができます。

- 1 開けた平水区域まで船舶を運転して停止します。
校正プロセスを開始するには、ボートが静止している必要があります。
- 2 必要に応じて、トローリングモーターを設置します (収納位置からのモーターの設置, 1 ページ)。

リモートコントロール

電池の取り付け

リモートコントロールは単三電池 2 本 (別売) を使用して操作できます。最良の結果を得るには、リチウム電池を使用してください。

- 1 D リングを反時計回りに回して引き上げ、カバーを取り外します。
- 2 極性に注意しながら単三電池を 2 本挿入します。



- 3 バッテリーカバーを取り付け、D リングを時計回りに回します。

ラニヤードの取り付け

- 1 リモートコントロールの背面から、ラニヤードのループ ① をスロットに挿入します。



- 2 ラニヤードのもう一方の端 ② をループに通し、しっかりと引きます。
- 3 必要に応じて、使用中にラニヤードを首や手首に巻き付けてラニヤードをつなぎます。

リモートコントロールキー



キー	説明
① ①	長押しして、リモートコントロールをオンまたはオフにします。
②	押すと、クルーズコントロールがオンになり、現在の地表速度 (SOG) で設定されます (速度の維持, 5 ページ)。押すと、クルーズコントロールが解除され、手動スピードコントロールに戻ります。

キー	説明
③	プロペラがオンの場合、押すと全速力に設定されます (全速力の切り替え, 5 ページ)。プロペラがオフの場合は、押してプロペラをオンにし、全速力に設定します。もう一度押すと、前の速度とプロペラの状態に戻ります。
④	押すと、手動制御になります (トローリングモーターを手動で操作する, 6 ページ)。押し続けると、ジェスチャーで操縦します (ジェスチャーコントロールを使用した操縦, 6 ページ)。
⑤	押すと、プロペラのオン / オフが切り替わります (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。
⑥	押すと、メニューを移動します (メニューを操作する, 4 ページ)。メニューの場合、➤を押してメニュー項目を選択し、⬅を押して戻ります。錨ロックの場合は、錨ロックの位置を前方、後方、左、右に 1.5 m (5 ft.) 動かします。方向保持または手動制御では、⓪をおよび➤を押して 1 度ずつ回転させるか、押し続けて 5 度刻みでステアリングを操作します。速度を段階的に変更するには ▲および ▼ を押し、連続的に速度を変更するには押し続けます。
⑦	押すと、方向保持 (現在の方向を設定して維持) がオンになります (船首方向の維持, 6 ページ)。押すと、方向保持機能がオフになり、プロペラが停止し、手動制御が再開します。押し続けると、リモコンを向けて方向保持を設定できます (ジェスチャーコントロールを使用した方向保持の調整, 6 ページ)。
⑧	押すと、錨ロックがオンになります。錨ロックはトローリングモーターを使用して位置を保持します (位置の保持, 6 ページ)。錨ロックのときに押すと錨ロックがオフになり、前のステアリングモードに戻ります。押し続けると、リモコンを向けて錨ロック位置を動かします (ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整, 6 ページ)。
⑨	押すとメニューが開きます。押すと、メニューを終了します。
⑩	押すと、ウェイポイントをマークします。
1~4	押すと、キーに割り当てられた Garmin チャートプロッターのショートカットが開きます。 ¹

リモートコントロール画面



①	トローリングモーターの動作状態を表示します。例えば、手動コントロールでは Manual が表示され、方向保持がオンの場合は Heading Hold が表示されると同時に、方向保持の設定ポイントが度数で表示されます。
②	トローリングモーターの電池の状態を表示します。緑：モーターのバッテリー電圧は良好です。黄：モーターのバッテリー電圧が低下しています。赤：モーターのバッテリー電圧が非常に低くなっています。 ヒント： リモートコントロールの電池残量は、⑨を押して確認できます。
③	プロペラの状態を表示します。プロペラアイコンが表示されている場合、プロペラはオンです。プロペラアイコンが表示されていない場合、プロペラはオフです。

¹ 互換性のある Garmin チャートプロッターに接続する必要があります。詳細についてはチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

📶	トローリングモーターの GPS 信号強度を表示します。
PROP	プロペラの速度レベルを示します (モーター速度の調整, 5 ページ)。
SOG	地表速度 (SOG) の測定値を指定された単位で示します。

メニューを操作する

メニューおよび矢印キーを使用して、リモートコントロールのメニューを操作できます。

- **≡** を押すとメニューが開きます。
- 別のメニューアイテム間を移動するには、**▼**と **▲**を押します。
- メニュー項目を選択するには、**▶**を押します。
- 前のメニュー項目に戻るには、**◀**を押します。
- メニューを終了するには、**≡**を押すか、メイン画面が表示されるまで繰り返し **◀**を押します。

リモートコントロールの校正

注記

電子コンパスは屋外で校正します。船首方向の精度を向上させるには、車両、建物、および送電線など、磁場に影響を与える物体の近くには立たないでください。

ジェスチャーを使用してモーターを制御する前に、リモートコントロールのコンパスを校正する必要があります。校正後にジェスチャーコントロールが正しく機能しない場合は、必要に応じてこの手順を繰り返してください。

- 1 **≡** > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate** の順に選択します。
- 2 **Start** を選択して、画面上の指示に従います。

リモートコントロールのペアリング

リモートコントロールは工場出荷時にトローリングモーターとペアリングされていますが、接続が切断された場合は再度ペアリングする必要があります。

- 1 トローリングモーターをオンにします。
- 2 トローリングモーターのディスプレイパネルで、**⏻** ボタンを 3 回押してペアリングモードにします。
トローリングモーターのディスプレイパネルにある **🔗** が、接続を検索すると青色に点灯します。
- 3 リモートコントロールをトローリングモーターのディスプレイパネルから 1 m (3 ft.) 以内の範囲に近づけます。
- 4 リモートコントロールの電源を入れます。
- 5 リモートコントロールで、**≡** > **Settings** > **Remote Control** > **Pair** > **Start** の順に選択します。
接続が成功すると、トローリングモーターのディスプレイパネルにある **🔗** が緑色に点灯します。

フットペダル

フットペダルを使用して、トローリングモーターを操作できます。

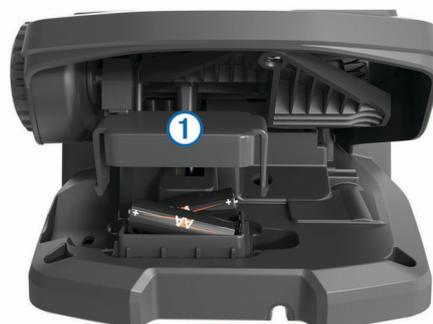


①	単発プロペラコントロール	押し続けると、設定速度でプロペラがオンになります。放すと、プロペラがオフになります。
②	スピードホイール	ホイールを向こう側に回転すると、プロペラ速度またはクルーズコントロール速度が上がります。ホイールを手前に回転すると、プロペラ速度またはクルーズコントロール速度が下がります。 注： 錨ロックがオンになっていると、スピードホイールは作動しません。
③	ステアリングペダル	つま先でペダルを押し、モーターを時計回りに回転させます。ペダルをかかとで押し、モーターを反時計回りに回転させます。 注： 錨ロックまたは方向保持がオンになっている場合、またはルートを走行している場合は、ペダルを踏むと前のプロペラ速度で手動制御を再開します。
④	ステータスインジケータ	フットペダルの状態を表示します (ステータスインジケータ, 5 ページ)。
⑤	連続プロペラコントロール	押すと、プロペラのオン / オフが切り替わります (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。
⑥	方向保持	押すと、現在の方向を設定し、維持します (船首方向の維持, 6 ページ)。 押すと、方向保持機能がオフになり、プロペラが停止し、手動制御が再開します。
⑦	錨ロック	押すと、錨ロックがオンになります。錨ロックはトローリングモーターを使用して位置を保持します (位置の保持, 6 ページ)。 押すと、錨ロックをオフにし、前のステアリングモードに戻ります。

電池の取り付け

フットペダルは、単三アルカリ電池、NiMH 電池、またはリチウム電池 (別売) 2 本を使用して操作できます。最良の結果を得るには、リチウム電池を使用してください。

- 1 フットペダルの前部をできるだけ持ち上げます。
- 2 電池カバー ① の端をつまんで、引き上げて取り外します。



- 極性に注意しながら単三電池を2本挿入します。
- 電池カバーを電池の上に置き、両側が所定の位置にカチッと収まるまで押し下げます。

フットペダルのペアリング

フットペダルは工場出荷時にトローリングモーターとペアリングされていますが、接続が切断された場合は再度ペアリングする必要があります。

- トローリングモーターをオンにします。
- トローリングモーターのディスプレイパネルで、 ボタンを3回押してペアリングモードにします。
トローリングモーターのディスプレイパネルにあるが、接続を検索すると青色に点灯します。
- フットペダルをトローリングモーターのディスプレイパネルから1m (3 ft.) 以内の範囲に近づけます。
- 電源ケーブルを使用してフットペダルを電源に接続するか、電池を挿入して電源を入れます。
- フットペダルを踏んでから30秒以内に、フットペダルのステータスLEDが青色に点灯するまでを押し続けます。
- を放します。
フットペダルのステータスLEDは、接続を検索すると青色に点灯し、トローリングモーターと正常にペアリングされると消灯します。
接続が成功すると、トローリングモーターのディスプレイパネルにあるが緑色に変わります。

ステータスインジケータ

フットペダルのLEDは、フットペダルの状態を示します。

緑色に点灯	フットペダルの電源がオンになっています。
ブルーに点灯	フットペダルがペアリングされています。トローリングモーターに接続するか、接続できずにペアリングプロセスがタイムアウトすると、LEDが消灯します。
ボタンを押すと緑で点滅	フットペダルがトローリングモーターに接続されており、押しているボタンのコマンドを送信しています。
ボタンを押すと赤で点滅	フットペダルがトローリングモーターに接続されていません。
オフ	ペダルがトローリングモーターに接続されており、コマンドを送信していない場合、LEDは消灯します。これにより、電池寿命が延びます。

操作

リモートコントロール、フットペダル、互換性のある Garmin チャートプロッター、またはこれらのデバイスの組み合わせを使用して、トローリングモーターを操作できます。

一般的に、リモートコントロール用に提供されているほとんどの操作手順は、接続されているチャートプロッターにも適用されます。特定のチャートプロッターの操作手順については、チャートプロッターの最新のマニュアルを参照してください。

注：リモートコントロールとチャートプロッターを使用しているときに使用できる一部の機能は、フットペダルを使用しているときのみ使用できます。

プロペラのオン / オフの切り替え

警告

ご自身や水中の他の人が回転するプロペラに接触する可能性のあるエリアではモーターを使用しないでください。

- 必要に応じて、トローリングモーターを設置します (収納位置からのモーターの設置, 1 ページ)。
注：トローリングモーターが収納位置にある場合、プロペラはオンにできません。

- リモートコントロールまたはフットペダルのを押すと、プロペラがオンになります。
- を押すとプロペラがオフになります。

モーター速度の調整

リモートコントロールまたはフットペダルを使用して、トローリングモーターの速度を調整できます。

- 必要に応じて、リモートコントロールのを押すか、フットペダルで操縦して手動モードにします。
- 次の中からオプションを選択します。
 - リモートコントロールで、およびを押してモーターの速度を増減します。
 - フットペダルでスピードホイールを向こう側 / 手前方向に回転させ、モーターの速度を増減させます。
 リモートコントロールの PROP フィールドとディスプレイパネルのバーはプロペラ速度を示します (トローリングモーター表示パネル, 1 ページ)。
- 必要に応じて、プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。

プロペラがオフの場合、またはクルーズコントロールや錨ロックなどのモーターの別の機能を起動した場合、選択したプロペラ回転数は維持されます。

全速力の切り替え

- リモートコントロールのを押します。
トローリングモーターのプロペラ速度が急速に全速力まで上昇します。
- を押すと前のプロペラ速度に戻ります。
ヒント：全速力時は、リモートコントロールのを押してプロペラの速度をゆっくりと下げることができます。

速度の維持

クルーズコントロール機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターの校正, 2 ページ)。

クルーズコントロール機能は自動操舵機能で、特定の地表速度を設定および維持し、水流および風の変化を自動的に調整します。

注：クルーズコントロール機能はリモートコントロールからのみ有効にできますが、速度と方向はリモートコントロールとフットペダルの両方から制御できます。

- リモートコントロールのを押します。
クルーズコントロールは現在の速度で有効になります。
- 必要に応じて、リモートコントロールまたはフットペダルで速度を調整します。
- 必要に応じて、リモートコントロールまたはフットペダルで方向を調整します。
ヒント：方向保持機能を使用しているとき (船首方向の維持, 6 ページ)、またはルートをたどっているとき (ナビゲーションを実行する, 7 ページ)に、クルーズコントロールを使用して速度を設定できます。

クルーズコントロールを無効にしてプロペラをオフにするには、を押します。

部分的設置でのプロペラの操作

雑草や水中障害物の上を通過する場合など特定の状況では、部分的にだけ設置されたモーターでトローリングモータープロペラを操作できます。

- トローリングモーターを設置位置にした状態で、プルケーブルを止まるまで引き上げてラッチを解除し、しっかりと保持し続けます。
- プルケーブルを上後方に持ち上げてモーターをゆっくりと持ち上げ、雑草や障害物を通過できる位置にします。
プロペラが回転を停止し、モーターが横方向に旋回します。
- リモートコントロールまたはフットペダルを使用してプロペラをオンにし、必要に応じてモーターを操作します。

注：モーターが中間点を超えて上がると、プロペラは安全対策として自動的に停止しますが、モーターは横方向に旋回しません。

- 4 障害物を通過したら、モーターをゆっくりと設置位置まで下げるか、モーターを収納位置まで上げます。

モーターを部分的設置した後は、収納位置に上げてマウントレール上に適切に配置する前に、モーターを手動で片側に旋回させる必要がある場合があります。

ステアリング

トローリングモーターを手動で操作する

手動モードは、トローリングモーターのデフォルトの操作モードです。手動モードでは、必要に応じてトローリングモーターの方向と速度を調整できます。

注：トローリングモーターは、オンになったときデフォルトで手動モードになります。

- 1 必要に応じて、リモートコントロールで  を選択します。
- 2 以下のようにして、アクションを選択します。
 - リモートコントロールで、 と  を押して操縦します。

注：リモートコントロールでジェスチャーコントロールを使用して、船舶を手動で操縦することもできます (ジェスチャーコントロールを使用した操縦, 6 ページ)。
 - フットペダルを使用する場合、つま先とかかとでペダルを押して操縦します。

船首方向の維持

方向保持機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターの校正, 2 ページ)。

方向保持機能は、船舶の現在の方向を設定および維持する自動操舵機能です。偏流を考慮した場合の方向保持機能の動作を設定できます (方向保持動作の変更, 6 ページ)。

- 1 目的の方向に船舶を操縦します。
- 2 リモートコントロールまたはフットペダルで、 を選択します。

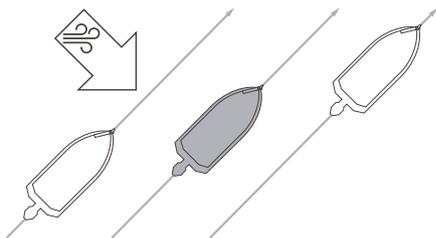
注： を押すか、ジェスチャーコントロールを使用して (ジェスチャーコントロールを使用した方向保持の調整, 6 ページ)、方向保持の方向を調整できます。

方向保持を無効にして手動モードに戻るには、、 を選択するか、フットペダルを踏みます。

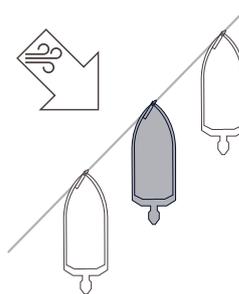
方向保持動作の変更

方向保持機能は、風や水流の影響を受けた場合に、船舶の船首方向を維持するように変更できます。

- 1 リモートコントロールで、 > Settings > Trolling Motor > Heading Hold の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 偏流に関係なく船舶を同じ方向に向けるには、Vessel Align を選択します。



- 偏流を計算しながら船舶を同じ方向に向けるには、Go To を選択します。



位置の保持

錨ロック機能を使用する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (トローリングモーターの校正, 2 ページ)。

錨ロック機能は GPS による自動操舵機能で、トローリングモーターを使用して位置を設定および維持し、物理的な錨を下ろしたかのように機能します。

- 1 必要に応じて、錨ロックを設定する位置まで船舶を移動します。
- 2 リモートコントロールまたはフットペダルで、 を選択します。

注：リモートコントロールの矢印キーを押すか、ジェスチャーコントロールを使用して (ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整, 6 ページ)、錨ロックの位置を 1.5 m (5 ft.) 調整できます。

錨ロックを無効にするには、 をもう一度押すか、フットペダルで操縦します。

ジェスチャーコントロール

リモートコントロールの向きを変えたり動かしたりして、トローリングモーターを操作できます。ジェスチャーコントロールを使用する前に、トローリングモーターのコンパス (トローリングモーターの校正, 2 ページ) とリモートコントロールのコンパス (リモートコントロールの校正, 4 ページ) を校正する必要があります。

ジェスチャーコントロールを使用した操縦

リモートコントロールを向けることで、モーターを操縦できます。

- 1 必要に応じて、プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。
- 2  を押し続けます。
- 3  を押した状態で、リモートコントロールを左右に向けて、左舷または右舷を操縦します。
- 4 操縦を停止するには  を放します。

ジェスチャーコントロールを使用した方向保持の調整

リモートコントロールを動かして方向保持を調整できます (船首方向の維持, 6 ページ)。

- 1 必要に応じて、プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。
- 2  を押し続けます。
- 3 方向を調整する方向にリモートコントロールを向けます。
- 4  を放すと、方向が設定されます。

ジェスチャーコントロールを使用した保持位置の調整

錨ロック機能を使用しているときは、リモートコントロールを動かして位置を調整できます (位置の保持, 6 ページ)。

- 1 必要に応じて、錨ロック機能をオンにします。
- 2  を押し続けます。
- 3 位置を移動したい方向にリモートコントロールを向けます。向けた方向に 1.5 m (5 ft.) 位置が動きます。
- 4  を放します。
- 5 目的の位置になるまで、この手順を繰り返します。

ウェイポイント

ウェイポイントは位置をマークするために使用され、後でその位置に戻ることができます。

トローリングモーターをチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターに保存されているウェイポイントはトローリングモーターに保存されているウェイポイントと同期されます。1つのデバイスでウェイポイントを追加、削除、または編集すると、もう1つのデバイスに保存されているウェイポイントが自動的に変更されます。

作成できるウェイポイント数は最大 5000 です。

ウェイポイントを作成する

現在地をウェイポイントとして保存できます。

- 1 必要に応じて、ウェイポイントとして保存する場所まで走行します。
- 2 リモートコントロールの  を押します。

ウェイポイントにナビゲーションする

- 1 リモートコントロールで、 > **Waypoints** を選択します。最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Navigate To** を選択します。
- 4 プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。トローリングモーターはウェイポイントの位置まで走行します (ナビゲーション, 8 ページ)。

ウェイポイントの詳細を表示する

- 1 リモートコントロールで、 > **Waypoints** を選択します。最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

ウェイポイント名の編集

- 1 リモートコントロールで、 > **Waypoints** を選択します。最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいウェイポイント名を入力します。

ウェイポイントの削除

- 1 リモートコントロールで、 > **Waypoints** を選択します。最も近い 10 個のウェイポイントのリストが表示されます。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

ルート

ルートは、最終的な目的地に至る一連の位置です。

トローリングモーターをチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターに保存されているルートがトローリングモーターに保存されているルートと同期されます。1つのデバイス上のルートを削除または編集すると、もう一方のデバイスに保存されているルートが自動的に変更されます。ルートはチャートプロッターでのみ作成できます。

最大 100 件のルートを保存できます。

ナビゲーションを実行する

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Navigate To** を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からのルートをナビゲーションするには、**Forward** を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からのルートをナビゲーションするには、**Backward** を選択します。
 - 現在地からルートの先頭までナビゲーションして、次にルートをナビゲーションするには、**From Start** を選択します。

- 5 プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。トローリングモーターは、ルートに沿って選択した順に走行します (ナビゲーション, 8 ページ)。

ルート詳細の表示

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

ルート名を編集する

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいルート名を入力します。

ルートの削除

- 1 リモートコントロールで、 > **Routes** を選択します。最も近い 10 のルートのリストが表示されます。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

トラック

トラックは、船舶の経路の記録です。現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれ、保存することができます。最大 50 件のトラックを保存できます。

トローリングモーターをチャートプロッターに接続すると、チャートプロッターに保存されているアクティブトラックおよび保存トラックが、トローリングモーターに保存されているアクティブトラックおよび保存トラックと同期されます。1つのデバイスでアクティブトラックと保存トラックを追加、削除、または編集すると、もう1つのデバイスに保存されているアクティブトラックと保存トラックが自動的に変更されます。

アクティブトラックを保存する

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。アクティブトラックを保存して、後でナビゲートできます。トローリングモーターには 50 トラックまで保存できます。

- 1 リモートコントロールで、 > **Tracks** > **Save Active Track** の順に選択します。アクティブトラックは、現在の日付がトラック名として保存されます。
- 2 保存したトラックの名前を変更します (オプション)。

アクティブトラックを消去する

 > **Tracks** > **Clear Active Track** の順に選択します。

トラックのメモリが消去され、アクティブトラックが引き続き記録されます。

アクティブトラックの開始点へのナビゲーション

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。現在の位置から移動した経路に沿って、アクティブトラックの開始点に戻ることができます。

- 1  > **Tracks** > **Backtrack** を選択します。
- 2 プロペラをオンにします (プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ)。トローリングモーターは、移動した経路に沿ってアクティブトラックの開始点に戻ります (ナビゲーション, 8 ページ)。

保存したトラックのナビゲーション

- 1 **≡** > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Navigate To** を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 保存したトラックの先頭から最後までナビゲーションするには、**Forward** を選択します。
 - 保存したトラックの最後から最初に戻ってナビゲーションするには、**Backward** を選択します。
- 5 プロペラをオンにします (**プロペラのオン / オフの切り替え, 5 ページ**)。
トローリングモーターは、選択した順で保存されたトラックに沿って移動します (**ナビゲーション, 8 ページ**)。

保存したトラックの詳細を表示する

- 1 リモートコントロールで、**≡** > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Review** を選択します。

保存したトラック名を編集する

- 1 リモートコントロールで、**≡** > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Edit** を選択します。
- 4 新しいトラック名を入力します。

保存したトラックを削除する

- 1 リモートコントロールで、**≡** > **Tracks** > **Saved Tracks** の順に選択します。
最も近い 10 個の保存トラックのリストが表示されます。
- 2 保存されているトラックを選択します。
- 3 **Delete** を選択します。

ナビゲーション

ナビゲーションを実行する前に、トローリングモーターを校正する必要があります (**トローリングモーターの校正, 2 ページ**)。

トローリングモーターは GPS を使用して、ウェイポイントの位置にボートを操縦したり、ルートやトラックをたどったりします。

- 1 リモートコントロールでオプションを選択します。
 - 保存されたウェイポイントへのナビゲーションを開始します (**ウェイポイントにナビゲーションする, 7 ページ**)。
 - 保存したルートのナビゲーションを開始します (**ナビゲーションを実行する, 7 ページ**)。
 - アクティブトラックの再トレースを開始します (**アクティブトラックの開始点へのナビゲーション, 7 ページ**)。
 - 保存されたトラックのナビゲーションを開始します (**保存したトラックのナビゲーション, 8 ページ**)。

注: 接続されているチャートプロッターからナビゲーションを開始するときに、トローリングモーターを使用して Auto Guidance 経路に従うこともできます。詳細についてはチャートプロッターのマニュアルを参照してください。

Navigating がリモートコントロール画面に表示され、トローリングモーターが船舶を目的地まで自動的に操縦します。

- 2 必要に応じて速度を調整してください。

ナビゲーションの一時停止と再開

- 1 ナビゲーションの実行中に、リモートコントロールでオプションを選択します。

- 同じ速度で同じ方向に進みながらナビゲーションを一時停止するには、**≡** > **Standby** を選択します。
 - ナビゲーションを一時停止して錨ロックを設定するには、**⚓** を選択します。
ナビゲーションが停止し、トローリングモーターが手動モードに戻るが、錨ロックの位置を維持します。
- 2 **≡** > **Follow Route** を選択するか **⚓** を押すと、ナビゲーションを再開します。
 - 3 必要に応じて、プロペラを始動します。

ナビゲーションを停止する

- 1 **≡** > **Stop Nav** を選択します。
ナビゲーションが停止し、トローリングモーターが手動モードに戻ります。

設定

トローリングモーターの設定

リモートコントロールで、**≡** > **Settings** > **Trolling Motor** を選択します。

Wi-Fi: トローリングモーターのワイヤレスネットワーク設定を設定します (**ワイヤレスネットワーク設定, 8 ページ**)。

Calibrate: トローリングモーターコンパスを校正し (**トローリングモーターの校正, 2 ページ**)、トローリングモーターの船首オフセットを設定します (**船首オフセットを設定する, 2 ページ**)。

Units: 測定単位を設定します。

Prop Stow Side: トローリングモーターの収納時にプロペラがトローリングモーターのどちら側に回転するかを設定します。これが役に立つのは、収納したプロペラの近くに他のアイテムを保管するときです。

Auto Power On: システムの電源を入れる場合は、トローリングモーターの電源をオンにします。

Heading Hold: 方向保持機能の動作を設定します (**方向保持動作の変更, 6 ページ**)。

Anchor Gain: 錨ロックモードのときに、トローリングモーターの応答を設定します。トローリングモーターの応答性を高め、すばやく動くようにする必要がある場合は、値を大きくします。モーターが動きすぎる場合は、値を小さくします。

Navigation Gain: ナビゲーション時に、トローリングモーターの応答を設定します。トローリングモーターの応答性を高め、すばやく動くようにする必要がある場合は、値を大きくします。モーターが動きすぎる場合は、値を小さくします。

Clear User Data: 保存したウェイポイント、ルート、トラック、およびアクティブトラックをすべて削除します。

注: チャートプロッターに接続している場合、これを選択すると、トローリングモーターと接続されているチャートプロッターの両方からユーザーデータが消去されます。

Restore Defaults: トローリングモーターの設定を工場出荷時の初期値にリセットします。

ワイヤレスネットワーク設定

リモートコントロールで、**≡** > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** を選択します。

注: アクティブ Wi-Fi モードは画面の上部に表示されます。

Mode: Wi-Fi モードを設定します。Wi-Fi テクノロジーをオフにしたり、チャートプロッターのネットワークに参加したり、ワイヤレスアクセスポイントを作成して ActiveCaptain® アプリを使用したりできます (**ActiveCaptain アプリの操作手順, 9 ページ**)。

Setup > Name: トローリングモーター上のワイヤレスアクセスポイントの名前を設定します (ActiveCaptain モードのみ)。

Setup > Password: トローリングモーターのワイヤレスアクセスポイントのパスワードを設定します (ActiveCaptain モードのみ)。

リモートコントロールの設定

リモートコントロールで、**☰** > **Settings** > **Remote Control** の順に選択します。

Backlight: バックライト設定を調整します。(バックライト設定, 9 ページ)

Beeper: キーを押すとビーブ音が鳴るように設定します。

Power: リモートコントロールが自動的にオフになるまでの時間を設定します。

Calibrate: ジェスチャーコントロール機能のリモートコントロールを校正します(リモートコントロールの校正, 4 ページ)。

Pair: リモートコントロールをトローリングモーターとペアリングします(リモートコントロールのペアリング, 4 ページ)。

Language: 画面に表示されるテキストの言語を設定します。

Restore Defaults: リモートコントロールを工場出荷時の初期設定にリセットします。これにより、リモートコントロールのデフォルト設定が復元されますが、保存されたユーザーデータは削除されません。

バックライト設定

リモートコントロールで、**☰** > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight** の順に選択します。

Keys: キーを押したときにバックライトがオンになるように設定します。

Alarms: リモートコントロールでアラームが鳴ったときにバックライトがオンになるように設定します。

Timeout: バックライトがオフになるまでの時間を設定します。

Brightness: バックライトの輝度レベルを設定します。

メンテナンスの必要とスケジュール

注記

海水または汽水中でモーターを使用した後は、モーター全体を真水ですすぎ、柔らかいクロスで水性シリコンスプレーを塗布してください。モーターをすすぐ際は、シャフト上部のキャップ部に強力な水流がかからないようにしてください。

保証を維持するには、季節に合わせてモーターを準備する際に、一連の定期メンテナンス作業を実施する必要があります。乾燥したほこりの多い環境(砂利道など)でモーターを使用または輸送する場合は、シーズン中にこれらの作業をより頻繁に行う必要があります。

サービスおよび交換部品の手順と情報については、www.garmin.com/manuals/force_trolling_motor から Force トローリングモーターメンテナンスマニュアルをダウンロードしてください。



- 電源ケーブルが摩耗していないか確認し、必要に応じて継ぎ当てまたは修理を行います ①。
- 電源端子を点検し、必要に応じて清掃します ②。
- ヒンジとブッシングに潤滑剤を塗布します ③。
- 格納および設置のラッチメカニズムを清掃し、潤滑剤を塗布します ④。

- マウントレールを点検し、必要に応じて交換します ⑤。
- マウントバンパーを点検し、必要に応じて交換します ⑥。
- プロペラドライブモーターの陽極を清掃または交換します ⑦。

モーター情報

ActiveCaptain アプリの操作手順

ActiveCaptain アプリを使用してモバイルデバイスをトローリングモーターに接続できます。このアプリを使用すると、トローリングモーターを素早く簡単に操作し、デバイスソフトウェアを更新できます。

- リモートコントロールで、**☰** > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup** の順に選択します。
- このネットワークの名前とパスワードを入力します。
- モバイルデバイスのアプリケーションストアから、ActiveCaptain アプリをインストールして開きます。
- モバイルデバイスをトローリングモーターに近づけます。
- モバイルデバイスの設定から Wi-Fi の接続ページを開き、前の手順で入力した名前とパスワードを使用してトローリングモーターに接続します。

ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新

注記

ソフトウェアの更新では、大きなファイルをダウンロードするアプリが必要になることがあります。通常のデータ制限や料金がインターネットサービスプロバイダから適用されます。データ制限や料金の詳細については、インターネットサービスプロバイダにお問い合わせください。

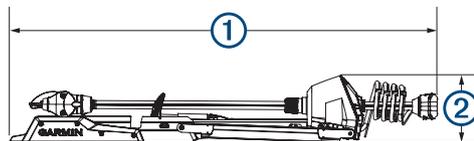
インストール処理には数分かかる場合があります。

- モバイルデバイスをトローリングモーターに接続します(ActiveCaptain アプリの操作手順, 9 ページ)。
- ソフトウェア更新が利用可能で、モバイルデバイスでインターネットにアクセスできる場合は、**Software Updates** > **Download** を選択します。

ActiveCaptain アプリはモバイルデバイスに更新をダウンロードします。アプリをトローリングモーターに再接続すると、更新がトローリングモーターに転送されます。転送が完了すると、更新のインストールを求めるメッセージが表示されます。

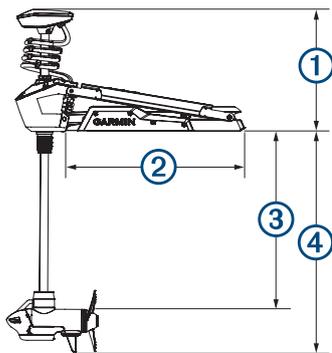
- リモートコントロールにメッセージが表示されたら、**OK** を選択して更新をインストールします。

収納時の寸法

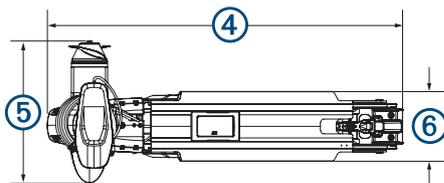


アイテム	50 in.モデル	57 in.モデル
①	1.558 m (61 ⁵ / ₁₆ in.) 最小 1.811 m (71 ⁵ / ₁₆ in.) 最大	1.712 m (67 ³ / ₈ in.) 最小 2.066 m (81 ⁵ / ₁₆ in.) 最大
②	300 mm (11 ¹³ / ₁₆ in.)	340 mm (13 ³ / ₈ in.)

設置寸法



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



アイテム	50 in.モデル	57 in.モデル
④	931 mm (36 11/16 in.)	1.022 m (40 1/4 in.)
⑤	402 mm (15 13/16 in.)	402 mm (15 13/16 in.)
⑥	203 mm (8 in.)	203 mm (8 in.)

デバイスの登録

今すぐオンライン登録を完了していただければ、お客様へのサポートはさらに容易になります。購入時のレシートの原本またはコピーは安全な場所に保管しておいてください。

- 1 my.garmin.com/registration にアクセスします。
- 2 Garmin アカウントにサインインします。

Garmin サポートへのお問い合わせ

- 製品マニュアル、よく寄せられる質問 (FAQ)、ビデオ、カスタマーサポートなどのヘルプや情報については、support.garmin.com を参照してください。
- 米国：913-397-8200 または 1-800-800-1020
- 英国：0808 238 0000
- 欧州：+44 (0) 870 850 1241

仕様

トロローリングモーター

重量 (モーター、マウント、ケーブル)	50 in.モデル：30 kg (66 lb.) 57 in.モデル：31.75 kg (70 lb.)
重量 (スタビライザ)	0.54 kg (1.2 lb.)
動作温度	-5° ~ 40°C (32° ~ 104°F)
保管温度	-40° ~ 85°C (-40° ~ 185°F)

材質	マウントおよびモーターハウジング：アルミニウム シャフトキャップ、ディスプレイパネル、サイドパネル：プラスチック モーターシャフト：グラスファイバー
防水等級	シャフトキャップ：IEC 60529 IPX5 ¹ ステアリングモーターハウジング：IEC 60529 IPX7 ² ディスプレイパネルハウジング：IEC 60529 IPX7 プロペラドライブモーターハウジング：IEC 60529 IPX8 ³
コンパス安全距離	91 cm (3 ft.)
電源ケーブル長	50 in.モデル：1.2 m (4 ft.) 57 in.モデル：1.1 m (3.5 ft.)
入力電圧	DC 20 ~ 45 V
入力電流	60 A 連続
ブレーカー (別売)	DC 42 V 以上、連続 60 A に適しています。 注：高温下で動作する場合、または他のデバイスと回路を共有している場合は、90 A 以下の大型サーキットブレーカーを使用してシステムを保護できます。船舶の配線が、大型のブレーカーを使用する際の配線基準を満たしていることを確認してから交換する必要があります。
DC 36 V 60 A での主電源の使用	オフ：72mW 全出力：2160 W
無線周波数	2.4 GHz @ 28 dBm 定格

モータースラストおよび電流引き込み情報

これらの表を参照して、スロットルレベル、出力電力、モーターの電流消費の関係を理解することができます。これらの値は、比較的穏やかな水の中で公式 Garmin パワープロペラを使用し、モーターは換気されないほど深い位置に設置されていること、±7 N-m (5 lbf) および ±5 A の許容誤差を前提としています。

DC 24.0 V 電源

スロットルレベル	スラスト	電流
10%	25 N-m (6 lbf)	2 A
20%	45 N-m (10 lbf)	3 A
30%	70 N-m (16 lbf)	6 A
40%	101 N-m (23 lbf)	9 A
50%	140 N-m (31 lbf)	14 A
60%	184 N-m (41 lbf)	21 A
70%	233 N-m (52 lbf)	29 A
80%	287 N-m (65 lbf)	40 A
90%	345 N-m (78 lbf)	54 A
100%	355 N-m (80 lbf)	57 A

DC 36.0 V 電源

スロットルレベル	スラスト	電流
10%	21 N-m (5 lbf)	1 A
20%	41 N-m (9 lbf)	2 A
30%	69 N-m (16 lbf)	4 A
40%	103 N-m (23 lbf)	6 A
50%	144 N-m (32 lbf)	10 A
60%	191 N-m (43 lbf)	15 A
70%	246 N-m (55 lbf)	21 A
80%	307 N-m (69 lbf)	29 A
90%	375 N-m (84 lbf)	39 A
100%	445 N-m (100 lbf)	54 A

¹ この部品は、あらゆる方向からの浸水 (雨など) に耐えます。
²

³ この部品は水深 1 m、30 分までの偶発的な浸水に耐えます。

³

*この部品は水深 3 m までの継続的な浸水に耐えます。

リモートコントロール

寸法 (幅×高さ×奥行き)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in.)
重量	109 g (3.8 oz.)(電池を含まない)
材質	ガラス充填ナイロン
ディスプレイタイプ	日光読み取り可能な半透過型メモリーインピクセル (MIP)
ディスプレイ解像度	R240 x 240 ピクセル
表示サイズ (直径)	30.2 mm (1 ³ / ₁₆ in.)
動作温度	-15° ~ 55°C (5° ~ 131°F)
保管温度	-40° ~ 85°C (-40° ~ 185°F)
電池タイプ	単三電池 x 2 (別売)
電池寿命	240 時間、一般的な用途
無線周波数	2.4 GHz @ -0.8 dBm 定格
防水等級	IEC 60529 IPX7
コンパス安全距離	15 cm (6 in.)

フットペダル

寸法 (長さ x 幅 x 高さ)	303 x 221 x 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ x 8 ¹¹ / ₁₆ x 4 ⁵ / ₁₆ in.)
重量	1.8 kg (4 lb)
動作温度	-15° ~ 55°C (5° ~ 131°F)
保管温度	-40° ~ 85°C (-40° ~ 185°F)
防水等級	IEC 60529 IPX7
材質	プラスチック
入力電圧	DC 10 ~ 45 V
一般的な入力電流	< 1 mA @ DC 12 V
最大入力電流	10 mA @ DC 12 V
ヒューズ (電源ケーブル上)	2 A ミニブレードタイプ
電源ケーブル長	2 m (6.6 ft.)
電池タイプ	単三電池 2 本 (アルカリ電池、NiMH 電池、リチウム電池。付属していません)
電池寿命	1 年以上
無線周波数	2.4 GHz @ 0.8 dBm 定格
コンパス安全距離	60 cm (2 ft.)

索引

A

ActiveCaptain 9
ソフトウェアを更新する 9

C

チャートプロッター, 接続 2

D

デバイス, 登録 10
デバイスの登録 10
ディスプレイパネル 1
電池, 挿入する 3

E

LED 5

H

ヘルプ, 参照項目 製品サポート
方向, 保持 6
フットペダル, ペアリング 5

I

位置, 保存する 7
錨ロック 6

J

ジェスチャーコントロール 6

K

キー 3, 4
校正中, モーター 2
更新, ソフトウェア 9
クルーズコントロール 5

M

メニューキー 4

N

ナビゲーション 8
一時停止 8
停止する 8

P

プロペラ
オンにする 5
水面の外 5

R

リモートコントロール 6
ボタンアクション 3
画面 3
ペアリング 4
ルート 7
編集 7
ナビゲーション 7
削除 7

S

サポート, 参照項目 製品サポート
Garmin 製品サポート, 参照項目 製品サポート
製品サポート 10
製品登録 10
設定 8, 9
手動モード 6
深度, 調節 1
ソフトウェア, 更新 9
スピード 5
フル 5
調節 5
ステアリングモード 6

T

トラック 7, 8
編集 8
保存する 7
ナビゲーション 7, 8
削除 7, 8
消去 7

U

ウェイポイント 7
編集 7
保存する 7
ナビゲーション 7
削除 7

W

Wi-Fi テクノロジー 8
ワイヤレスデバイス
ネットワーク設定 8
ワイヤレスデバイスに接続する 9
Wi-Fi 9

