

GARMIN®

MOTOR ELÉCTRICO FORCE® KRAKEN

Manual del usuario

© 2023 Garmin Ltd. o sus subsidiarias

Todos los derechos reservados. De acuerdo con las leyes de copyright, este manual no podrá copiarse, total o parcialmente, sin el consentimiento por escrito de Garmin. Garmin se reserva el derecho a cambiar o mejorar sus productos y a realizar modificaciones en el contenido de este manual sin la obligación de comunicar a ninguna persona u organización tales modificaciones o mejoras. Visita www.garmin.com para ver actualizaciones e información adicional sobre el uso de este producto.

Garmin®, el logotipo de Garmin, ActiveCaptain® y Force® son marcas comerciales de Garmin Ltd. o sus subsidiarias, registradas en Estados Unidos y en otros países. Estas marcas comerciales no se pueden utilizar sin la autorización expresa de Garmin.

Wi-Fi® es una marca comercial registrada de Wi-Fi Alliance Corporation.

MN: A04109 / B04109 / C04109

拖釣推進器

Contenido

Primeros pasos.....	1	Navegar a un waypoint.....	18
Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre.....	2	Ver los detalles del waypoint.....	18
Desplegar el motor desde la posición de recogida.....	2	Editar el nombre de un waypoint.....	18
Recoger el motor desde la posición de despliegue.....	3	Borrar un waypoint.....	18
Panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre.....	4	Rutas.....	19
Indicador de estado.....	5	Navegar por una ruta.....	19
Calibrar el motor eléctrico de arrastre.....	6	Visualizar los detalles de una ruta...	19
Configurar la variación de proa.....	6	Editar el nombre de una ruta.....	19
Conectar a un plotter.....	7	Borrar una ruta.....	19
Mando a distancia.....	7	Tracks.....	20
Instalar las pilas.....	7	Almacenar el track activo.....	20
Fijar un cordón.....	8	Borrar el track activo.....	20
Botones del mando a distancia.....	8	Navegar hasta el comienzo de un track activo.....	20
Pantalla del mando a distancia.....	10	Navegar por un track guardado.....	20
Navegar por los menús.....	10	Ver los detalles de los tracks guardados.....	20
Calibrar el mando a distancia.....	11	Editar los nombres de tracks guardados.....	21
Vincular el mando a distancia.....	11	Eliminar un track guardado.....	21
Vincular un mando a distancia adicional.....	11	Navegación.....	21
Pausar y reanudar la navegación.....		Detener la navegación.....	21
Pedal.....	12	Configuración.....	22
Instalar las pilas.....	13	Configurar el motor eléctrico.....	22
Vincular el pedal.....	13	Configurar redes inalámbricas.....	22
Indicador de estado.....	14	Configurar el mando a distancia.....	23
Desactivar la función de control de rumbo del pedal.....	14	Configurar la retroiluminación.....	23
Funcionamiento.....	14	Necesidades y programa de mantenimiento.....	23
Activar y desactivar la hélice.....	14	Información del motor.....	24
Ajustar la velocidad.....	15	Introducción a la aplicación ActiveCaptain.....	24
Mantener la velocidad.....	15	Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain.....	25
Dirección.....	15	Dimensiones recogido.....	26
Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre.....	15	Dimensiones desplegado.....	26
Mantener el rumbo.....	16	Registro del dispositivo.....	27
Mantener la posición.....	17	Especificaciones.....	28
Controles por gestos.....	17	Motor eléctrico.....	28
Waypoints.....	18	Información sobre la propulsión y el consumo de corriente del motor.....	29
Crear un waypoint.....	18	Especificaciones del.....	30

Pedal..... 30

Primeros pasos

ADVERTENCIA

Consulta la guía *Información importante sobre el producto y tu seguridad* que se incluye en la caja del producto y en la que encontrarás advertencias e información importante sobre el producto.

El usuario no debe poner en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

El usuario no deberá utilizar el motor en zonas en las que él u otras personas que estén en el agua puedan entrar en contacto con la hélice rotatoria.

El usuario será el responsable del uso seguro y cauteloso de la embarcación. Las funciones de piloto automático del motor eléctrico son herramientas que mejoran la capacidad de gobernar la embarcación. Su uso no eximirá al usuario de la responsabilidad de utilizar la embarcación de forma segura. Para evitar los riesgos de navegación, el usuario no deberá dejar desatendidos los controles del motor en ningún momento.

Para aprender a utilizar el piloto automático, se recomienda empezar a usarlo en aguas abiertas y tranquilas donde no haya obstáculos.

El usuario deberá prestar especial atención cuando use el motor eléctrico cerca de obstáculos en el agua, como diques, pilotes u otras embarcaciones.

Desconecta siempre el motor de la batería antes de manipular o trabajar con la hélice, el motor de accionamiento de la hélice, las conexiones eléctricas o las cajas para electrónica a fin de evitar lesiones graves o daños materiales.

ATENCIÓN

Lleva siempre el mando a distancia encima cuando uses el motor eléctrico. Si tienes que cambiar el funcionamiento del motor eléctrico o detenerlo en un momento dado, puedes pulsar  en el mando a distancia, pisar el pedal o pulsar el  en el soporte para detener la hélice.

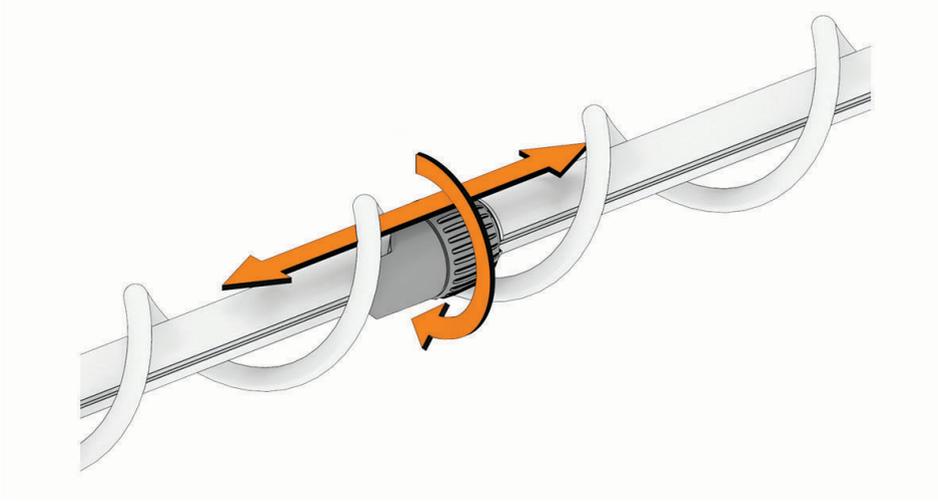
Al usar el piloto automático, es necesario estar preparado ante paradas, acelerones y giros repentinos.

Hay que tener cuidado al manipular las piezas cuando se remolque o despliegue el motor porque, de no hacerlo, se pueden producir lesiones.

Al recoger o desplegar el motor, el usuario debe prestar atención a las superficies lisas alrededor del motor. Si el usuario se resbalara al realizar la operación, podría terminar lesionado.

Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre

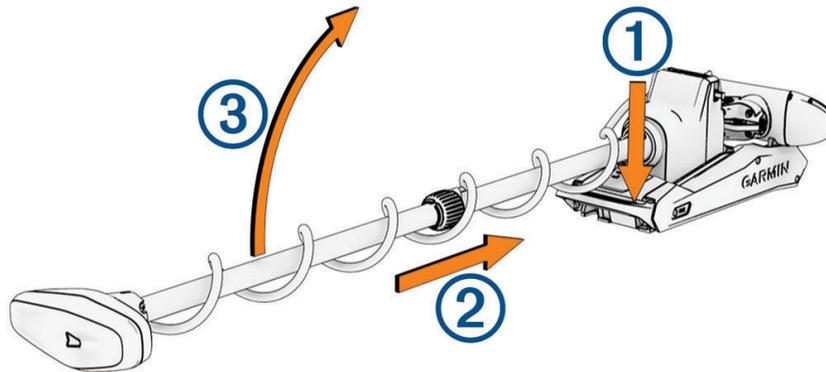
- 1 Recoge el motor.
- 2 Afloja el collarín del eje del motor.



- 3 Desliza el collarín para aumentar o disminuir la profundidad del motor eléctrico.
- 4 Aprieta el collarín.
- 5 Despliega el motor para comprobar la profundidad.
- 6 Repite el procedimiento si es necesario para ajustar la profundidad correcta.

Desplegar el motor desde la posición de recogida

- 1 Desliza el collarín de ajuste de profundidad para separarlo de la carcasa del motor.
- 2 Mantén presionado el pedal para soltar el cierre ①.



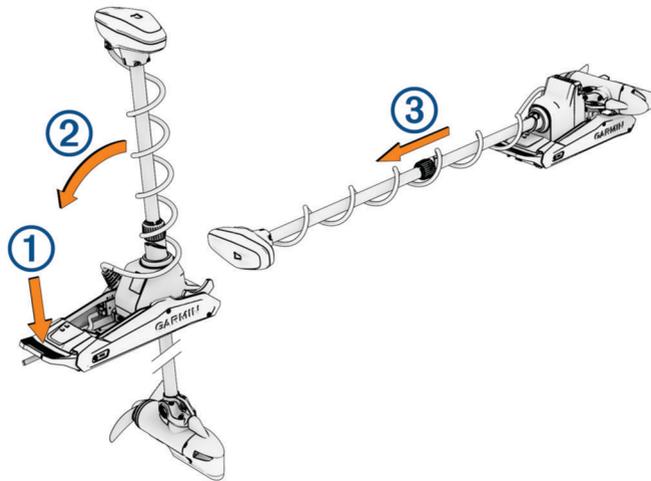
- 3 Desliza el motor hacia fuera ②, suelta el pedal y eleva el motor lentamente ③ hasta la posición de despliegue.
- 4 Si es necesario, empuja el eje hacia fuera para bloquear el motor en la posición de despliegue.

AVISO

El mecanismo de ajuste de profundidad está diseñado para alinearse con el motor de dirección, y deberían alinearse automáticamente al desplegar el motor. Para evitar un rendimiento inesperado de la dirección, comprueba si hay obstrucciones que puedan impedir que las piezas se alineen correctamente antes de utilizar el motor.

Recoger el motor desde la posición de despliegue

- 1 Mantén presionado el pedal para soltar el cierre ①.



NOTA: el motor debe girar automáticamente a 90° al recogerse. El lado de retracción de la hélice se puede configurar en el menú de configuración.

- 2 Inclina el eje hacia atrás ② y, a continuación, levanta el motor lentamente mientras inclinas el eje a la posición horizontal.
- 3 Desliza el motor por el cierre del motor hasta que se bloquee en la posición de recogida ③.

⚠ ADVERTENCIA

Empuja hacia delante a lo largo del eje y, a continuación, tira hacia atrás a lo largo del eje para asegurarte de que el motor está bloqueado firmemente en su sitio. Si el motor no está bloqueado firmemente en la posición de recogida, puede desplegarse de forma inesperada en aguas turbulentas o durante el remolcado, lo que podría provocar daños materiales o lesiones personales graves.

El collarín de ajuste de profundidad **debe** moverse lo más cerca posible de la base del motor. De lo contrario, el motor eléctrico podría desplegarse de forma inesperada, lo que podría provocar daños materiales o lesiones personales graves.

- 4 Si está instalado, sujeta el eje del motor en el estabilizador.

Panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre

En el panel de la pantalla del soporte del motor eléctrico de arrastre se muestra información importante de un vistazo.

NOTA: la retroiluminación del panel de la pantalla reacciona a la luz ambiental y se atenúa automáticamente por la noche.



 Velocidad	Muestra el nivel de velocidad del motor (Ajustar la velocidad , página 15).
 Estado de la batería del motor eléctrico de arrastre	Verde: el nivel de carga de la batería del motor es bueno. Amarillo: el nivel de carga de la batería del motor es bajo. Rojo: el nivel de carga de la batería del motor es muy bajo. Parpadeo en rojo: el nivel de carga de la batería del motor es demasiado bajo. NOTA: esto solo se aplica cuando el motor está conectado a una batería de plomo ácido. Es posible que los niveles de tensión no sean precisos con las baterías de litio.
 Estado de la señal del GPS	Verde: el motor tiene una señal GPS buena. Amarillo: el motor tiene una señal GPS deficiente. Rojo: el motor no tiene señal GPS.
 Estado del motor	Verde: el motor funciona con normalidad. Rojo (fijo): el software del motor se está iniciando. Rojo (parpadeante): se ha producido un error del sistema. Azul: el motor está en modo vinculación. Amarillo: el motor está en modo recuperación (para actualizaciones de software y procedimientos de recuperación).
 Alimentación	Manténlo pulsado para apagar el motor. NOTA: por defecto, el motor eléctrico de arrastre se activa automáticamente en cuanto recibe energía. No es necesario pulsar este botón para encenderlo. Esto se puede cambiar en las opciones de configuración (Configurar el motor eléctrico , página 22). El motor eléctrico de arrastre se apaga automáticamente si permanece más de dos horas en la posición de recogida. Cuando la hélice esté girando, púlsalo para detener la hélice. Púlsalo tres veces para acceder al modo vinculación.
 Estado de la hélice	Se ilumina cuando la hélice está activa (Activar y desactivar la hélice , página 14).
 Estado de control de rumbo	Se ilumina cuando el control de rumbo está activo (Mantener el rumbo , página 16).
 Estado de bloqueo de ancla	Se ilumina cuando el bloqueo de ancla está activo (Mantener la posición , página 17). Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. Manténlo pulsado para desactivar el bloqueo de ancla.

Indicador de estado

El LED de  indica el estado del motor.

Verde	Funcionamiento normal
Rojo	Fijo: el sistema se está iniciando Intermitente: error del sistema
Azul	Modo vinculación
Amarillo	Modo recuperación (para actualizaciones de software y procedimientos de recuperación)

Calibrar el motor eléctrico de arrastre

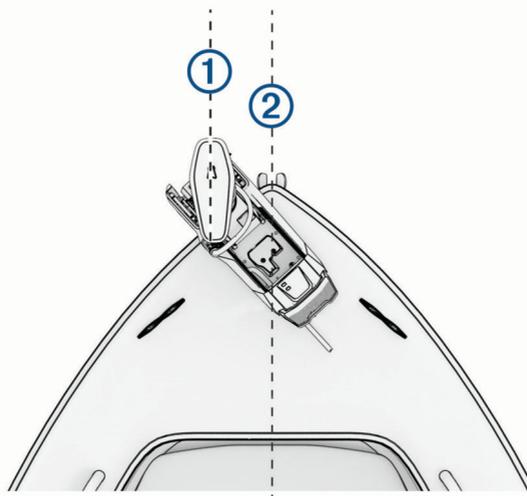
Para poder utilizar las funciones de piloto automático, tendrás que calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre. Para obtener los mejores resultados, debes calibrar el motor un día con poco o ningún viento en aguas tranquilas. Puedes repetir el proceso de calibración si las funciones del piloto automático no se comportan según lo esperado.

- 1 Dirige la embarcación a un área de aguas tranquilas y deténla.
La embarcación debe estar inmóvil para iniciar el proceso de calibración.
- 2 Asegúrate de que el motor eléctrico está desplegado (*Desplegar el motor desde la posición de recogida, página 2*).
- 3 En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Motor eléctrico** > **Calibrar** > **Brújula**.
Aparecerá un mensaje en la pantalla mientras el motor eléctrico prepara el proceso de calibración y debes esperar a que se te indique que comiences.
- 4 Usa un pedal, un mando a distancia o un motor fueraborda para dirigir y sigue las instrucciones que aparecen en pantalla para calibrar la brújula.

Configurar la variación de proa

En función del ángulo de instalación, es posible que el motor eléctrico de arrastre no esté alineado con la línea central de la embarcación. Define la variación de proa para obtener los mejores resultados.

- 1 Con el mando a distancia apuntando hacia delante, ajusta el ángulo del motor eléctrico de arrastre ① de forma que quede alineado con la línea central de la embarcación ②.



- 2 En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Motor eléctrico** > **Calibrar** > **Variación de proa**.
- 3 Pulsa  o  para ajustar la variación de proa.
- 4 Pulsa  para establecer la variación de proa.
- 5 Repite este procedimiento si es necesario.

Conectar a un plotter

El plotter de Garmin® compatible debe tener instalada la última versión de software para poder conectar el motor eléctrico de arrastre.

Puedes conectar el motor eléctrico de arrastre de forma inalámbrica a un plotter de Garmin compatible de la embarcación. Después de hacerlo, podrás controlar el motor eléctrico de arrastre con el plotter, además de con el mando a distancia y el pedal.

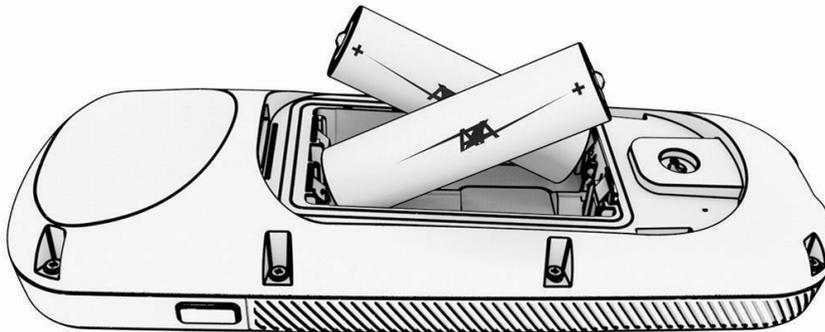
- 1 Enciende el plotter y el motor eléctrico de arrastre.
- 2 Asegúrate de que el plotter tiene acceso a una red inalámbrica.
NOTA: si tienes varios plotters instalados, solo uno de ellos será el que albergue la red inalámbrica. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.
- 3 En el plotter, selecciona **Configurac.** > **Centro de comunicaciones** > **Dispositivos inalámbricos** > **Motor eléctrico de arrastre de Garmin** > **Iniciar**.
- 4 En la pantalla del motor eléctrico, pulsa  tres veces para acceder al modo vinculación.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en azul cuando busca una conexión con el plotter y cambia a verde una vez la conexión se ha realizado correctamente.
Si la conexión se realiza correctamente, aparece un mensaje de confirmación en el plotter.
- 5 Una vez conectados el plotter y el motor eléctrico de arrastre, activa la barra del motor de arrastre en el plotter para controlar el motor.
Consulta la versión más reciente del manual del usuario del plotter para obtener instrucciones acerca del funcionamiento.

Mando a distancia

Instalar las pilas

El mando a distancia funciona con dos pilas AA (no incluidas). Para un funcionamiento óptimo, utiliza pilas de litio.

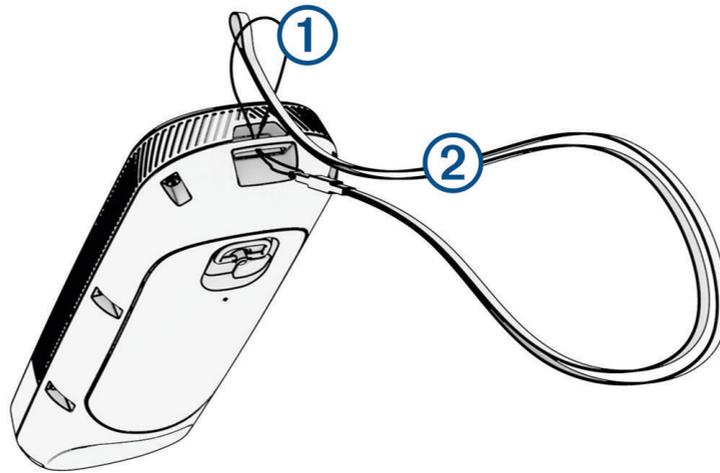
- 1 Gira la anilla hacia la izquierda y tira de ella para extraer la tapa.
- 2 Introduce las dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.



- 3 Vuelve a colocar la tapa de la batería y gira la anilla hacia la derecha.

Fijar un cordón

1 En la parte trasera del mando a distancia, introduce el lazo del cordón ① por la ranura.



2 Mete el otro extremo del cordón ② por el lazo y tira con fuerza.

3 Si es necesario, lleva el cordón en el cuello o la muñeca para asegurarlo durante el uso.

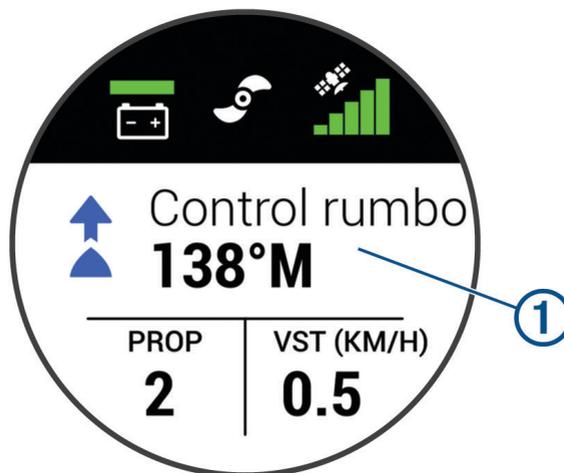
Botones del mando a distancia



Botón	Descripción
	Mantenlo pulsado para encender y apagar el mando a distancia.
	Púlsalo para activar y ajustar el control de crucero a la velocidad GPS actual (<i>Mantener la velocidad, página 15</i>). Púlsalo para desactivar el control de crucero y volver al control de velocidad manual.
	Si la hélice está encendida, púlsalo para establecerla en la velocidad máxima (<i>Cambiar a la velocidad máxima, página 15</i>). Si la hélice está desactivada, púlsalo dos veces para activarla y establecerla a la velocidad máxima. Púlsalo de nuevo para volver a la velocidad y al estado de la hélice anteriores.
	Púlsalo para activar el control manual (<i>Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre, página 15</i>). Mantenlo pulsado para navegar con gestos (<i>Usar controles por gestos para la dirección, página 17</i>).
	Púlsalo para activar o desactivar la hélice (<i>Activar y desactivar la hélice, página 14</i>).
	Púlsalo para navegar por el menú (<i>Navegar por los menús, página 10</i>). En el menú, pulsa  para seleccionar una opción del menú y pulsa  para volver sin guardar. En el modo bloqueo de ancla, púlsalo para desplazar la posición del bloqueo de ancla hacia delante, hacia atrás, hacia la izquierda o hacia la derecha en incrementos de 1,5 m (5 ft). Al utilizar el control de rumbo o el control manual, pulsa  para realizar giros por pasos de un solo grado o mantenlos pulsados para girar en incrementos de cinco grados. Pulsa  y  para cambios de velocidad incrementales o mantenlos pulsados para cambios de velocidad continuos.
	Pulsa para activar el control de rumbo (establece y mantén el rumbo actual) (<i>Mantener el rumbo, página 16</i>). Púlsalo para desactivar el control de rumbo, detener la hélice y reanudar el control manual. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para establecer el control de rumbo (<i>Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo, página 17</i>).
	Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. El bloqueo de ancla utiliza el motor eléctrico de arrastre para mantener la posición (<i>Mantener la posición, página 17</i>). En el modo bloqueo de ancla, púlsalo para desactivar el bloqueo del ancla y volver al modo de navegación anterior. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para mover la posición del bloqueo de ancla (<i>Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 17</i>).
	Púlsalo para abrir el menú. Mantenlo pulsado para salir del menú.
	Púlsalo para marcar un punto intermedio.
1 a 4	Púlsalo para abrir el acceso directo del plotter Garmin asignado al botón. ¹

¹ Requiere una conexión a un plotter Garmin compatible. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.

Pantalla del mando a distancia



	<p>Muestra el estado de funcionamiento del motor eléctrico de arrastre. Por ejemplo, si está en control manual, se muestra Manual, y, si el control de rumbo está activado, se muestra Control de rumbo y el punto de ajuste de control de rumbo en grados.</p>
	<p>Muestra el estado de la batería del motor eléctrico de arrastre. Verde: el nivel de carga de la batería del motor es bueno. Amarillo: el nivel de carga de la batería del motor es bajo. Rojo: el nivel de carga de la batería del motor es muy bajo. SUGERENCIA: puedes cambiar el aspecto del estado de la batería del motor eléctrico para que muestre un valor numérico en lugar de un icono (Configurar el motor eléctrico, página 22).</p> <p>Para consultar el nivel de la batería del mando a distancia, pulsa .</p>
	<p>Muestra el estado de la hélice. Si se muestra el icono de la hélice, es que está activada. Si no se muestra el icono de la hélice, es que esta está desactivada.</p>
	<p>Muestra la intensidad de la señal GPS del motor eléctrico de arrastre.</p>
<p>VELOCIDAD DE LA HÉLICE</p>	<p>Muestra el nivel de velocidad de la hélice (Ajustar la velocidad, página 15). NOTA: al utilizar la función de control de crucero, este campo se sustituye por .</p>
<p>VST</p>	<p>Muestra la velocidad GPS en las unidades especificadas.</p>

Navegar por los menús

Puedes utilizar el menú y los botones de flecha para desplazarte por el menú del mando a distancia.

- Para abrir el menú, pulsa .
- Para desplazarte entre los distintos elementos del menú, pulsa  y .
- Para seleccionar un elemento del menú, pulsa .
- Para volver a un elemento anterior del menú, pulsa .
- Para salir del menú, pulsa  o  varias veces hasta llegar a la pantalla principal.

Calibrar el mando a distancia

AVISO

Calibra la brújula electrónica en exteriores. Para mejorar la precisión, no te coloques cerca de objetos que influyan en campos magnéticos, tales como vehículos, edificios y tendidos eléctricos.

Para poder utilizar la función de control por gestos, tendrás que calibrar la brújula del mando a distancia antes. Si la función de control por gestos no funciona correctamente tras la calibración, repite el proceso tantas veces como lo necesites.

- 1 Selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia** > **Calibrar**.
- 2 Selecciona **Iniciar** y sigue las instrucciones que se muestran en la pantalla.

Vincular el mando a distancia

El mando a distancia viene vinculado de fábrica con el motor eléctrico de arrastre, pero es posible que tengas que volver a vincularlos si la conexión se interrumpe.

- 1 Enciende el motor eléctrico de arrastre.
- 2 En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, pulsa  tres veces para acceder al modo vinculación. En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en azul cuando busca una conexión.
- 3 Coloca mando a distancia a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre.
- 4 Enciende el mando a distancia.
- 5 En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia** > **Vinculación** > **Iniciar**. En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se iluminará en verde cuando la conexión se realice correctamente.

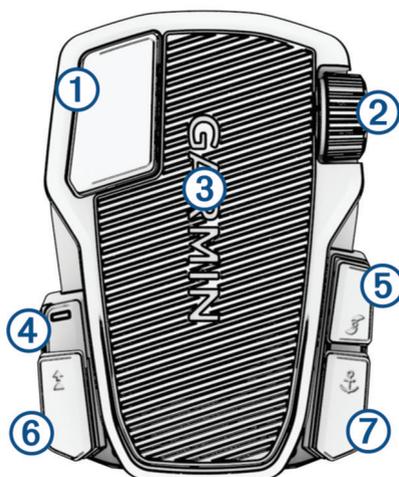
Vincular un mando a distancia adicional

NOTA: se puede utilizar un máximo de dos mandos a distancia con un motor eléctrico. Se trata de una opción adicional aparte del pedal, los plotters y un wearable.

- 1 Enciende el motor eléctrico.
- 2 En un mando a distancia ya vinculado, selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia** > **Añadir control adicional**. La pantalla del motor eléctrico se ilumina en azul cuando está listo para vincularse.
- 3 Coloca el mando a distancia adicional a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico.
- 4 Enciende el mando a distancia adicional.
- 5 En el mando a distancia adicional, selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia** > **Vinculación** > **Iniciar**. En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en verde cuando la conexión se realiza correctamente. En el mando a distancia original, aparece Dispositivo encontrado y, en el mando adicional, Conectado.

Pedal

NOTA: el pedal es un accesorio opcional que se vende por separado. Puedes utilizar el pedal para accionar el motor eléctrico de arrastre.

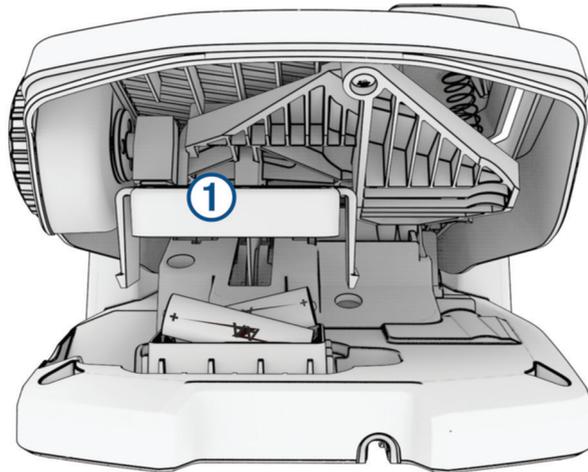


①	Control momentáneo de hélice	Manténlo pulsado para activar la hélice a la velocidad establecida. Suéltalo para desactivar la hélice.
②	Corredera	Gira la rueda hacia arriba para aumentar la velocidad de la hélice o la velocidad del control de crucero. Gira la rueda hacia ti para disminuir la velocidad de la hélice o la velocidad del control de crucero. NOTA: la corredera está desactivada cuando el bloqueo de ancla está activado.
③	Pedal de dirección	Pisa el pedal con la punta del pie para girar el motor en el sentido de las agujas del reloj. Pisa el pedal con el talón para girar el motor en el sentido contrario al de las agujas del reloj. NOTA: si el bloqueo de ancla o el control de rumbo están activados, o si estás siguiendo una ruta, pisa el pedal o pulsa un botón para reanudar el control manual a la velocidad anterior de la hélice.
④	LED de estado	Muestra el estado del pedal (<i>Indicador de estado, página 14</i>).
⑤	Control continuo de la hélice	Púlsalo para activar o desactivar la hélice (<i>Activar y desactivar la hélice, página 14</i>).
⑥	Control de rumbo	Púlsalo para establecer y mantener el rumbo actual (<i>Mantener el rumbo, página 16</i>). Púlsalo para desactivar el control de rumbo, detener la hélice y reanudar el control manual. SUGERENCIA: puedes desactivar esta función pulsando el botón de control de rumbo 6 veces seguidas rápidamente.
⑦	Bloqueo de ancla	Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. El bloqueo de ancla utiliza el motor eléctrico de arrastre para mantener la posición (<i>Mantener la posición, página 17</i>). Púlsalo para desactivar el bloqueo de ancla y volver al modo de dirección anterior.

Instalar las pilas

El pedal puede funcionar con dos pilas AA alcalinas, de NiMH o de litio (no incluidas). Para un funcionamiento óptimo, utiliza pilas de litio.

- 1 Levanta la parte delantera del pedal lo máximo posible.
- 2 Aprieta los laterales de la tapa de las pilas ① y tira hacia arriba para abrirla.



- 3 Introduce las dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.
- 4 Coloca la tapa de las pilas sobre las pilas y empuja hacia abajo hasta que ambos lados encajen en su sitio.

Vincular el pedal

- 1 Enciende el motor eléctrico.
- 2 En la pantalla del motor eléctrico, pulsa  tres veces para acceder al modo vinculación.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en azul cuando busca una conexión.
- 3 Coloca el pedal a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre.
- 4 Conecta el pedal mediante el cable de alimentación o inserta las pilas para encenderlo.
- 5 Antes de que transcurran 30 segundos desde que enciendes el pedal, mantén pulsado  hasta que el LED de estado del pedal se ilumine en azul.
- 6 Suelta .

El LED de estado del pedal se ilumina en azul cuando busca una conexión y, a continuación, se apaga cuando se vincula correctamente con el motor eléctrico de arrastre.

En la pantalla del motor eléctrico,  cambia a verde cuando la conexión se realiza correctamente.

Indicador de estado

El LED del pedal indica el estado del pedal.

Verde fijo	El pedal se está encendiendo.
Parpadeo en azul	El pedal se está vinculando. El LED se apaga cuando se conecta al motor eléctrico de arrastre o cuando se agota el tiempo de vinculación al intentar establecer una conexión.
Parpadeo en verde al pulsar un botón	El pedal está conectado al motor eléctrico de arrastre y envía un comando para que se pulse el botón.
Parpadeo en rojo al pulsar un botón	El pedal no está conectado al motor eléctrico de arrastre.
Apagado	El LED se apaga cuando el pedal está conectado al motor de arrastre y no envía comandos. Esto prolonga la autonomía de las pilas.

Desactivar la función de control de rumbo del pedal

Puedes desactivar la función de control de rumbo del pedal para evitar que se active accidentalmente.

1 Asegúrate de que el pedal recibe alimentación.

2 En el pedal, pulsa rápidamente  6 veces.

El LED de estado se iluminará en rojo durante 1 segundo para indicar que la función de control de rumbo se ha desactivado en el pedal.

SUGERENCIA: para volver a activarla, pulsa rápidamente  6 veces. El LED de estado se iluminará en verde durante 1 segundo para indicar que la función de control de rumbo se ha activado en el pedal.

Funcionamiento

Puedes utilizar el mando a distancia, el pedal, un plotter Garmin compatible, un wearable Garmin compatible como un Garmin quatix® 7, o cualquier combinación de estos dispositivos para controlar el motor eléctrico.

NOTA: el pedal es un accesorio opcional que se vende por separado.

En general, la mayoría de las instrucciones proporcionadas para el mando a distancia también se aplican a un plotter conectado. Para obtener instrucciones específicas sobre el plotter, consulta el manual del usuario más reciente para tu modelo.

NOTA: algunas funciones disponibles cuando se utilizan el mando a distancia y el plotter no están disponibles cuando se utiliza solo el pedal.

Activar y desactivar la hélice

ADVERTENCIA

El usuario no deberá utilizar el motor en zonas en las que él u otras personas que estén en el agua puedan entrar en contacto con la hélice rotatoria.

El usuario no debe poner en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

1 Si fuera necesario, despliega el motor eléctrico (*Desplegar el motor desde la posición de recogida, página 2*).

NOTA: la hélice no se puede activar cuando el motor eléctrico de arrastre se encuentra en posición de recogida.

2 En el mando a distancia o el pedal, pulsa  para activar la hélice.

3 Pulsa  para desactivar la hélice.

Ajustar la velocidad

Puedes ajustar la velocidad del motor eléctrico de arrastre con el mando a distancia o el pedal.

- 1 Si es necesario, pulsa  en el mando a distancia o navega con el pedal para activar el modo manual.
- 2 Selecciona una opción:
 - En el mando a distancia, pulsa  y  para aumentar o disminuir la velocidad del motor.
 - En el pedal, gira la corredera alejándola y acercándola a ti para aumentar y disminuir la velocidad del motor.

El campo VELOCIDAD DE LA HÉLICE del mando a distancia y las barras del panel de visualización indican la velocidad de la hélice (*Panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre, página 4*).

- 3 Si es necesario, activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 14*).

La velocidad de la hélice seleccionada se mantiene si la hélice se desactiva o si se inicia otra función del motor, como el control de crucero o el bloqueo de ancla.

Cambiar a la velocidad máxima

- 1 En el mando a distancia, pulsa  dos veces.

La velocidad de la hélice del motor eléctrico de arrastre aumenta rápidamente hasta la velocidad máxima.

- 2 Pulsa  para volver a la velocidad anterior de la hélice.

SUGERENCIA: cuando estés a máxima velocidad, puedes pulsar  en el mando a distancia para disminuir lentamente la velocidad de la hélice.

Mantener la velocidad

Para utilizar la función de control de crucero, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre (*Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 6*).

El control de crucero es una función de piloto automático que establece y mantiene una velocidad GPS específica, que tiene en cuenta los cambios en la corriente y el viento.

NOTA: solo puedes activar la función de control de crucero desde el mando a distancia, aunque puedes controlar la velocidad y la dirección tanto desde el mando a distancia como desde el pedal.

- 1 En el mando a distancia, pulsa .

El control de crucero se establece en la velocidad actual.

- 2 Con el mando a distancia o el pedal, ajusta la velocidad según sea necesario.
- 3 Con el mando a distancia o el pedal, ajusta el rumbo según sea necesario.

SUGERENCIA: puedes utilizar el control de crucero para establecer la velocidad mientras usas la función de control de rumbo (*Mantener el rumbo, página 16*) o sigues una ruta (*Navegar por una ruta, página 19*).

Para desactivar el control de crucero y la hélice, debes pulsar .

Dirección

Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre

El modo manual es el modo de funcionamiento predeterminado del motor eléctrico de arrastre. En el modo manual tú te encargas de ajustar la dirección y la velocidad del motor eléctrico de arrastre según sea necesario.

NOTA: el motor eléctrico de arrastre está en modo manual de forma predeterminada cuando se enciende.

- 1 Si es necesario, selecciona  en el mando a distancia.

- 2 Selecciona una acción:

- Pulsa  y  en el mando a distancia para dirigir la embarcación.

NOTA: también puedes usar los controles por gestos para dirigir la embarcación manualmente con ayuda del mando a distancia (*Usar controles por gestos para la dirección, página 17*).

- Si utilizas el pedal, solo tienes que pisar con la punta del pie y el talón para dirigirla.

Mantener el rumbo

Para poder utilizar la función de control de rumbo, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre (*Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 6*).

La función de control de rumbo es una función de piloto automático que establece y mantiene el rumbo actual de la embarcación. Puedes establecer el comportamiento de la función de control de rumbo cuando vayas a la deriva (*Cambiar el comportamiento del control de rumbo, página 16*).

1 Dirige la embarcación hacia la dirección a la que quieres ir.

2 En el mando a distancia o en el pedal, selecciona .

NOTA: puedes ajustar la dirección del control de rumbo; solo tienes que pulsar  y  o usar los controles por gestos (*Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo, página 17*).

Para desactivar el control de rumbo y volver al modo manual, selecciona   o pisa el pedal.

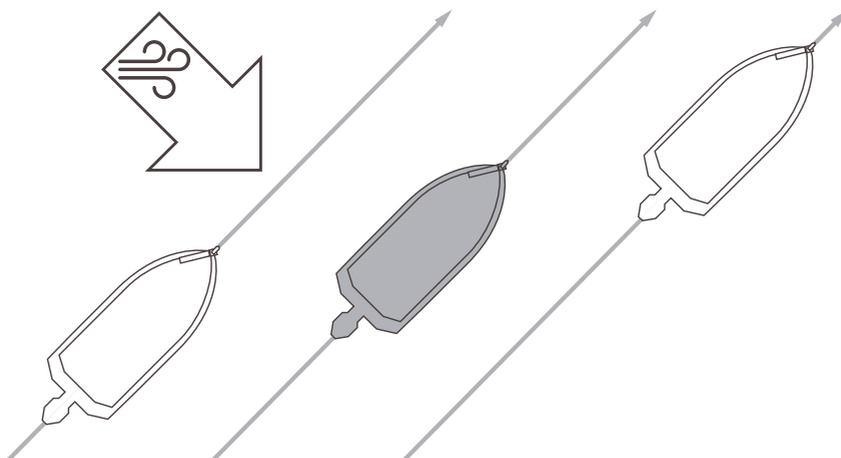
Cambiar el comportamiento del control de rumbo

Puedes cambiar el modo en que la función de control de rumbo mantiene el rumbo de la embarcación cuando se ve afectada por el viento o la corriente.

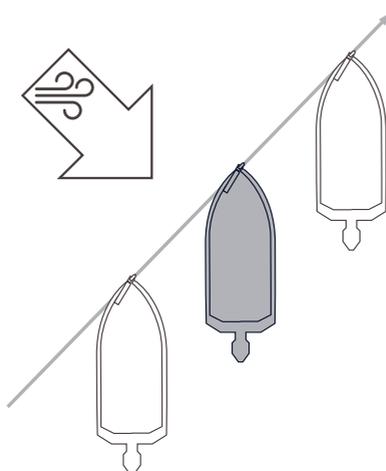
1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Motor eléctrico** > **Control de rumbo**.

2 Selecciona una opción:

- Para mantener la embarcación apuntando en la misma dirección, independientemente de la deriva, selecciona **Mantener la alineación de la embarcación**.



- Para mantener la embarcación apuntando en la misma dirección, al tiempo que se tiene en cuenta la deriva, selecciona **Ir a**.



Mantener la posición

Para poder utilizar la función de bloqueo de ancla, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 6](#)).

La función de bloqueo de ancla es una función de piloto automático que utiliza el GPS para establecer y mantener la posición mediante el motor de arrastre que, además, actúa como si hubieras desplegado un ancla física.

- 1 Si es necesario, lleva la embarcación a la ubicación en la que quieres aplicar el bloqueo de ancla.
- 2 En el mando a distancia o en el pedal, selecciona .

NOTA: puedes ajustar 1,5 m (5 ft) la posición del bloqueo del ancla. Solo tienes que pulsar la tecla de flecha del mando a distancia o usar los controles por gestos ([Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 17](#)).

Para desactivar el bloqueo de ancla, vuelve a pulsar  o empieza a dirigir la embarcación con el pedal.

Controles por gestos

Para interactuar con el motor eléctrico de arrastre, puedes mover el mando a distancia o dirigirlo hacia él. Tendrás que calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 6](#)) y la brújula del mando a distancia ([Calibrar el mando a distancia, página 11](#)) para poder utilizar los controles por gestos.

Usar controles por gestos para la dirección

Puedes dirigir el motor apuntando con el mando a distancia.

- 1 Si es necesario, activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 14](#)).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Mientras mantienes pulsado , apunta con el mando a distancia hacia la izquierda o la derecha para girar a babor o a estribor.
- 4 Suelta  para dejar de dirigir.

Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo

Puedes mover el mando a distancia para ajustar el control de rumbo ([Mantener el rumbo, página 16](#)).

- 1 Si es necesario, activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 14](#)).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Apunta el mando a distancia hacia donde quieras ajustar el rumbo.
- 4 Suelta  para ajustar la dirección del rumbo.

Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija

Si la función de bloqueo de ancla está activada, puedes mover el mando a distancia para ajustar tu posición ([Mantener la posición, página 17](#)).

- 1 Mantén pulsado .
- 2 Apunta con el mando a distancia hacia la dirección a la que quieras moverte.
La posición cambia en 1,5 m (5 ft) en la dirección en la que apuntes.
- 3 Suelta .
- 4 Repite este procedimiento hasta que estés en la posición que querías.

Waypoints

Los waypoints se utilizan para marcar ubicaciones y poder volver a ellas más tarde.

Al conectar el motor eléctrico de arrastre a un plotter, los waypoints almacenados en el plotter se sincronizan con los waypoints almacenados en el motor de arrastre. Al añadir, eliminar o editar waypoints en un plotter, se cambian automáticamente los waypoints almacenados en el motor eléctrico. Al añadir o editar waypoints en el motor eléctrico, se cambian los waypoints almacenados en el plotter.

NOTA: la eliminación de waypoints, la restauración de la configuración predeterminada o el borrado de los datos de usuario desde el mando a distancia no afecta a los waypoints del plotter.

Puedes guardar un máximo de 5000 waypoints.

Crear un waypoint

Puedes guardar la ubicación actual como un waypoint.

- 1 Si fuera necesario, navega hasta una ubicación que desees guardar como waypoint.
- 2 En el mando a distancia, pulsa .

Navegar a un waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.
Se muestra una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 14*).
El motor eléctrico de arrastre conduce la embarcación hasta la ubicación del waypoint (*Navegación, página 21*).

Ver los detalles del waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.
Se mostrará una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Revisar**.

Editar el nombre de un waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.
Se muestra una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Editar**.
- 4 Introduce un nuevo nombre para el waypoint.

Borrar un waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.
Se mostrará una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Borrar**.

Rutas

Una ruta es una secuencia de ubicaciones que te llevan a tu destino final.

Al conectar el motor eléctrico de arrastre a un plotter, las rutas almacenadas en el plotter se sincronizan con las rutas almacenadas en el motor eléctrico de arrastre. Si se añade, borra o edita alguna ruta en un dispositivo, esta se añadirá, borrará o editará automáticamente en cualquier otro en la que esté almacenada. Solo puedes crear rutas en el plotter.

Puedes guardar hasta 100 rutas.

Navegar por una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Selecciona una opción:
 - Selecciona **Delante** para navegar por la ruta desde el punto de partida de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
 - Selecciona **Hacia atrás** para navegar por la ruta desde el punto de destino de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
 - Para navegar desde la ubicación actual hasta el principio de la ruta y, a continuación, navegar por la ruta, selecciona **Desde el inicio**.
- 5 Activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 14*).
El motor eléctrico recorrerá la ruta en la dirección elegida (*Navegación, página 21*).

Por defecto, a medida que te acerques al final de la ruta, el motor eléctrico cambiará a la función de bloqueo de ancla y mantendrá la posición al final de la ruta. Puedes cambiar este comportamiento desde el menú de configuración (*Configurar el motor eléctrico, página 22*).

Visualizar los detalles de una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Revisar**.

Editar el nombre de una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Editar**.
- 4 Introduce un nuevo nombre para la ruta.

Borrar una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Borrar**.

Tracks

Un track es la grabación de una ruta del barco. El track que se graba actualmente se llama track activo y se puede guardar. Puedes guardar un máximo de 50 tracks.

Al conectar el motor eléctrico de arrastre a un plotter, el track activo y los tracks guardados almacenados en el plotter se sincronizan con el track activo y los tracks guardados almacenados en el motor de arrastre. Si se añade, borra o edita el track activo o los tracks guardados en un dispositivo, estos se añadirán, borrarán o editarán automáticamente también en cualquier otro dispositivo en los que estén almacenados.

Almacenar el track activo

El track que se está grabando en ese momento es el track activo. Puedes guardar el track activo para navegar por él con posterioridad.

Puedes guardar hasta 50 tracks en el motor eléctrico de arrastre.

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Guardar track activo**.

El track activo se guardará con la fecha actual como nombre del track.

2 Cambia el nombre del track guardado (opcional).

Borrar el track activo

Selecciona  > **Tracks** > **Borrar track activo**.

La memoria de tracks se borra y el track activo continúa grabándose.

Navegar hasta el comienzo de un track activo

El track que se está grabando en ese momento es el track activo. Puedes navegar de vuelta desde tu posición actual hasta el punto de partida del track activo por el camino de ida.

1 Selecciona  > **Tracks** > **Retroceder por el trayecto**.

2 Activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 14*).

El motor eléctrico de arrastre te lleva de vuelta al punto de partida del track activo por el camino de ida (*Navegación, página 21*).

Navegar por un track guardado

1 Selecciona  > **Tracks** > **Tracks guardados**.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

2 Selecciona un track guardado.

3 Selecciona **Navegar hacia**.

4 Selecciona una opción:

- Para navegar por el track guardado desde el principio hasta el final, selecciona **Delante**.
- Para navegar por el track guardado desde el final del track hasta el principio, selecciona **Hacia atrás**.

5 Activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 14*).

El motor eléctrico de arrastre recorre el track guardado en la dirección seleccionada (*Navegación, página 21*).

Ver los detalles de los tracks guardados

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Tracks guardados**.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

2 Selecciona un track guardado.

3 Selecciona **Revisar**.

Editar los nombres de tracks guardados

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Tracks guardados**.
Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.
- 2 Selecciona un track guardado.
- 3 Selecciona **Editar**.
- 4 Introduce un nuevo nombre para el track guardado.

Eliminar un track guardado

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Tracks guardados**.
Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.
- 2 Selecciona un track guardado.
- 3 Selecciona **Borrar**.

Navegación

Antes de navegar, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre](#), página 6).

El motor eléctrico de arrastre utiliza la función GPS para dirigir la embarcación a una ubicación del waypoint o para seguir una ruta o un track.

- 1 En el mando a distancia, selecciona una opción:
 - Comienza a navegar hacia un waypoint guardado ([Navegar a un waypoint](#), página 18).
 - Comienza a navegar por una ruta guardada ([Navegar por una ruta](#), página 19).
 - Comienza a recuperar el track activo ([Navegar hasta el comienzo de un track activo](#), página 20).
 - Comienza a navegar por un track guardado ([Navegar por un track guardado](#), página 20).

NOTA: también puedes utilizar el motor eléctrico de arrastre para seguir recorridos de Auto ruta al iniciar la navegación desde un plotter conectado. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.

La Navegando se muestra en la pantalla del mando a distancia, y el motor eléctrico de arrastre dirige automáticamente la embarcación hacia el destino.

- 2 Ajusta la velocidad según sea necesario.

Pausar y reanudar la navegación

- 1 Durante la navegación, puedes seleccionar una de las siguientes opciones en el mando a distancia:
 - Para poner en pausa la navegación pero continuar en la misma dirección y a la misma velocidad, selecciona  > **Standby**.
 - Para poner en pausa la navegación y establecer el bloqueo de ancla, selecciona .

La navegación se detiene y el motor eléctrico de arrastre vuelve al modo manual o mantiene la posición en bloqueo de ancla.

- 2 Selecciona  > **Seguir ruta** o pulsa  para reanudar la navegación.
- 3 Si fuera necesario, pon en marcha la hélice.

Detener la navegación

Selecciona  > **Det. nav.**.

El sistema de navegación se detiene y el motor eléctrico de arrastre vuelve al modo manual.

Configuración

Configurar el motor eléctrico

En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Motor eléctrico.**

Wi-Fi: establece las preferencias de red inalámbrica para el motor eléctrico (*Configurar redes inalámbricas*, página 22).

Calibrar: calibra la brújula del motor eléctrico (*Calibrar el motor eléctrico de arrastre*, página 6) y establece la variación de proa del motor eléctrico (*Configurar la variación de proa*, página 6).

Unidades: permite establecer las unidades de medida.

Batería: cambia el aspecto del indicador de batería del motor eléctrico de un icono a un valor numérico.

Lateral retracción de la hélice: establece a qué lado del motor eléctrico gira la hélice cuando se repliega el motor. Esto resulta útil cuando se almacenan otros objetos cerca de la hélice replegada. Esto también puede ser necesario si instalas un transductor LiveScope™ en el motor eléctrico.

Encendido automático: enciende el motor eléctrico cuando se suministra alimentación al sistema.

Control de rumbo: establece el comportamiento de la función de control de rumbo (*Cambiar el comportamiento del control de rumbo*, página 16).

Navegación a meta: establece el comportamiento del motor eléctrico al llegar al final de una ruta. Con el ajuste de Bloqueo de ancla, el motor eléctrico mantiene la posición mediante la función de bloqueo de ancla cuando la embarcación llega al final de la ruta. Con el ajuste Manual, la hélice se apaga cuando la embarcación llega al final de la ruta.

ATENCIÓN

Si utilizas el ajuste Manual para la opción de Navegación a meta, debes estar preparado para tomar el control de la embarcación.

Ganancia del ancla: establece la respuesta del motor eléctrico en el modo bloqueo de ancla. Si necesitas que el motor eléctrico tenga mayor capacidad de respuesta y se mueva más rápido, aumenta el valor. Si el motor se mueve demasiado, reduce el valor.

Ganancia de navegación: establece la respuesta del motor eléctrico durante la navegación. Si necesitas que el motor eléctrico tenga mayor capacidad de respuesta y se mueva más rápido, aumenta el valor. Si el motor se mueve demasiado, reduce el valor.

Suprimir datos de usuario: elimina todos los waypoints, rutas y tracks guardados, además del track activo.

NOTA: si estás conectado a un plotter y seleccionas esta opción, se borrarán los datos de usuario del motor eléctrico y del plotter conectado.

Restablecer valores predeterminados: restablece la configuración del motor eléctrico a los valores predeterminados de fábrica.

Configurar redes inalámbricas

En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Motor eléctrico** > **Wi-Fi.**

NOTA: el modo Wi-Fi® activo aparece en la parte superior de la pantalla.

Modo: establece el modo Wi-Fi. Puedes desactivar la tecnología Wi-Fi, conectarte a la red de un plotter o crear un punto de acceso inalámbrico para utilizar la aplicación ActiveCaptain® (*Introducción a la aplicación ActiveCaptain*, página 24).

Ajustes > Nombre: establece el nombre del punto de acceso inalámbrico en el motor eléctrico de arrastre (solo en el modo ActiveCaptain).

Ajustes > Contraseña: establece la contraseña del punto de acceso inalámbrico en el motor eléctrico de arrastre (solo en el modo ActiveCaptain).

Configurar el mando a distancia

En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia.**

Retroiluminación: ajusta la configuración de retroiluminación. (*Configurar la retroiluminación*, página 23)

Pitido: configura el pitido para que suene con la pulsación de botones y las alarmas.

Apagado automático: establece el tiempo que pasa hasta que el mando a distancia se desactiva automáticamente.

Calibrar: calibra el mando a distancia para las funciones de control por gestos (*Calibrar el mando a distancia*, página 11).

Vinculación: vincula el mando a distancia con el motor eléctrico de arrastre (*Vincular el mando a distancia*, página 11).

Idioma: establece el idioma del texto en pantalla.

Restablecer valores predeterminados: restablece el mando a distancia a la configuración predeterminada de fábrica. Esta opción restablece la configuración predeterminada del mando a distancia, pero no elimina los datos de usuario guardados.

Configurar la retroiluminación

En el mando a distancia, selecciona  > **Configurac.** > **Mando a distancia** > **Retroiluminación.**

Botones: permite configurar la retroiluminación para que se encienda al pulsar una tecla.

Alarmas: permite configurar la retroiluminación para que se active cuando suena una alarma en el mando a distancia.

Tiempo de espera: permite definir el tiempo que pasa hasta que la retroiluminación se desactiva.

Brillo: define el nivel de brillo de la retroiluminación.

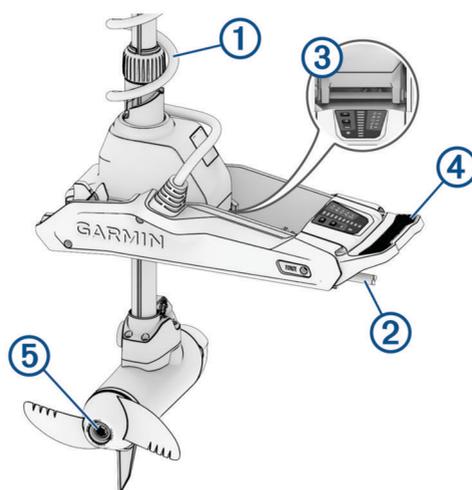
Necesidades y programa de mantenimiento

AVISO

Después de utilizar el motor en agua salada o en agua semisalada, debe enjuagar el motor con agua dulce y aplicar un spray de silicona a base de agua con un paño suave. Evite pulverizar chorros de agua sobre la tapa situada en la parte superior del eje al enjuagar el motor.

Para mantener la garantía, debes llevar a cabo una serie de tareas de mantenimiento rutinarias mientras preparas el motor para la temporada. Si utilizas o transportas el motor en agua salada entornos secos y polvorientos (desplazamientos por carreteras de gravilla, por ejemplo), debes llevar a cabo estas tareas con mayor frecuencia durante la temporada.

Para obtener información y procedimientos detallados sobre el servicio y las piezas de repuesto, visita garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor para descargar el *Manual de mantenimiento del Motor eléctrico Force Kraken*.



- Examina el cable de la bobina ① para ver si hay desgastes y sustitúyelo si es necesario.
- Comprueba y limpia los cables de alimentación ②.
- Lubrica la bisagra ③ con grasa náutica.
- Limpia y lubrica el pedal de cierre de retracción y despliegue ④ y la barra de cierre.
- Limpia o sustituye los ánodos ⑤ del motor de accionamiento de la hélice.
- Retira el sedal enredado en la hélice y otras posibles obstrucciones.

Información del motor

Introducción a la aplicación ActiveCaptain

Puedes conectar un dispositivo móvil al motor eléctrico de arrastre mediante la aplicación ActiveCaptain. Esta proporciona una forma rápida y sencilla de interactuar con el motor eléctrico de arrastre y actualizar el software del dispositivo.

- 1 En el mando a distancia, selecciona **☰** > **Configurac.** > **Motor eléctrico** > **Wi-Fi** > **Modo** > **ActiveCaptain** > **Ajustes**.
- 2 Introduce un nombre y una contraseña para la red.
- 3 Desde la tienda de aplicaciones de tu dispositivo móvil, instala la aplicación ActiveCaptain y ábrela.
- 4 Acerca el dispositivo móvil al motor eléctrico de arrastre.
- 5 Desde la configuración del dispositivo móvil, abre la página de conexiones Wi-Fi y conéctate al motor eléctrico de arrastre utilizando el nombre y la contraseña que has introducido en el paso anterior.

Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain

La actualización del software del motor eléctrico también actualiza el software de todos los periféricos conectados, como el pedal y el mando a distancia.

Ve a garmin.com/videos/trolling_motor_update/ y mira un vídeo que te ayudará con el proceso de actualización del software.

AVISO

Es posible que las actualizaciones de software requieran que la aplicación descargue archivos grandes. Se aplicarán los cargos o límites de datos habituales de tu proveedor de servicios de Internet. Ponte en contacto con tu proveedor de servicios de Internet para obtener más información sobre los cargos o los límites de datos.

El proceso de instalación tardará varios minutos.

NOTA: para actualizar el motor eléctrico, es necesario que conectes el dispositivo móvil directamente a una red Wi-Fi específica del motor eléctrico con la aplicación ActiveCaptain. No puedes actualizar el motor eléctrico con un plotter.

1 ActiveCaptain Si fuera necesario, configura el motor eléctrico para su uso con la aplicación ActiveCaptain (*Introducción a la aplicación ActiveCaptain, página 24*).

2 Conecta el dispositivo móvil a la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.

La conexión a la red Wi-Fi del motor eléctrico proporciona a la aplicación la información necesaria para descargar los archivos de actualización adecuados.

3 Abre la aplicación ActiveCaptain.

4 Desconecta el dispositivo móvil de la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.

5 Conecta el dispositivo móvil a Internet.

6 En la aplicación ActiveCaptain, selecciona **Mis dispositivos náuticos > Descargar**.

NOTA: la opción para descargar una actualización solo se muestra si hay una actualización de software disponible para el dispositivo.

La aplicación ActiveCaptain descarga la actualización en el dispositivo móvil.

7 Vuelve a conectar el dispositivo móvil a la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.

La actualización se transfiere al motor eléctrico. Este proceso puede tardar hasta 30 minutos en completarse.

8 Una vez finalizada la transferencia al motor eléctrico, apágalo.

9 Enciende el motor eléctrico.

Transcurridos unos 30 segundos, los indicadores de velocidad del motor parpadearán en el panel de visualización del motor eléctrico para indicar que el software se está actualizando.

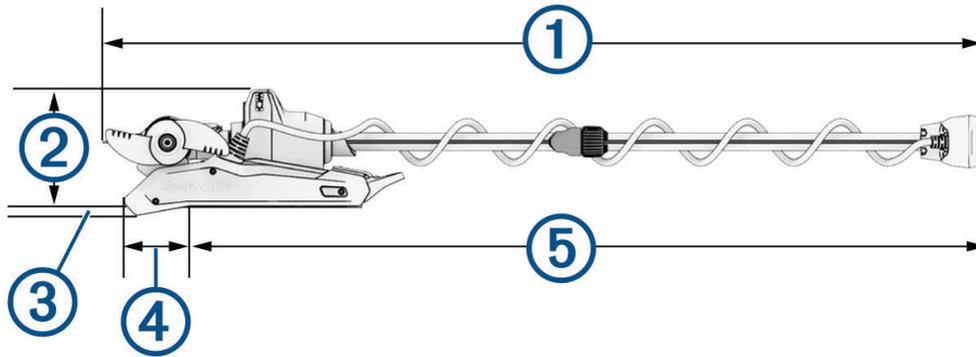
10 Asegúrate de que el mando a distancia esté encendido y conectado.

Cuando la actualización del software del motor eléctrico se haya instalado, si hay disponible una actualización para el mando a distancia, los indicadores de velocidad parpadearán y se iniciará una cuenta atrás en el mando a distancia. Al finalizar la cuenta atrás, el mando a distancia mostrará el icono  mientras acaba de instalarse la actualización. Este proceso puede tardar hasta 5 minutos en completarse.

11 Asegúrate de que el pedal esté encendido y conectado.

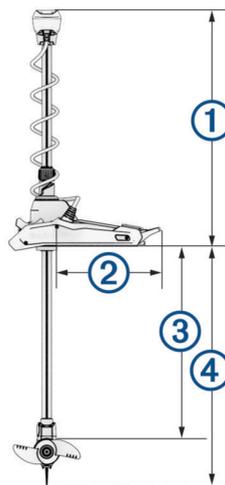
Cuando la actualización del software del motor eléctrico se haya instalado, si hay disponible una actualización para el pedal, el indicador de este se iluminará en morado mientras se completa el proceso de actualización. La actualización se habrá instalado cuando el indicador se apague.

Dimensiones recogido

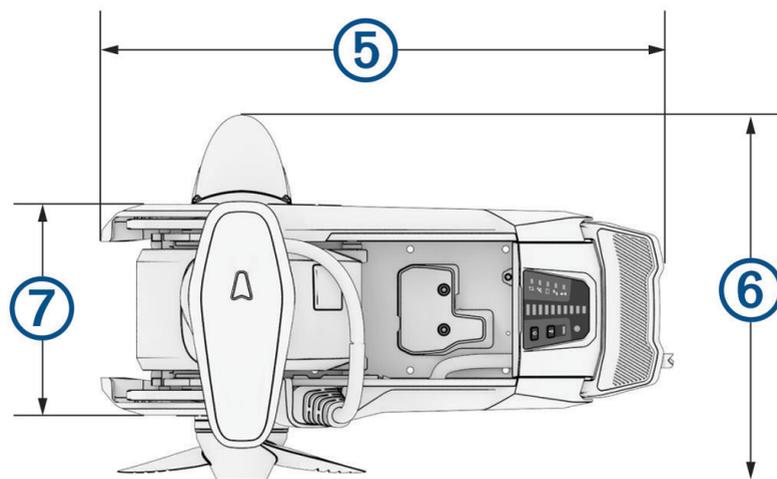


Elemento	Modelo de 63 in	Modelo de 75 in	Modelo de 90 in
① longitud total	194,1 cm (76 ⁷ / ₁₆ in)	224,8 cm (88 ¹ / ₂ in)	262,68 cm (103 ³ / ₈ in)
② altura del soporte	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ in)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ in)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ in)
③ altura saliente	1,7 cm (¹¹ / ₁₆ in)	1,7 cm (¹¹ / ₁₆ in)	1,7 cm (¹¹ / ₁₆ in)
④ longitud saliente mínima	20,7 cm (8 ¹ / ₈ in)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ in)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ in)
⑤ longitud máxima en la embarcación	168,3 cm (66 ¹ / ₄ in)	206,4 cm (81 ¹ / ₄ in)	236,88 cm (93 ¹ / ₄ in)

Dimensiones desplegado



Elemento	Modelo de 63 in	Modelo de 75 in	Modelo de 90 in
① altura mínima	48,6 cm (19 1/8")	48,6 cm (19 1/8")	48,6 cm (19 1/8")
② longitud del soporte en cubierta	46 cm (18 1/8 in)	46 cm (18 1/8 in)	46 cm (18 1/8 in)
③ profundidad máxima de la hélice	126 cm (49 5/8 in)	156,5 cm (61 5/8 in)	194,6 cm (76 5/8 in)
④ distancia máxima del soporte a la punta de la quilla	145 cm (57 1/4 in)	175,9 cm (69 1/8 in)	213,7 cm (84 1/8 in)



Elemento	Todos los modelos
⑤ longitud del soporte	61,2 cm (24 1/8 in)
⑥ longitud del cabezal del motor	Con transductor: 42,7 cm (16 13/16") Sin transductor: 41,2 cm (16 1/4")
⑦ anchura del soporte	24,6 cm (9 11/16 in)

Registro del dispositivo

Completa hoy mismo el registro en línea y ayúdanos a ofrecerte un mejor servicio.

- Regístrate con la aplicación ActiveCaptain.
- Guarda la factura original o una fotocopia en un lugar seguro.

Especificaciones

Motor eléctrico

Peso (motor, soporte y cables)	Modelo de 63" (blanco): 24 kg (53 lb) Modelo de 63" (negro): 24,5 kg (54 lb) Modelo de 75" (blanco): 24,5 kg (54 lb) Modelo de 75" (negro): 25,4 kg (56 lb) Modelo de 90" (blanco): 25 kg (55 lb)
Peso (estabilizador)	0,66 kg (1,45 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -5 °C a 40 °C (de 32 °F a 104 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Material	Soporte y carcasa del motor: aluminio Tapa del eje, panel de visualización y paneles laterales: plástico Eje del motor: fibra de vidrio
Clasificación de resistencia al agua	Tapa del eje: IEC 60529 IPX5 ² Carcasa del motor de dirección: IEC 60529 IPX7 ³ Carcasa del panel de visualización: IEC 60529 IPX7 ³ Carcasa del motor de accionamiento de la hélice: IEC 60529 IPX8 ⁴
Distancia de seguridad de la brújula	61 cm (2 pies)
Longitud del cable de alimentación	Modelo de 63" (negro): 0,9 m (3 pies) Modelo de 63" (blanco): 1,2 m (4 pies) Modelo de 75": 1,2 m (4 pies) Modelo de 90": 1,2 m (4 pies)
Voltaje de entrada	De 20 a 45 V de CC
Amperaje de entrada	60 A continuos
Disyuntor (no incluido)	42 V CC o más, apto para 60 A continuos NOTA: puedes proteger el sistema con un disyuntor de mayor tamaño, que no supere los 90 A, si trabajas a altas temperaturas o si compartes el circuito con otros dispositivos. Debes comprobar que el cableado de la embarcación cumple con los estándares de cableado náutico usando un disyuntor de mayor amperaje antes de cambiarlo.
Consumo eléctrico principal a 36 V de CC, 60 A	Apagado: 72 mW Potencia máxima: 2160 W
Radiofrecuencia	2,4 GHz a 17,4 dBm máx.

² La pieza resiste la exposición a agua proyectada desde cualquier dirección (como la lluvia).

³ La pieza resiste la inmersión accidental en el agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

⁴ La pieza resiste la inmersión continua en el agua a una profundidad de hasta 3 metros.

Información sobre la propulsión y el consumo de corriente del motor

Puedes consultar estas tablas para conocer la relación entre el nivel de aceleración, la potencia de salida y el consumo de corriente del motor. Estos valores parten de que estás utilizando una hélice oficial de Garmin de alta eficiencia, en aguas relativamente en calma, con el motor desplegado a la profundidad suficiente para no ventilar, y se presuponen unas tolerancias de ± 7 N (newtons) (5 lbf [libras-fuerza]) y ± 5 A.

Fuente de alimentación de 24 V de CC

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

Fuente de alimentación de 36 V de CC

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

Especificaciones del

Dimensiones (ancho × alto × profundidad)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ in)
Peso	109 g (3,8 oz) sin pilas
Material	Nailon con fibra de vidrio
Tipo de pantalla	Visible a la luz del sol, transreflectiva, memoria a nivel de píxeles (MIP)
Resolución de la pantalla	R240 x 240 píxeles
Tamaño de pantalla (diámetro)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ in)
Temperatura de funcionamiento	De -15 °C a 55 °C (de -5 °F a 131 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Tipo de pila/batería	2 pilas AA (no incluidas)
Autonomía de la pila/batería	240 h, con un uso normal
Radiofrecuencia	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX7 ⁵
Distancia de seguridad de la brújula	15 cm (6 in)

Pedal

Dimensiones (Lar. × An. × Al.)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ in)
Peso	1,8 kg (4 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -15 °C a 55 °C (de -5 °F a 131 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX7
Material	Plástico
Voltaje de entrada	De 10 a 45 V de CC
Voltaje de entrada nominal	12/24/36 V de CC
Corriente de entrada típica	< 1 mA a 12 V de CC
Corriente de entrada máxima	10 mA a 12 V de CC
Fusible (en el cable de alimentación)	2 A, tipo cuchilla mini
Longitud del cable de alimentación	2 m (6,6 ft)
Tipo de pila/batería	Dos pilas AA (alcalinas, NiMH o de litio; no incluidas).
Autonomía de la pila/batería	1 año como mínimo
Radiofrecuencia	2,4 GHz a 0,72 dBm nominal
Distancia de seguridad de la brújula	60 cm (2 ft)

