

**GARMIN®**

# **MOTEUR ÉLECTRIQUE FORCE® KRAKEN**

---

**Manuel d'utilisation**

© 2023 Garmin Ltd. ou ses filiales

Tous droits réservés. Conformément aux lois relatives au copyright en vigueur, toute reproduction du présent manuel, qu'elle soit partielle ou intégrale, sans l'autorisation préalable écrite de Garmin, est interdite. Garmin se réserve le droit de modifier ou d'améliorer ses produits et d'apporter des modifications au contenu du présent manuel sans obligation d'en avertir quelque personne physique ou morale que ce soit. Consultez le site Web de Garmin à l'adresse [www.garmin.com](http://www.garmin.com) pour obtenir les dernières mises à jour, ainsi que des informations complémentaires concernant l'utilisation de ce produit.

Garmin®, le logo Garmin, ActiveCaptain® et etForce® sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales, déposées aux États-Unis et dans d'autres pays. Ces marques commerciales ne peuvent pas être utilisées sans l'autorisation expresse de Garmin.

Wi-Fi® est une marque déposée de Wi-Fi Alliance Corporation.

MN: A04109 / B04109 / C04109

拖釣推進器

# Table des matières

<b>Mise en route.....</b>	<b>1</b>	Navigation vers un waypoint.....	20
Réglage de la profondeur du moteur électrique.....	2	Affichage des détails du waypoint...	20
Déploiement du moteur à partir de la position rangée.....	2	Modification d'un nom de waypoint.....	20
Rangement du moteur déployé.....	3	Suppression d'un waypoint.....	20
Écran du moteur électrique.....	4	Routes.....	20
Voyant d'état.....	6	Navigation d'une route.....	21
Étalonnage du moteur électrique.....	6	Affichage des détails de la route.....	21
Réglage du décalage d'étrave.....	6	Modification d'un nom de route.....	21
Connexion à un traceur de cartes et combinés GPS.....	7	Suppression d'une route.....	21
<b>Télécommande.....</b>	<b>7</b>	Tracés.....	21
Installation des piles.....	7	Enregistrement du tracé actif.....	22
Fixation d'un cordon.....	8	Effacement du tracé actif.....	22
Boutons de la télécommande.....	8	Navigation vers le début d'un tracé actif.....	22
Écran de la télécommande.....	10	Parcours d'un tracé enregistré.....	22
Navigation dans le menu.....	10	Affichage des détails d'un tracé enregistré.....	22
Étalonnage de la télécommande.....	11	Modification d'un nom de tracé enregistré.....	22
Couplage de la télécommande.....	11	Suppression d'un tracé enregistré...	23
Couplage d'une télécommande supplémentaire.....	11	Navigation.....	23
<b>Pédale.....</b>	<b>12</b>	Interruption et reprise de la navigation.....	23
Installation des piles.....	14	Arrêt de la navigation.....	23
Couplage de la pédale.....	14	<b>Paramètres.....</b>	<b>24</b>
Voyant d'état.....	15	Paramètres du moteur électrique.....	24
Désactivation de la fonction de maintien de cap sur la pédale.....	15	Paramètres du réseau sans fil.....	24
<b>Fonctionnement.....</b>	<b>15</b>	Paramètres de la télécommande.....	25
Activation et désactivation de l'hélice.....	15	Paramètres du rétroéclairage.....	25
Réglage de la vitesse du moteur électrique.....	16	<b>Besoins et calendrier d'entretien.....</b>	<b>25</b>
Maintien de la vitesse.....	16	<b>Informations sur le moteur.....</b>	<b>26</b>
Direction.....	16	Prise en main de l'application ActiveCaptain.....	26
Direction manuelle du moteur électrique.....	16	Mise à jour logicielle avec l'application ActiveCaptain.....	26
Maintien du cap.....	17	Dimensions rangées.....	27
Maintien de votre position.....	18	Dimensions en position déployée.....	28
Commandes par gestes.....	19	Enregistrement de l'appareil.....	29
Waypoints.....	19	<b>Caractéristiques techniques.....</b>	<b>30</b>
Création d'un waypoint.....	19	Moteur électrique.....	30
		Informations sur la poussée et la consommation de courant du moteur.....	31

Caractéristiques techniques..... 32  
Pédale..... 32

## Mise en route

### AVERTISSEMENT

Consultez le guide *Informations importantes sur le produit et la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations importantes sur le produit.

N'enclenchez pas le moteur tant que l'hélice se trouve hors de l'eau. Tout contact avec l'hélice en rotation peut provoquer des blessures graves.

N'utilisez jamais le moteur dans un lieu où vous, ou d'autres personnes dans l'eau, peuvent entrer en contact avec l'hélice en rotation.



Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau. Les fonctions de pilotage automatique du moteur électrique sont des outils qui améliorent l'utilisation de votre bateau. Elles ne vous dégagent pas de vos responsabilités en cas de non-respect de la sécurité à bord. Évitez tout danger de navigation et ne relâchez pas votre surveillance des commandes du moteur.

Apprenez à utiliser les fonctions de pilotage automatique sur une mer calme et sans danger.

Utilisez le moteur avec précaution à proximité des points dangereux, tels que les arbres, les rochers, les quais, les tas et les autres bateaux.

Veillez à toujours débrancher le moteur de la batterie avant de manipuler ou d'utiliser l'hélice, le moteur d'entraînement de l'hélice, les connexions électriques ou les boîtiers électroniques afin d'éviter toute blessure grave ou tout dommage matériel.

### ATTENTION

Gardez toujours la télécommande sur vous lorsque vous utilisez le moteur électrique. Si vous devez modifier le fonctionnement du moteur électrique ou l'arrêter, appuyez sur le bouton  de la télécommande, sur la pédale ou sur le bouton  du support pour arrêter l'hélice.

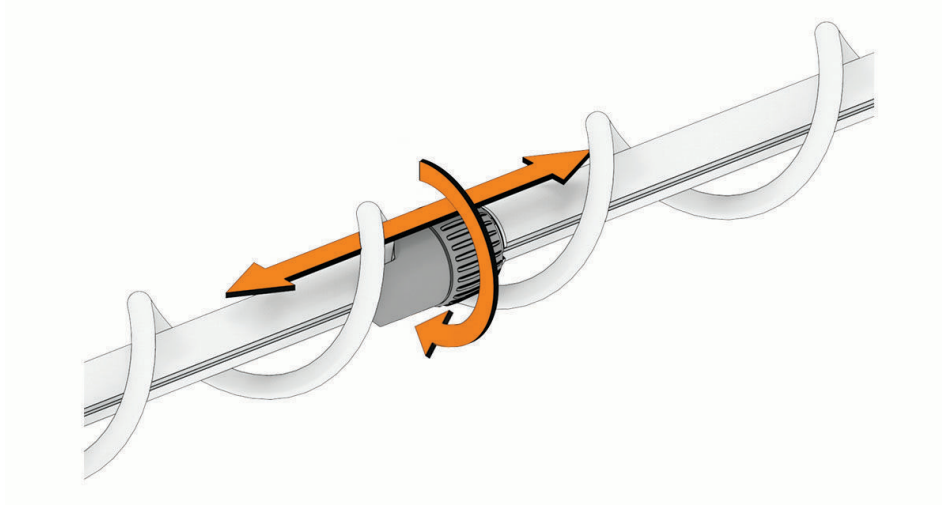
Lorsque vous utilisez les fonctions de pilotage automatique, attendez-vous à subir des arrêts, accélérations et virages brusques.

Lorsque vous stockez ou déployez le moteur, prenez garde au risque de coincement ou de pincement lié aux pièces mobiles, car vous risquez de vous blesser.

Lorsque vous stockez ou déployez le moteur, prenez garde aux surfaces glissantes autour du moteur. Si vous glissez en stockant ou en déployant le moteur, vous risquez de vous blesser.

## Réglage de la profondeur du moteur électrique

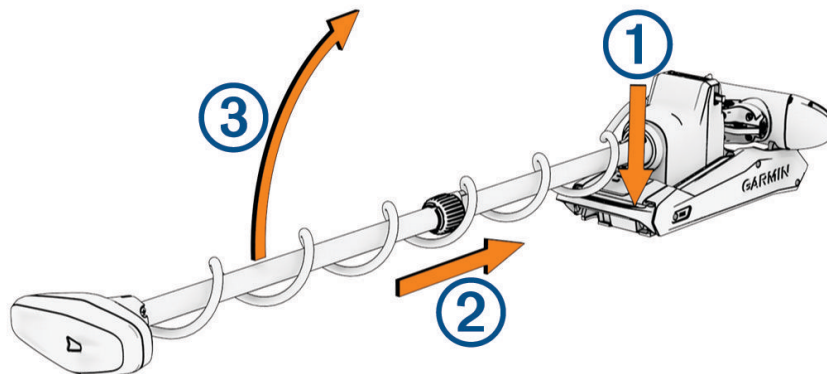
- 1 Rangez le moteur.
- 2 Desserrez le collier sur l'arbre du moteur.



- 3 Faites glisser le collier pour relever ou abaisser la profondeur du moteur électrique.
- 4 Serrez le collier.
- 5 Déployez le moteur pour vérifier la profondeur.
- 6 Répétez cette procédure si nécessaire pour régler correctement la profondeur.

## Déploiement du moteur à partir de la position rangée

- 1 Faites glisser le collier de réglage de profondeur loin du boîtier du moteur.
- 2 Maintenez la pédale enfoncée pour libérer la languette ①.



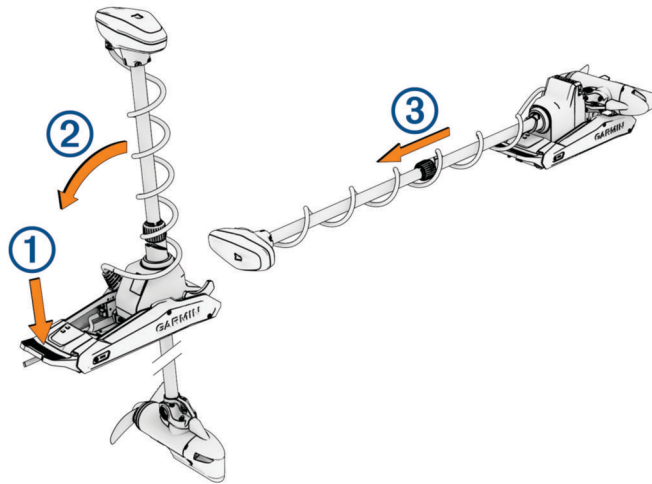
- 3 Faites glisser le moteur vers l'extérieur ②, relâchez la pédale et soulevez lentement le moteur ③ en position déployée.
- 4 Si nécessaire, poussez l'arbre pour verrouiller le moteur en position déployée.

### AVIS

Le mécanisme de réglage de la profondeur est installé de manière à s'aligner avec le moteur de direction et doit s'aligner automatiquement lors du déploiement du moteur. Pour éviter les erreurs de direction, avant d'utiliser le moteur vérifiez que rien n'obstrue ce mécanisme, ni n'empêche l'alignement correct des pièces.

## Rangement du moteur déployé

- 1 Maintenez la pédale enfoncée pour libérer la languette ①.



**REMARQUE :** le moteur devrait tourner automatiquement à 90 degrés pour le rangement. Vous pouvez choisir de quel côté vous souhaitez ranger l'hélice dans le menu des paramètres.

- 2 Inclinez l'arbre vers l'arrière ②, puis relevez lentement le moteur tout en inclinant l'arbre en position horizontale.
- 3 Repliez le moteur jusqu'à ce qu'il se bloque en position de rangement ③.

### AVERTISSEMENT

Poussez sur toute la longueur de l'arbre, puis, de la même façon, tirez pour vous assurer que le moteur est bien verrouillé. Si le moteur n'est pas bien maintenu en place lorsqu'il est rangé, il peut se déployer inopinément quand la mer est agitée ou pendant le remorquage du bateau, ce qui risque d'entraîner des dommages matériels ou des blessures graves.

Le collier de réglage de profondeur **doit** être placé aussi près que possible de la base du moteur. Le non-respect de cette consigne pourrait entraîner un déploiement inattendu du moteur électrique, pouvant entraîner des dommages matériels ou des blessures graves.

- 4 Le cas échéant, fixez l'arbre du moteur dans le stabilisateur.









## Écran du moteur électrique

L'écran sur le support du moteur électrique affiche des informations importantes visibles d'un coup d'œil.

**REMARQUE** : le rétroéclairage de l'écran réagit à la luminosité ambiante et diminue automatiquement pendant la nuit.





 Vitesse	Affiche le niveau de vitesse du moteur ( <i>Réglage de la vitesse du moteur électrique, page 16</i> ).
 État de la batterie du moteur électrique	Vert : la tension de la batterie du moteur est bonne. Jaune : la tension de la batterie du moteur est faible. Rouge : la tension de la batterie du moteur est très faible. Rouge (clignotant) : la tension de la batterie du moteur est extrêmement faible. <b>REMARQUE</b> : cela s'applique uniquement lorsque le moteur est raccordé à une batterie plomb-acide. Les niveaux de tension peuvent manquer de précision avec les batteries au lithium.
 État du signal GPS	Vert : le moteur reçoit un bon signal GPS. Jaune : le moteur reçoit un signal GPS faible. Rouge : le moteur ne reçoit pas de signal GPS.
 État du moteur	Vert : le moteur fonctionne normalement. Rouge (fixe) : le logiciel du moteur est en cours de démarrage. Rouge (clignotant) : une erreur système s'est produite. Bleu : le moteur est en mode couplage. Jaune : le moteur est en mode récupération (pour les mises à jour logicielles et les procédures de récupération).
 Alimentation	Maintenez ce bouton enfoncé pour éteindre le moteur. <b>REMARQUE</b> : par défaut, le moteur électrique s'allume automatiquement quand il est alimenté. Vous n'avez pas besoin d'appuyer sur ce bouton pour l'allumer. Vous pouvez modifier ce comportement dans les paramètres ( <i>Paramètres du moteur électrique, page 24</i> ). Le moteur électrique s'éteint automatiquement au bout de deux heures en position rangée. Quand l'hélice tourne, appuyez sur ce bouton pour l'arrêter. Appuyez trois fois sur ce bouton pour passer en mode couplage.
 État de l'hélice	S'allume lorsque l'hélice est active ( <i>Activation et désactivation de l'hélice, page 15</i> ).
 État du mode maintien de cap	S'allume lorsque la fonction de maintien de cap est active ( <i>Maintien du cap, page 17</i> ).
 État de l'ancrage virtuel	S'allume lorsque la fonction d'ancrage virtuel est active ( <i>Maintien de votre position, page 18</i> ). Appuyez sur ce bouton pour activer l'ancrage virtuel. Maintenez enfoncé pour activer l'ancrage virtuel.


## Voyant d'état

Le voyant LED  indique l'état du moteur.

Vert	Fonctionnement normal
Rouge	Fixe : démarrage du système Clignotements : erreur système
Bleu	Mode couplage
Jaune	Mode récupération (pour les mises à jour logicielles et les procédures de récupération)

## Étalonnage du moteur électrique

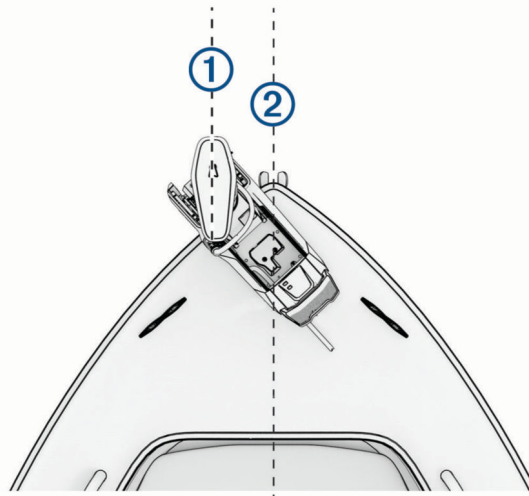
Vous devez étalonner le compas du moteur électrique avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique. Pour des résultats optimaux, nous vous conseillons d'étalonner le moteur un jour où le vent souffle très peu, voire pas du tout, et où la mer est calme. Vous pouvez répéter la procédure d'étalonnage si les fonctions du pilote automatique ne fonctionnent pas comme prévu.





- 1 Dirigez le bateau vers une zone dégagée sur une mer calme et mettez-le à l'arrêt.  
Pour démarrer le processus d'étalonnage, le bateau doit être immobile.
- 2 Assurez-vous que le moteur électrique est déployé (*Déploiement du moteur à partir de la position rangée, page 2*).
- 3 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Étalonner** > **Compas**.  
Un message s'affiche à l'écran pendant que le moteur électrique prépare le processus d'étalonnage. Avant de commencer, attendez d'y être invité.
- 4 À l'aide d'une pédale, d'une télécommande ou d'un moteur hors-bord, suivez les instructions à l'écran pour étalonner le compas.

## Réglage du décalage d'étrave

En fonction de l'angle de montage, le moteur électrique peut ne pas être aligné sur la ligne centrale de votre bateau. Pour optimiser les résultats, vous devez définir le décalage d'étrave.

- 1 Pointez la télécommande droit devant vous pour régler l'angle du moteur électrique ① de manière à ce qu'il soit aligné avec la ligne centrale de votre bateau ②.



- 2 Sur la télécommande, sélectionnez le  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Étalonner** > **Décalage d'étrave**.
- 3 Appuyez sur le  ou le  pour régler le décalage de l'étrave.
- 4 Appuyez sur le  pour définir le décalage de l'étrave.
- 5 Répétez cette procédure si nécessaire.

## Connexion à un traceur de cartes et combinés GPS

Votre traceur Garmin® compatible doit être doté de la dernière version du logiciel pour que vous puissiez connecter le moteur électrique.


Vous pouvez connecter le moteur électrique via le réseau sans fil à un traceur Garmin compatible sur votre bateau. Une fois connecté à un traceur compatible, vous pouvez contrôler le moteur électrique depuis le traceur, en plus de pouvoir le faire via la télécommande et la pédale.


1 Activez le traceur et le moteur électrique.

2 Assurez-vous que le traceur est l'hôte du réseau sans fil.

**REMARQUE** : si vous avez plusieurs traceurs installés, un seul d'entre eux héberge le réseau sans fil. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.

3 Sur le traceur, sélectionnez **Paramètres > Communications > Périphériques sans fil > Moteur électrique Garmin > Démarrer**.

4 Sur l'écran du moteur électrique, appuyez sur  trois fois pour passer en mode couplage.

L'icône  sur l'écran du moteur électrique s'allume en bleu quand celui-ci cherche à se connecter au traceur, puis passe au vert quand la connexion est établie.

Un message de confirmation s'affiche sur le traceur lorsque la connexion est établie.

5 Une fois le traceur et le moteur électrique correctement connectés, activez la barre du moteur électrique sur le traceur pour contrôler le moteur.

Consultez la dernière version du manuel d'utilisation de votre traceur pour obtenir des instructions d'utilisation complètes.

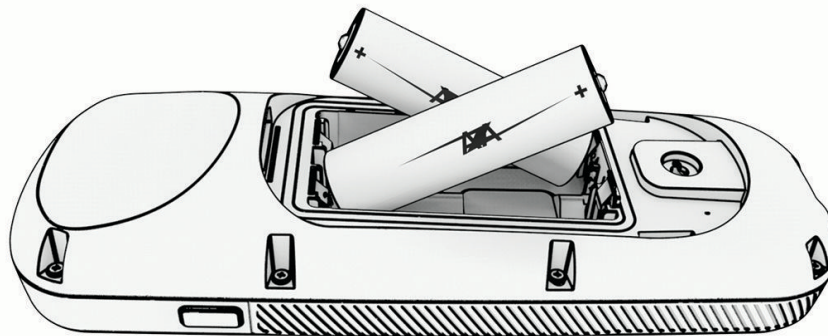
## Télécommande

### Installation des piles

La télécommande nécessite deux piles AA (non fournies). Pour des résultats optimaux, utilisez des piles au lithium.

1 Tournez l'anneau en D dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, puis soulevez-le pour retirer le cache.

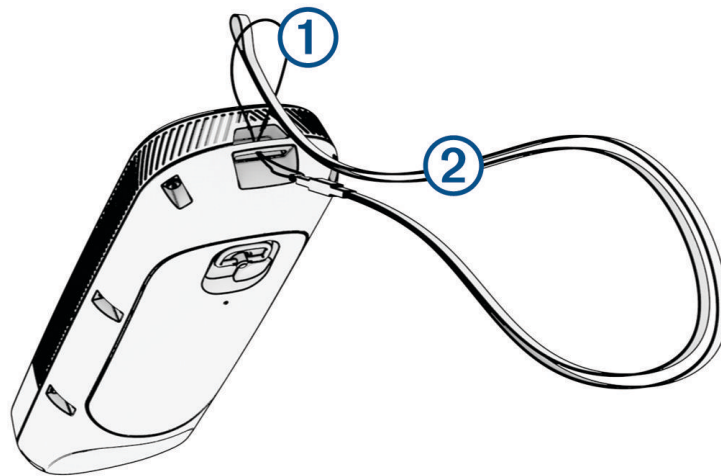
2 Insérez deux piles AA en respectant la polarité.



3 Remettez le cache de la batterie en place et tournez l'anneau en D dans le sens des aiguilles d'une montre.

## Fixation d'un cordon

1 Au dos de la télécommande, insérez la boucle du cordon ① dans la fente.



















2 Faites passer l'autre extrémité du cordon ② à travers la boucle, puis serrez.

3 Si besoin, passez le cordon autour de votre cou ou de votre poignet pour garder votre appareil en place pendant que vous l'utilisez.

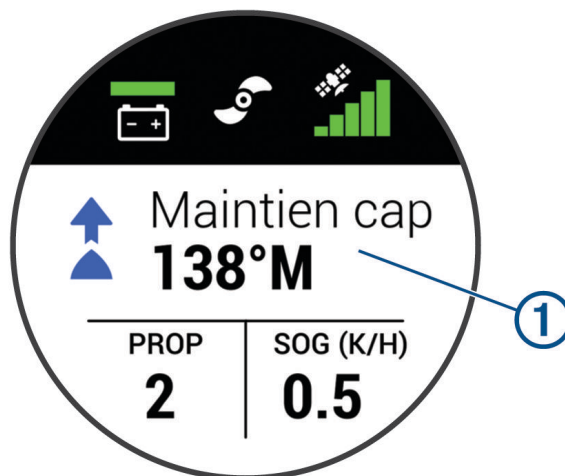
## Boutons de la télécommande








Bouton	Description
	Maintenez ce bouton enfoncé pour allumer et éteindre la télécommande.
	Appuyez sur ce bouton pour activer et définir le régulateur de vitesse à la vitesse fond (SOG) actuelle ( <i>Maintien de la vitesse, page 16</i> ). Appuyez sur ce bouton pour désactiver le régulateur et revenir aux commandes de vitesse manuelles.
	Si l'hélice est allumée, appuyez sur ce bouton pour la régler à pleine vitesse ( <i>Activation de la vitesse maximale, page 16</i> ). Si l'hélice est désactivée, appuyez deux fois sur ce bouton pour l'activer et la régler à pleine vitesse. Appuyez de nouveau pour revenir à la vitesse et à l'état précédents de l'hélice.
	Appuyez sur ce bouton pour passer en contrôle manuel ( <i>Direction manuelle du moteur électrique, page 16</i> ). Maintenir ce bouton enfoncé pour diriger le bateau à l'aide de gestes ( <i>Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau, page 19</i> ).
	Appuyez sur ce bouton pour activer et désactiver l'hélice ( <i>Activation et désactivation de l'hélice, page 15</i> ).
	Appuyez sur ces boutons pour parcourir le menu ( <i>Navigations dans le menu, page 10</i> ). Une fois dans le menu, appuyez sur  pour sélectionner un élément de menu, puis appuyez sur  pour revenir en arrière sans sauvegarder. Si l'ancrage virtuel est activé, appuyez sur ces boutons pour faire pivoter la position d'ancrage virtuel vers l'avant, l'arrière, la gauche ou la droite par incrément de 1,5 m (5 pi). En mode maintien de cap ou contrôle manuel, appuyez sur le  et le  pour faire tourner le bateau d'un degré à la fois ou maintenez-les enfoncés pour faire tourner de cinq degrés à la fois. Appuyez sur le  et le  pour changer la vitesse par palier ou maintenez-les enfoncés pour un changement linéaire.
	Appuyez sur ce bouton pour activer la fonction de maintien de cap (définir et maintenir le cap actuel) ( <i>Maintien du cap, page 17</i> ). Appuyez sur ce bouton pour désactiver le mode de maintien de cap, arrêter l'hélice et reprendre le contrôle manuel. Maintenez ce bouton enfoncé pour définir le cap à maintenir en pointant la télécommande dans la direction voulue ( <i>Utilisation des commandes par gestes pour régler le maintien de cap, page 19</i> ).
	Appuyez sur ce bouton pour activer l'ancrage virtuel. L'ancrage virtuel utilise le moteur électrique pour maintenir votre position ( <i>Maintien de votre position, page 18</i> ). En mode ancrage virtuel, appuyez sur ce bouton pour désactiver l'ancrage virtuel et retourner au mode de navigation précédent. Maintenez ce bouton enfoncé pour faire pivoter l'ancrage virtuel dans la direction que vous pointez avec la télécommande ( <i>Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position, page 19</i> ).
	Appuyez sur ce bouton pour ouvrir le menu. Appuyez sur ce bouton pour quitter le menu.
	Appuyez sur ce bouton pour marquer un waypoint.
1 à 4	Appuyez sur un bouton pour ouvrir le raccourci du traceur Garmin correspondant au bouton en question. <sup>1</sup>

<sup>1</sup> Nécessite une connexion à un traceur Garmin compatible. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.








## Écran de la télécommande



①	<p>Affiche l'état opérationnel du moteur électrique.</p> <p>Par exemple, en mode de contrôle manuel, la mention Manuel s'affiche, alors qu'en mode maintien de cap, c'est la mention Maintien cap qui s'affiche, accompagnée du nombre de degrés pour le réglage du cap à maintenir.</p>
	<p>Affiche l'état de la batterie du moteur électrique.</p> <p>Vert : la tension de la batterie du moteur est bonne. Jaune : la tension de la batterie du moteur est faible. Rouge : la tension de la batterie du moteur est très faible.</p> <p><b>ASTUCE</b> : vous pouvez modifier l'apparence de l'état de la batterie du moteur électrique pour qu'il s'affiche sous la forme d'une valeur numérique au lieu d'une icône (<i>Paramètres du moteur électrique, page 24</i>).</p> <p>Vous pouvez voir le niveau de charge de la batterie de la télécommande en appuyant sur .</p>
	<p>Affiche l'état de l'hélice.</p> <p>L'icône de l'hélice s'affiche lorsque l'hélice est activée. Quand l'icône de l'hélice ne s'affiche pas, l'hélice est désactivée.</p>
	<p>Indique l'intensité du signal GPS du moteur électrique.</p>
HÉLICE	<p>Affiche le niveau de vitesse de l'hélice (<i>Réglage de la vitesse du moteur électrique, page 16</i>).</p> <p><b>REMARQUE</b> : lorsque vous utilisez le régulateur de vitesse, ce champ est remplacé par l'icône .</p>
SOG	<p>Indique la vitesse fond (SOG) mesurée dans les unités choisies.</p>

## Navigation dans le menu

Vous pouvez utiliser les touches de menu et les touches fléchées pour parcourir le menu de la télécommande.


- Pour ouvrir le menu, appuyez sur .
- Pour passer d'une option de menu à une autre, appuyez sur  et .
- Pour sélectionner une option de menu, appuyez sur .
- Pour revenir à l'option précédente, appuyez sur .
- Pour quitter le menu, appuyez sur  ou appuyez sur  plusieurs fois jusqu'à atteindre l'écran principal.

## Étalonnage de la télécommande

### AVIS





Étalonnez le compas électronique en extérieur. Pour améliorer la précision du cap, éloignez-vous de toute interférence éventuelle avec le champ magnétique terrestre, qui peut provenir des véhicules, des bâtiments ou des lignes électriques aériennes.

Vous devez étalonner le compas de la télécommande avant de pouvoir utiliser les commandes par gestes pour contrôler le moteur. Si les commandes par gestes ne fonctionnent pas correctement après l'étalonnage, vous pouvez répéter le processus autant de fois que nécessaire.

- 1 Sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Étalonner**.
- 2 Sélectionnez **Démarrer** et suivez les instructions à l'écran.




## Couplage de la télécommande

La télécommande est couplée avec le moteur électrique à l'usine, mais vous devrez peut-être les coupler à nouveau si la connexion est rompue.

- 1 Mettez le moteur électrique sous tension.
- 2 Sur l'écran du moteur électrique, appuyez sur  trois fois pour passer en mode couplage.  
L'icône  sur l'écran du moteur électrique s'allume en bleu lorsque celui-ci recherche une connexion.
- 3 Placez la télécommande à moins de 1 mètre (3 pieds) de l'écran du moteur électrique.
- 4 Allumez la télécommande.
- 5 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Couplage** > **Démarrer**.  
L'icône  sur l'écran du moteur électrique s'allume en vert quand la connexion est établie.

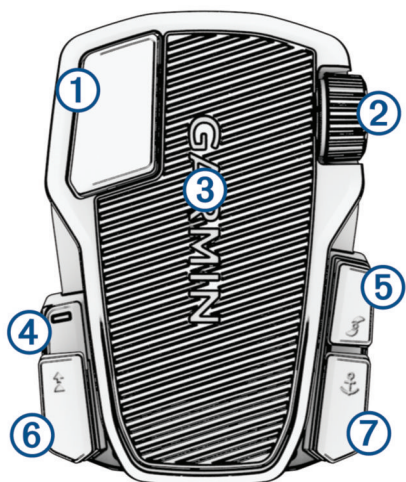
## Couplage d'une télécommande supplémentaire

**REMARQUE** : vous pouvez utiliser deux télécommandes maximum avec un seul moteur électrique, en plus de la pédale, des traceurs et d'un appareil portable.



- 1 Mettez le moteur électrique sous tension.
- 2 Sur une télécommande déjà couplée, sélectionnez le  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Ajouter une télécommande supplémentaire**.  
L'écran du moteur électrique s'allume en bleu lorsque la télécommande est prête à être couplée.
- 3 Placez la télécommande supplémentaire à moins de 1 mètre (3 pieds) de l'écran du moteur électrique.
- 4 Allumez la télécommande supplémentaire.
- 5 Sur la télécommande supplémentaire, sélectionnez le  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Couplage** > **Démarrer**.  
L' sur l'écran du moteur électrique s'allume en vert quand la connexion est établie. La télécommande d'origine affiche Appareil détecté et la télécommande supplémentaire affiche Connecté.

## Pédale

**REMARQUE** : la pédale est un accessoire en option vendu séparément.  
Vous pouvez utiliser la pédale pour faire fonctionner le moteur électrique.



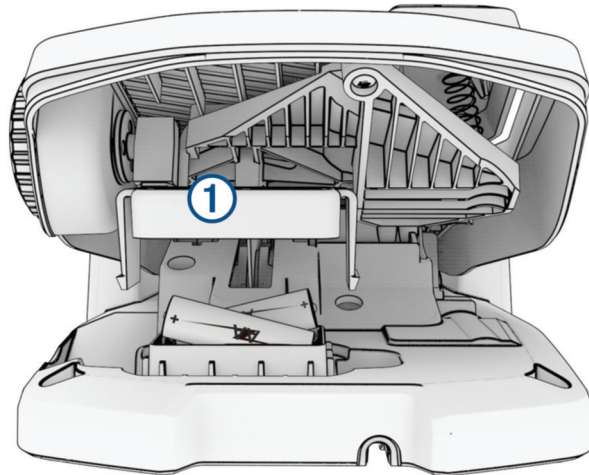


①	Contrôle momentané de l'hélice	Maintenez ce bouton enfoncé pour activer l'hélice à la vitesse définie. Relâchez ce bouton pour désactiver l'hélice.
②	Roue de vitesse	Faites tourner la roue vers l'arrière pour augmenter la vitesse de l'hélice ou celle du régulateur de vitesse. Faites tourner la roue vers vous pour réduire la vitesse de l'hélice ou celle du régulateur de vitesse. <b>REMARQUE</b> : la roue de vitesse est inactive lorsque l'ancrage virtuel est activé.
③	Pédale de direction	Appuyez sur la pédale avec vos orteils pour faire tourner le moteur dans le sens des aiguilles d'une montre. Appuyez sur la pédale avec votre talon pour faire tourner le moteur dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. <b>REMARQUE</b> : quand l'ancrage virtuel ou la fonction de maintien de cap est activé, ou lorsque vous suivez une route, inclinez la pédale ou appuyez sur un bouton pour reprendre le contrôle manuel à la vitesse que l'hélice avait avant.
④	Voyant LED d'état	Montre l'état de la pédale ( <i>Voyant d'état, page 15</i> ).
⑤ 	Contrôle continu de l'hélice	Appuyez sur ce bouton pour activer et désactiver l'hélice ( <i>Activation et désactivation de l'hélice, page 15</i> ).
⑥ 	Maintien de cap	Appuyez sur ce bouton pour définir et maintenir le cap actuel ( <i>Maintien du cap, page 17</i> ). Appuyez sur ce bouton pour désactiver le mode de maintien de cap, arrêter l'hélice et reprendre le contrôle manuel. <b>ASTUCE</b> : vous pouvez désactiver cette fonction en appuyant six fois de suite sur le bouton de maintien du cap.
⑦ 	Ancrage virtuel	Appuyez sur ce bouton pour activer l'ancrage virtuel. L'ancrage virtuel utilise le moteur électrique pour maintenir votre position ( <i>Maintien de votre position, page 18</i> ). Appuyez sur ce bouton pour désactiver l'ancrage virtuel et revenir au mode de navigation précédent.

## Installation des piles





La pédale peut fonctionner à l'aide de deux piles AA alcalines, NiMH ou au lithium (non incluses). Pour des résultats optimaux, utilisez des piles au lithium.

- 1 Soulevez l'avant de la pédale aussi haut que possible.
- 2 Pincez les côtés du couvercle du compartiment à piles ①, puis tirez pour le retirer.



- 3 Insérez deux piles AA en respectant la polarité.
- 4 Placez le couvercle sur les piles et appuyez jusqu'à ce qu'il se mette en place correctement.

## Couplage de la pédale

- 1 Mettez le moteur électrique sous tension.
- 2 Sur l'écran du moteur électrique, appuyez sur le  trois fois pour passer en mode couplage.  
L' sur l'écran du moteur électrique s'allume en bleu lorsque celui-ci recherche une connexion.
- 3 Placez la pédale à moins de 1 mètre (3 pieds) de l'écran du moteur électrique.
- 4 Connectez la pédale à l'alimentation à l'aide du câble d'alimentation ou insérez des piles pour l'allumer.
- 5 Dans les 30 secondes suivant l'allumage de la pédale, maintenez le  enfoncé jusqu'à ce que le voyant LED d'état de la pédale s'allume en bleu.
- 6 Relâchez le .

Le voyant LED d'état de la pédale s'allume en bleu lorsque celle-ci se connecte, puis s'éteint lorsqu'elle se couple à un moteur électrique.

L' sur l'écran du moteur électrique s'allume en vert quand la connexion est établie.


## Voyant d'état

Le voyant LED sur la pédale indique l'état de la pédale.


Vert, fixe	La pédale s'allume.
S'allume et clignote en bleu	La pédale est en cours de couplage. Le voyant LED s'éteint une fois la pédale connectée au moteur électrique ou lorsque le processus de couplage s'arrête sans que la connexion n'ait pu s'effectuer.
Clignote en vert lorsque vous appuyez sur un bouton	La pédale est connectée au moteur électrique et envoie une commande lorsque vous appuyez sur un bouton.
Clignote en rouge lorsque vous appuyez sur un bouton	La pédale n'est pas connectée au moteur électrique.
Désactivé	Le voyant LED s'éteint lorsque la pédale est connectée au moteur électrique et n'envoie pas de commandes. Cela prolonge l'autonomie de la batterie.

## Désactivation de la fonction de maintien de cap sur la pédale

Vous pouvez désactiver la fonction de maintien de cap sur la pédale afin d'éviter de l'activer par mégarde.

- 1 Assurez-vous que la pédale est alimentée.
- 2 Appuyez rapidement 6 fois sur le bouton  de la pédale.

Le voyant LED d'état passe au rouge pendant une seconde pour indiquer que la fonction de maintien de cap est désactivée sur la pédale.

**ASTUCE :** pour réactiver le maintien de cap, appuyez rapidement 6 fois sur le bouton . Le voyant LED d'état passe au vert pendant une seconde pour indiquer que la fonction de maintien de cap est activée sur la pédale.

## Fonctionnement

Vous pouvez utiliser la télécommande, la pédale, un traceur Garmin compatible, une montre ou un bracelet Garmin compatibles (une Garmin quatix® 7 par exemple), ou une combinaison de ces appareils pour contrôler le moteur électrique.

**REMARQUE :** la pédale est un accessoire en option vendu séparément.

En général, la plupart des instructions fournies pour la télécommande peuvent aussi s'appliquer au traceur connecté. Pour obtenir des instructions spécifiques du traceur, consultez la dernière version du manuel d'utilisation de votre traceur.



**REMARQUE :** certaines fonctions qui sont disponibles lorsque vous utilisez la télécommande et le traceur ne sont pas disponibles lorsque vous utilisez uniquement la pédale.

## Activation et désactivation de l'hélice

### AVERTISSEMENT




N'utilisez jamais le moteur dans un lieu où vous, ou d'autres personnes dans l'eau, peuvent entrer en contact avec l'hélice en rotation.

N'enclenchez pas le moteur tant que l'hélice se trouve hors de l'eau. Tout contact avec l'hélice en rotation peut provoquer des blessures graves.

- 1 Si besoin, déployez le moteur électrique (*Déploiement du moteur à partir de la position rangée, page 2*).  
**REMARQUE :** vous ne pouvez pas activer l'hélice tant que le moteur électrique est en position rangée.
- 2 Sur la télécommande ou la pédale, appuyez sur le  pour activer l'hélice.
- 3 Appuyez sur le  pour arrêter l'hélice.

## Réglage de la vitesse du moteur électrique

Vous pouvez régler la vitesse du moteur électrique à l'aide de la télécommande ou de la pédale.




- 1 Si besoin, appuyez sur  sur la télécommande ou appuyez sur la pédale pour passer en mode manuel.
- 2 Sélectionner une option :
  - Sur la télécommande, appuyez sur  et  pour augmenter ou diminuer la vitesse du moteur.
  - Sur la pédale, faites tourner la roue de vitesse vers l'avant ou l'arrière pour augmenter ou diminuer la vitesse du moteur.

Le champ HÉLICE sur la télécommande et les barres sur l'écran affichent la vitesse de l'hélice ([Écran du moteur électrique, page 4](#)).

- 3 Si besoin, activez l'hélice ([Activation et désactivation de l'hélice, page 15](#)).

La vitesse que vous sélectionnez pour l'hélice est limitée si l'hélice est éteinte ou si vous démarrez une autre fonction du moteur, comme le régulateur de vitesse ou le verrou d'ancre.

### Activation de la vitesse maximale


- 1 Sur la télécommande, appuyez deux fois sur le .  
La vitesse de l'hélice du moteur électrique atteint rapidement son maximum.
- 2 Appuyez sur le  pour revenir à la vitesse d'hélice précédente.  
**ASTUCE** : lorsque l'hélice tourne à pleine vitesse, vous pouvez appuyer sur le  sur la télécommande pour diminuer lentement la vitesse de l'hélice.

### Maintien de la vitesse

Avant de pouvoir utiliser le régulateur de vitesse, vous devez étalonner le moteur électrique ([Étalonnage du moteur électrique, page 6](#)).

Le régulateur de vitesse est une fonction du pilote automatique qui définit et maintient une vitesse fond spécifique en s'adaptant automatiquement au vent et au courant.

**REMARQUE** : vous ne pouvez activer le régulateur de vitesse qu'à partir de la télécommande, mais vous pouvez contrôler la vitesse et la direction avec la télécommande ou la pédale.

- 1 Sur la télécommande, appuyez sur .  
Le régulateur de vitesse est activé à la vitesse actuelle.
- 2 Réglez la vitesse selon les besoins, à l'aide de la télécommande ou de la pédale.
- 3 Réglez le cap selon les besoins, à l'aide de la télécommande ou de la pédale.  
**ASTUCE** : vous pouvez utiliser le régulateur de vitesse pour définir la vitesse quand la fonction de maintien de cap est active ([Maintien du cap, page 17](#)) ou lorsque vous suivez une route ([Navigation d'une route, page 21](#)).




Pour désactiver le régulateur de vitesse et éteindre l'hélice, vous devez appuyer sur .

## Direction

### Direction manuelle du moteur électrique

Le mode manuel est le mode de fonctionnement par défaut du moteur électrique. En mode manuel, vous pouvez régler la direction et la vitesse du moteur électrique selon les besoins.


**REMARQUE** : lorsque vous allumez le moteur électrique, il est par défaut en mode manuel.


- 1 Si besoin, sur la télécommande, sélectionnez .
- 2 Sélectionnez une action :
  - Sur la télécommande, appuyez sur  et  pour diriger le bateau.  
**REMARQUE** : vous pouvez aussi utiliser les commandes par gestes pour diriger le bateau manuellement à l'aide de la télécommande ([Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau, page 19](#)).
  - Si vous utilisez la pédale, appuyez dessus avec le bout du pied ou le talon pour diriger le bateau.



## Maintien du cap

Avant de pouvoir utiliser la fonction de maintien du cap, vous devez étalonner le moteur électrique (*Étalonnage du moteur électrique, page 6*).

La fonction de maintien de cap est une fonction du pilote automatique qui permet de définir et de maintenir de cap actuel du bateau. Vous pouvez définir le comportement de la fonction de maintien de cap en tenant compte de la dérive (*Modification du comportement de la fonction de maintien de cap, page 18*).


- 1 Dirigez le bateau dans la direction dans laquelle vous souhaitez aller.
- 2 Sur la télécommande ou la pédale, sélectionnez .

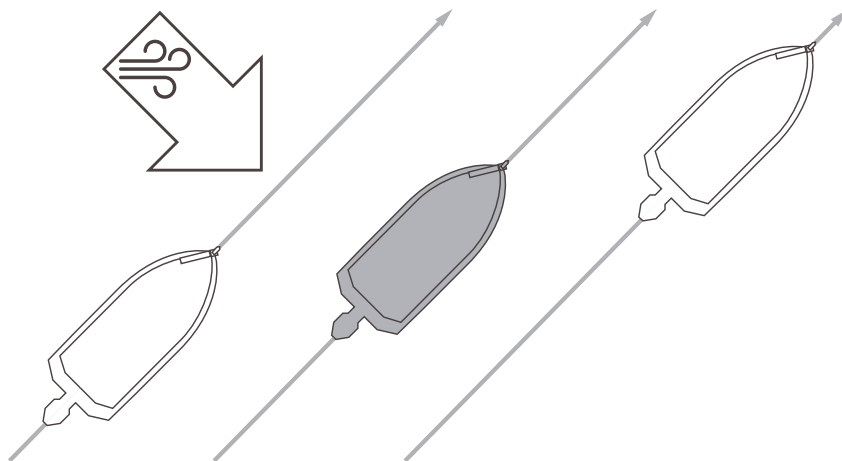
**REMARQUE :** vous pouvez régler la direction de la fonction de maintien de cap en appuyant sur  et  ou en utilisant des commandes par gestes (*Utilisation des commandes par gestes pour régler le maintien de cap, page 19*).

Pour désactiver la fonction de maintien de cap et repasser en mode manuel, vous devez sélectionner   ou appuyer sur la pédale.

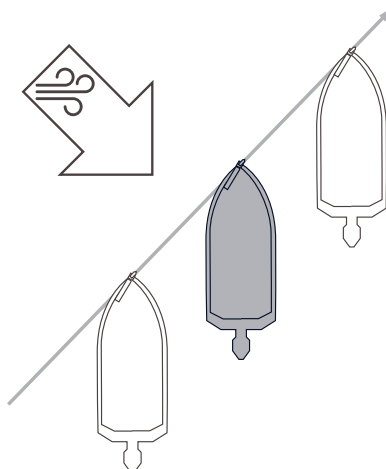
## Modification du comportement de la fonction de maintien de cap

Vous pouvez modifier le comportement de la fonction de maintien de cap de votre bateau quand ce dernier est affecté par le vent et le courant.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Maintien cap.
- 2 Sélectionner une option :
  - Pour que le bateau poursuive dans la même direction sans tenir compte de la dérive, sélectionnez **Alignement du bateau**.




- Pour que le bateau poursuive dans la même direction en tenant compte de la dérive, sélectionnez **Rallier**.



## Maintien de votre position

Avant de pouvoir utiliser la fonction d'ancrage virtuel, vous devez étalonner le moteur électrique ([Étalonnage du moteur électrique, page 6](#)).

La fonction d'ancrage virtuel est une fonction du pilote automatique qui utilise le GPS pour définir et maintenir votre position grâce au moteur électrique et qui agit comme si vous aviez déployé une véritable ancre.

- 1 Si besoin, amenez le bateau à l'endroit où vous souhaitez définir l'ancrage virtuel.
- 2 Sur la télécommande ou la pédale, sélectionnez .

**REMARQUE :** vous pouvez régler la position de l'ancrage virtuel de 1,5 m (5 pi) en appuyant sur une touche fléchée de la télécommande ou en utilisant les commandes par gestes ([Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position, page 19](#)).




Pour désactiver l'ancrage virtuel, vous pouvez appuyer sur  une nouvelle fois ou appuyer sur la pédale.

## Commandes par gestes

Vous pouvez pointer la télécommande dans une direction ou la bouger pour interagir avec le moteur électrique. Vous devez calibrer le compas du moteur électrique (*Étalonnage du moteur électrique, page 6*) ainsi que le compas de la télécommande (*Étalonnage de la télécommande, page 11*) avant de pouvoir utiliser les commandes par gestes.



### Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau

Vous pouvez contrôler le moteur en pointant la télécommande dans une direction.

- 1 Si besoin, activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 15*).
- 2 Maintenez enfoncé le bouton .
- 3 Tout en maintenant le bouton  enfoncé, pointez la télécommande vers la gauche ou la droite pour diriger le bateau à bâbord ou à tribord.
- 4 Relâchez  pour arrêter de diriger le bateau.



### Utilisation des commandes par gestes pour régler le maintien de cap

Vous pouvez bouger la télécommande pour régler le maintien du cap (*Maintien du cap, page 17*).

- 1 Si besoin, activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 15*).
- 2 Maintenez enfoncé le bouton .
- 3 Pointez la télécommande dans la direction dans laquelle vous souhaitez régler le cap.
- 4 Relâchez  pour définir la direction du cap.

### Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position

Vous pouvez bouger la télécommande pour régler votre position pendant que la fonction d'ancrage virtuel est active (*Maintien de votre position, page 18*).

- 1 Maintenez enfoncé .
- 2 Pointez la télécommande dans la direction dans laquelle vous souhaitez déplacer votre position. Votre position se décale de 1,5 m (5 pi) dans la direction choisie.
- 3 Relâchez .
- 4 Répétez cette procédure jusqu'à atteindre la position souhaitée.

## Waypoints

Les waypoints vous permettent de marquer des positions pour que vous puissiez y retourner facilement plus tard.


Quand vous connectez le moteur électrique à un traceur, les waypoints stockés sur le traceur sont synchronisés avec les waypoints stockés sur le moteur électrique. Si vous ajoutez, supprimez ou modifiez des waypoints sur un traceur, les waypoints stockés sur le moteur électrique sont automatiquement mis à jour. Si vous ajoutez ou modifiez des waypoints sur le moteur électrique, les waypoints stockés sur le traceur sont mis à jour.

**REMARQUE :** la suppression de waypoints, la restauration des paramètres par défaut ou la suppression des données utilisateur de la télécommande n'affectent pas les waypoints du traceur.


Vous pouvez enregistrer jusqu'à 5 000 waypoints.

### Création d'un waypoint


Vous pouvez enregistrer votre position actuelle comme waypoint.

- 1 Si besoin, rendez-vous à l'endroit que vous souhaitez enregistrer comme waypoint.
- 2 Sur la télécommande, appuyez sur .


## Navigation vers un waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.  
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.
- 4 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice*, page 15).  
Le moteur électrique vous mène jusqu'à l'emplacement du waypoint (*Navigation*, page 23).


## Affichage des détails du waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.  
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Revoir**.

## Modification d'un nom de waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.  
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Modifier**.
- 4 Saisissez un nouveau nom pour le waypoint.

## Suppression d'un waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.  
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Supprimer**.

## Routes


Une route est une séquence de positions menant à votre destination finale.

Quand vous connectez le moteur électrique à un traceur, les routes stockées sur le traceur sont synchronisées avec les routes stockées sur le moteur électrique. Si vous supprimez ou modifiez des routes sur l'un des deux appareils, les routes stockées sur l'autre appareil sont automatiquement mises à jour. Vous ne pouvez créer des routes que sur le traceur.

Vous pouvez enregistrer jusqu'à 100 routes.




## Navigation d'une route


- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.  
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.
- 4 Sélectionner une option :
  - Pour suivre la route à partir du point de départ utilisé à la création de cette dernière, sélectionnez **Départ**.
  - Pour suivre la route à partir du point de destination utilisé à la création de cette dernière, sélectionnez **Arrivée**.
  - Pour naviguer à partir de votre position actuelle jusqu'au début de la route, puis suivre la route, sélectionnez **Du début**.
- 5 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 15*).  
Le moteur électrique parcourt la route dans la direction sélectionnée (*Navigation, page 23*).

Lorsque vous approchez de votre destination, par défaut le moteur électrique passe en mode verrou d'ancre et maintient sa position à la fin de la route. Vous pouvez modifier ce comportement dans les paramètres (*Paramètres du moteur électrique, page 24*).


## Affichage des détails de la route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.  
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Revoir**.

## Modification d'un nom de route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.  
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Modifier**.
- 4 Saisissez un nouveau nom pour la route.

## Suppression d'une route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.  
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Supprimer**.

## Tracés

Un tracé est un enregistrement du sillon de votre bateau. Le tracé en cours d'enregistrement s'appelle le tracé actif, et vous pouvez l'enregistrer. Vous pouvez enregistrer jusqu'à 50 tracés.

Quand vous connectez le moteur électrique à un traceur, le tracé actif et les tracés enregistrés stockés sur le traceur sont synchronisés avec le tracé actif et les tracés enregistrés stockés sur le moteur électrique. Si vous ajoutez, supprimez ou modifiez des tracés actifs ou enregistrés sur l'un des deux appareils, les tracés stockés sur l'autre appareil sont automatiquement mis à jour.

## Enregistrement du tracé actif

Le tracé en cours d'enregistrement est appelé « tracé actif ». Vous pouvez sauvegarder le tracé actif et le suivre plus tard.

Vous pouvez sauvegarder jusqu'à 50 tracés sur le moteur électrique.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Enregistrer tracé actif**.

Le tracé actif est enregistré et nommé en fonction de la date actuelle.

- 2 Vous pouvez renommer ce tracé enregistré (facultatif).

## Effacement du tracé actif

Sélectionnez  > **Tracés** > **Effacer le tracé actif**.

La mémoire de tracé est effacée et l'enregistrement du tracé actif se poursuit.

## Navigation vers le début d'un tracé actif

Le tracé en cours d'enregistrement est appelé « tracé actif ». Vous pouvez revenir au point de départ du tracé actif à partir de votre position actuelle en suivant le même chemin que vous avez emprunté à l'aller.

- 1 Sélectionnez  > **Tracés** > **Retour en arrière**.
- 2 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice*, page 15).

Le moteur électrique parcourt en sens inverse le chemin emprunté à l'aller, jusqu'au point de départ du tracé actif (*Navigation*, page 23).

## Parcours d'un tracé enregistré


- 1 Sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.
- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.
- 4 Sélectionner une option :
  - Pour parcourir le tracé enregistré du début à la fin, sélectionnez **Départ**.
  - Pour parcourir le tracé enregistré de la fin jusqu'au début, sélectionnez **Arrivée**.
- 5 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice*, page 15).

Le moteur électrique parcourt le tracé enregistré dans la direction sélectionnée (*Navigation*, page 23).

## Affichage des détails d'un tracé enregistré

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.
- 3 Sélectionnez **Revoir**.


## Modification d'un nom de tracé enregistré

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.
- 3 Sélectionnez **Modifier**.
- 4 Saisissez un nouveau nom pour le tracé enregistré.

## Suppression d'un tracé enregistré

1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

2 Sélectionnez un tracé enregistré.

3 Sélectionnez **Supprimer**.

## Navigation

Avant de pouvoir utiliser la fonction de navigation, vous devez étalonner le moteur électrique (*Étalonnage du moteur électrique, page 6*).

Le moteur électrique utilise le GPS pour diriger le bateau vers un waypoint ou pour suivre une route ou un tracé.

1 Sur la télécommande, sélectionnez une option :

- Lancez la navigation vers un waypoint enregistré (*Navigation vers un waypoint, page 20*).
- Lancez la navigation d'une route enregistrée (*Navigation d'une route, page 21*).
- Lancez le parcours du tracé actif en sens inverse (*Navigation vers le début d'un tracé actif, page 22*).
- Lancez la navigation d'un tracé enregistré (*Parcours d'un tracé enregistré, page 22*).



**REMARQUE** : vous pouvez aussi utiliser le moteur électrique pour suivre des itinéraires d'auto guidage quand vous lancez la navigation à partir d'un traceur connecté. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.

Le message Navigation s'affiche sur l'écran de la télécommande et le moteur électrique dirige automatiquement le bateau vers sa destination.



2 Réglez la vitesse selon les besoins.

## Interruption et reprise de la navigation

1 Pendant la navigation, sur la télécommande, sélectionnez une option :

- Pour mettre la navigation en pause en conservant la même direction et la même vitesse, sélectionnez  > **Veille**.
- Pour mettre la navigation en pause et activer le verrou d'ancre, appuyez sur .

La navigation s'interrompt et le moteur électrique repasse en mode manuel ou maintient votre position grâce au verrou d'ancre.

2 Sélectionnez  > **Suivre l'itinéraire** ou appuyez sur  pour reprendre la navigation.

3 Si besoin, activez l'hélice.

## Arrêt de la navigation

Sélectionnez  > **Arrêt nav..**

La navigation s'interrompt et le moteur électrique repasse en mode manuel.

# Paramètres

## Paramètres du moteur électrique

Sur la télécommande, sélectionnez le  > Paramètres > Moteur électrique.

**Wi-Fi** : définit les préférences de réseau sans fil pour le moteur électrique (*Paramètres du réseau sans fil, page 24*).

**Étalonner** : permet d'étalonner le compas du moteur électrique (*Étalonnage du moteur électrique, page 6*) et de définir le décalage du moteur électrique par rapport à l'étrave (*Réglage du décalage d'étrave, page 6*).

**Unités** : permet de définir les unités de mesure.

**Batterie** : permet de basculer entre une icône et une valeur numérique pour l'indicateur de batterie du moteur électrique.

**Côté pour ranger l'hélice** : permet de définir le côté du moteur vers lequel l'hélice tourne quand le moteur électrique est rangé. Cette option est utile lorsque vous stockez d'autres objets près de l'hélice rangée. Elle peut également être nécessaire si vous installez une sonde LiveScope™ sur le moteur électrique.

**Allumage automatique** : permet d'activer le moteur électrique lorsque vous mettez sous tension le système.

**Maintien cap** : permet de définir le comportement de la fonction de maintien de cap (*Modification du comportement de la fonction de maintien de cap, page 18*).

**Navigation arrivée** : définit le comportement du moteur électrique lorsque vous atteignez la fin d'une route. Si vous activez l'option Blocage de l'ancre, le moteur électrique maintient sa position à l'aide de la fonction de verrou d'ancre jusqu'à ce que le bateau atteigne la fin de la route. Si vous activez le paramètre Manuel, l'hélice se désactive lorsque le bateau atteint la fin de la route.

### ATTENTION

Si vous utilisez l'option Manuel pour le paramètre Navigation arrivée, vous devez être prêt à prendre le contrôle du bateau.

**Réglage de l'ancre** : permet de définir la réaction du moteur électrique lorsqu'il est en mode d'ancrage virtuel. Si vous avez besoin d'une meilleure réactivité du moteur et si vous voulez qu'il se déplace plus rapidement, augmentez la valeur. Si le moteur se déplace trop, diminuez la valeur.

**Sensibilité de navigation** : permet de définir la réaction du moteur électrique lorsque vous naviguez. Si vous avez besoin d'une meilleure réactivité du moteur et si vous voulez qu'il se déplace plus rapidement, augmentez la valeur. Si le moteur se déplace trop, diminuez la valeur.

**Effacer données utilisateur** : permet de supprimer tous les waypoints, toutes les routes et tous les tracés enregistrés ainsi que votre tracé actif.

**REMARQUE** : si vous êtes connecté à un traceur, cette option efface les données utilisateur du moteur électrique et du traceur connecté.

**Restaurer les réglages par défaut** : permet de restaurer les paramètres par défaut du moteur électrique.

## Paramètres du réseau sans fil

Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Wi-Fi.

**REMARQUE** : le mode Wi-Fi® actif s'affiche en haut de l'écran.

**Mode** : permet de définir le mode Wi-Fi. Vous pouvez désactiver la technologie Wi-Fi, rejoindre le réseau d'un traceur ou créer un point d'accès sans fil pour utiliser l'application ActiveCaptain® (*Prise en main de l'application ActiveCaptain, page 26*).

**Configurer > Nom** : permet de définir le nom du point d'accès sans fil sur le moteur électrique (mode ActiveCaptain uniquement).

**Configurer > Mot de passe** : permet de définir le mot de passe du point d'accès sans fil sur le moteur électrique (mode ActiveCaptain uniquement).

## Paramètres de la télécommande

Sur la télécommande, sélectionnez le  > **Paramètres** > **Télécommande**.

**Rétroéclairage** : permet de régler les paramètres du rétroéclairage. (*Paramètres du rétroéclairage, page 25*)

**Bip sonore** : permet de configurer le bipeur afin qu'il sonne en cas d'alarmes et lorsque vous appuyez sur un bouton.

**Extinction automatique** : permet de définir le délai au bout duquel la télécommande s'éteint automatiquement.

**Étalonner** : permet d'étalonner la télécommande pour la fonction de contrôle par gestes (*Étalonnage de la télécommande, page 11*).

**Couplage** : permet de coupler la télécommande avec le moteur électrique (*Couplage de la télécommande, page 11*).

**Langue** : définit la langue du texte à l'écran.

**Restaurer les réglages par défaut** : permet de restaurer les paramètres d'usine de la télécommande. Cette option restaure les paramètres de configuration par défaut de la télécommande, mais ne supprime pas les données utilisateur enregistrées.

## Paramètres du rétroéclairage

Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Rétroéclairage**.

**Touches** : permet de régler le rétroéclairage pour qu'il s'active lorsque vous appuyez sur un bouton.

**Alarmes** : permet de régler le rétroéclairage pour qu'il s'active lorsqu'une alarme sonne sur la télécommande.

**Temporisation** : permet de définir le délai au bout duquel le rétroéclairage sera désactivé.

**Luminosité** : règle le niveau de luminosité du rétroéclairage.

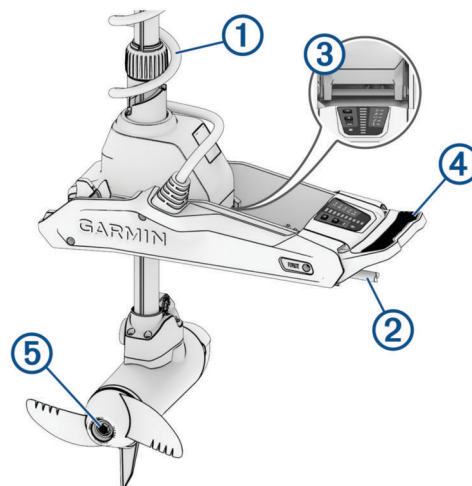
## Besoins et calendrier d'entretien

### AVIS

Si vous avez utilisé le moteur dans de l'eau salée ou saumâtre, vous devez le rincer entièrement à l'eau claire et appliquer un spray silicone à base d'eau à l'aide d'un chiffon doux. Évitez les jets d'eau sur le capuchon au sommet de l'arbre lorsque vous rincez le moteur.

Pour conserver votre garantie, vous devez effectuer une série de tâches d'entretien de routine lorsque vous préparez votre moteur pour la saison. Si vous utilisez ou transportez le moteur dans l'eau salée ou dans des environnements secs et poussiéreux (en roulant sur des routes en gravier, par exemple), vous devez effectuer ces tâches plus souvent pendant la saison.

Pour consulter les procédures détaillées et les informations sur les pièces de rechange et d'entretien, rendez-vous sur [garmin.com/manuals/force\\_kraken\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor) pour télécharger le *Manuel d'entretien du Moteur électrique Force Kraken*.




- Vérifiez l'usure du câble enroulé ① et remplacez-le si nécessaire.
- Vérifiez et nettoyez les câbles d'alimentation ②.
- Lubrifiez la charnière ③ avec de la graisse marine.
- Nettoyez et lubrifiez la pédale de verrouillage et de déploiement ④ ainsi que la barre.
- Nettoyez ou remplacez les anodes ⑤ dans le moteur d'entraînement de l'hélice.
- Retirez la ligne de pêche emmêlée et les autres obstacles de l'hélice.

## Informations sur le moteur

### Prise en main de l'application ActiveCaptain

Vous pouvez connecter un appareil mobile au moteur électrique via l'application ActiveCaptain. Cette application vous offre un moyen rapide et simple d'interagir avec votre moteur électrique et de mettre à jour le logiciel de l'appareil.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Configurer**.
- 2 Entrez le nom et le mot de passe de ce réseau.
- 3 Depuis la boutique d'applications sur votre appareil mobile, installez et ouvrez l'application ActiveCaptain.
- 4 Approchez l'appareil mobile du moteur électrique.
- 5 Dans les paramètres de votre appareil mobile, ouvrez la page des connexions Wi-Fi et connectez-vous au moteur électrique à l'aide du nom et du mot de passe que vous avez saisis à l'étape précédente.

### Mise à jour logicielle avec l'application ActiveCaptain

La mise à jour du logiciel du moteur électrique déclenche la mise à jour de tous les périphériques connectés, tels que la pédale et la télécommande.

Vous pouvez vous rendre sur [garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](http://garmin.com/videos/trolling_motor_update/) et regarder une vidéo pour vous aider dans le processus de mise à jour du logiciel.

#### AVIS

Il se peut que vous deviez télécharger des fichiers volumineux pour effectuer les mises à jour logicielles. Les limites et frais de données habituels imposés par votre fournisseur de services Internet s'appliquent. Contactez votre fournisseur de services Internet pour obtenir plus d'informations sur les limites et frais de données.

Le processus d'installation prend plusieurs minutes.

**REMARQUE** : pour mettre à jour le moteur électrique, vous devez connecter votre appareil mobile directement au moteur électrique via un réseau Wi-Fi dédié et utiliser l'application ActiveCaptain. Vous ne pouvez pas mettre à jour le moteur électrique via votre traceur.


- 1 Si besoin, configurez le moteur électrique pour l'utiliser avec l'application ActiveCaptain (*Prise en main de l'application ActiveCaptain, page 26*).
- 2 Connectez l'appareil mobile au réseau Wi-Fi dédié du moteur électrique.  
En se connectant au réseau Wi-Fi du moteur électrique, l'application reçoit les informations nécessaires pour télécharger les fichiers de mise à jour requis.
- 3 Ouvrez l'application ActiveCaptain.
- 4 Déconnectez l'appareil mobile du réseau Wi-Fi dédié du moteur électrique.
- 5 Connectez l'appareil mobile à Internet
- 6 Dans l'application ActiveCaptain, sélectionnez **Mes appareils marins** > **Télécharger**.  
**REMARQUE** : l'option permettant de télécharger une mise à jour s'affiche uniquement si une mise à jour logicielle est disponible pour votre appareil.  
L'application ActiveCaptain télécharge la mise à jour sur l'appareil mobile.
- 7 Reconnectez l'appareil mobile au réseau Wi-Fi dédié du moteur électrique.  
La mise à jour est transférée au moteur électrique. Cette opération peut prendre jusqu'à 30 minutes.

8 Une fois le transfert sur le moteur électrique terminé, éteignez le moteur électrique.

9 Mettez le moteur électrique sous tension.

Après 30 secondes environ, les voyants de l'indicateur de vitesse sur le panneau d'affichage du moteur électrique clignotent pour signaler que le logiciel est en cours de mise à jour.

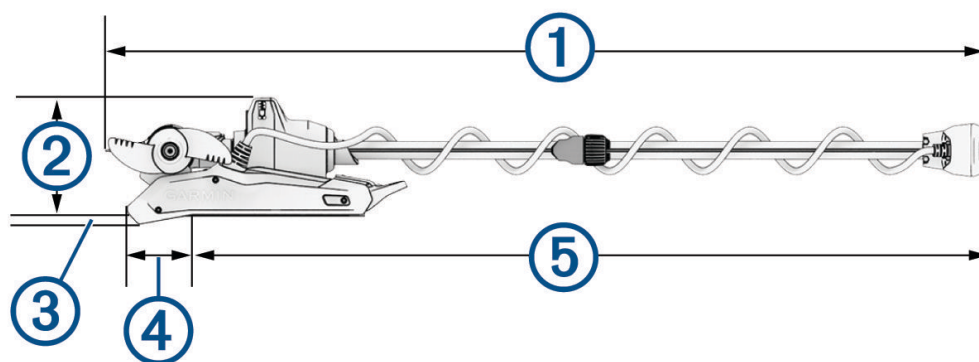
10 Assurez-vous que la télécommande est allumée et connectée.

Une fois le logiciel du moteur électrique mis à jour, si une mise à jour pour la télécommande est disponible, les voyants de l'indicateur de vitesse clignotent et un compte à rebours se lance sur la télécommande. Une fois le compte à rebours terminé, la télécommande affiche l'icône  pendant qu'elle termine le processus de mise à jour. Cette opération peut prendre jusqu'à 5 minutes.

11 Assurez-vous que la pédale est allumée et connectée.

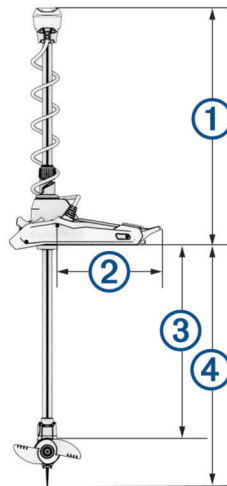
Une fois le logiciel du moteur électrique mis à jour, si une mise à jour pour la pédale est disponible, le voyant sur la pédale s'allume en violet pendant qu'il termine le processus de mise à jour. Le voyant s'éteint lorsque la mise à jour est terminée.

## Dimensions rangées

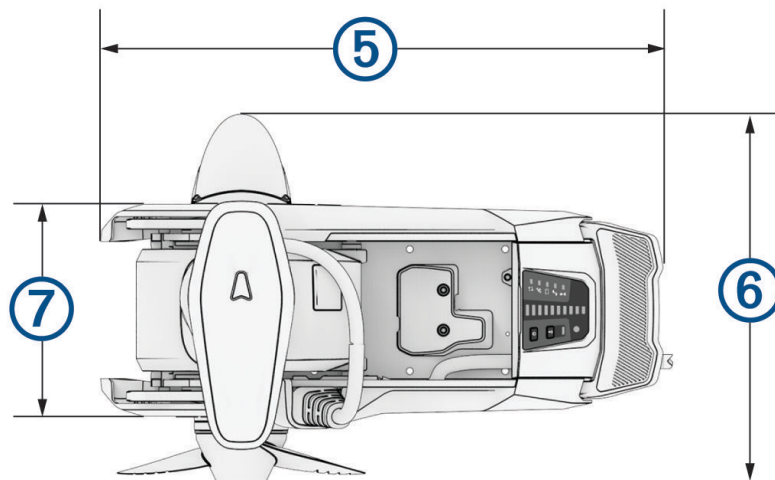


Élément	Modèle 63 po	Modèle 75 po	Modèle 90 po
① Longueur totale	194,1 cm ( $76\frac{7}{16}$ po)	224,8 cm ( $88\frac{1}{2}$ po)	262,68 cm ( $103\frac{3}{8}$ po)
② Hauteur du support	26,2 cm ( $10\frac{5}{16}$ po)	26,2 cm ( $10\frac{5}{16}$ po)	26,2 cm ( $10\frac{5}{16}$ po)
③ Hauteur en surplomb	1,7 cm ( $1\frac{1}{16}$ po)	1,7 cm ( $1\frac{1}{16}$ po)	1,7 cm ( $1\frac{1}{16}$ po)
④ Longueur en surplomb minimale	20,7 cm ( $8\frac{1}{8}$ po)	20,7 cm ( $8\frac{1}{8}$ po)	20,7 cm ( $8\frac{1}{8}$ po)
⑤ Longueur maximale sur le bateau	168,3 cm ( $66\frac{1}{4}$ po)	206,4 cm ( $81\frac{1}{4}$ po)	236,88 cm ( $93\frac{1}{4}$ po)

## Dimensions en position déployée



Élément	Modèle 63 po	Modèle 75 po	Modèle 90 po
① Hauteur minimale	48,6 cm (19 1/8 po)	48,6 cm (19 1/8 po)	48,6 cm (19 1/8 po)
② Longueur du support sur le pont	46 cm (18 1/8 po)	46 cm (18 1/8 po)	46 cm (18 1/8 po)
③ Profondeur maximale de l'hélice	126 cm (49 5/8 po)	156,5 cm (61 5/8 po)	194,6 cm (76 5/8 po)
④ Distance maximale entre le support et la pointe de l'aileron	145 cm (57 1/4 po)	175,9 cm (69 1/8 po)	213,7 cm (84 1/8 po)





Élément	Tous les modèles
⑤ Longueur du support	61,2 cm (24 <sup>1</sup> / <sub>8</sub> po)
⑥ Longueur de la tête du moteur	Avec sonde : 42,7 cm (16 <sup>13</sup> / <sub>16</sub> po) Sans sonde : 41,2 cm (16 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> po)
⑦ Largeur du support	24,6 cm (9 <sup>11</sup> / <sub>16</sub> po)

## Enregistrement de l'appareil

Aidez-nous à mieux vous servir en remplissant dès aujourd'hui notre formulaire d'enregistrement en ligne.

- Enregistrez-vous dans l'application ActiveCaptain.
- Conservez en lieu sûr l'original de la facture ou une photocopie.

## Caractéristiques techniques

### Moteur électrique

Poids (moteur, support et câbles)	Modèle 63 po blanc : 24 kg (53 lb) Modèle 63 po noir : 24,5 kg (54 lb) Modèle 75 po blanc : 24,5 kg (54 lb) Modèle 75 po noir : 25,4 kg (56 lb) Modèle 90 po blanc : 25 kg (55 lb)
Poids (stabilisateur)	0,66 kg (1,45 lb)
Température de fonctionnement	De -5° à 40°C (de 32° à 104°F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Matériau	Support et boîtier du moteur : aluminium Capuchon d'arbre, panneau d'affichage et panneaux latéraux : plastique Arbre du moteur : fibre de verre
Résistance à l'eau	Capuchon d'arbre : IEC 60529 IPX5 <sup>2</sup> Boîtier de moteur de direction : IEC 60529 IPX7 <sup>3</sup> Boîtier du panneau d'affichage : IEC 60529 IPX7 <sup>3</sup> Boîtier du moteur d'entraînement de l'hélice : IEC 60529 IPX8 <sup>4</sup>
Distance de sécurité du compas	61 cm (2 pi)
Longueur du câble d'alimentation	Modèle 63 po noir : 0,9 m (3 pi) Modèle 63 po blanc : 1,2 m (4 pi) Modèle 75 po : 1,2 m (4 pi) Modèle 90 po : 1,2 m (4 pi)
Alimentation	De 20 à 45 V c.c.
Ampérage d'entrée	60 A continu
Disjoncteur (non fourni)	42 V c.c ou supérieur, adapté au courant continu de 60 A <b>REMARQUE</b> : vous pouvez protéger le système en utilisant un disjoncteur plus grand, sans dépasser les 90 A, si vous l'utilisez par fortes chaleurs ou si vous partagez le circuit avec d'autres appareils. Avant de passer à un tel disjoncteur, vous devez vérifier que le câblage de votre bateau respecte les normes s'il est équipé de ce disjoncteur.
Consommation principale à 36 V c.c. 60 A	Éteint : 72 mW Pleine puissance : 2160 W
Fréquence radio	2,4 GHz à 17,4 dBm maximum

<sup>2</sup> La pièce résiste à l'exposition à l'eau projetée dans n'importe quelle direction (comme la pluie).

<sup>3</sup> La pièce résiste à une immersion accidentelle dans l'eau jusqu'à 1 m de profondeur pendant 30 min.

<sup>4</sup> La pièce résiste à une immersion continue dans l'eau jusqu'à 3 m de profondeur.

## Informations sur la poussée et la consommation de courant du moteur

Vous pouvez vous reporter à ces tableaux pour comprendre la relation entre le niveau de l'accélérateur, la puissance de sortie et la consommation de courant du moteur. Ces valeurs supposent que vous utilisez une hélice haute performance Garmin officielle, dans une eau relativement calme, avec le moteur déployé suffisamment en profondeur pour qu'il ne ventile pas et supporte une poussée de  $\pm 7$  N (Newton) (5 lbf (livre-force)) ainsi qu'un courant d'une intensité de  $\pm 5$  A.

### Source d'alimentation 24 V c.c.

Niveau de l'accélérateur	Poussée	Courant
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

### Source d'alimentation 36 V c.c.

Niveau de l'accélérateur	Poussée	Courant
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

## Caractéristiques techniques

Dimensions (L x H x P)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> po)
Poids	109 g (3,8 oz) sans les piles
Matériau	Nylon armé de fibre de verre
Type d'affichage	Antireflet, MIP transreflectif
Résolution écran	R240 x 240 pixels
Taille de l'écran (diamètre)	30,2 mm (1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> po)
Température de fonctionnement	De -15 à 55 °C (de 5 à 131 °F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Type de pile	2 piles AA (non fournies)
Autonomie de la batterie	240 heures en utilisation normale
Fréquence radio	2,4 GHz à 10,0 dBm nominal
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup>
Distance de sécurité du compas	15 cm (6 po)

## Pédale

Dimensions (L x P x H)	303 x 221 x 110 mm (11 <sup>15</sup> / <sub>16</sub> x 8 <sup>11</sup> / <sub>16</sub> x 4 <sup>5</sup> / <sub>16</sub> po)
Poids	4 lb (1,8 kg)
Température de fonctionnement	De -15 à 55 °C (de 5 à 131 °F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX7
Matériau	Plastique
Alimentation	De 10 à 45 V c.c
Tension d'entrée nominale	12/24/36 V c.c.
Courant entrant normal	< 1 mA à 12 V c.c.
Courant électrique max.	10 mA à 12 V c.c.
Fusible (sur le câble d'alimentation)	2 A, mini fusible à lame
Longueur du câble d'alimentation	2 m (6,6 pi)
Type de pile	Deux piles AA (alcalines, NiMH ou au lithium ; non fournies)
Autonomie de la batterie	Au moins 1 an
Fréquence radio	2,4 GHz à 0,72 dBm nominal
Distance de sécurité du compas	60 cm (2 pi)

5

Résiste à une immersion accidentelle dans 1 mètre d'eau pendant 30 minutes.



