

GARMIN®

FORCE® KRAKEN TROLLING MOTOR

Manual do proprietário

© 2023 Garmin Ltd. ou suas subsidiárias

Todos os direitos reservados. Em conformidade com as leis que regem os direitos autorais, o presente manual não pode ser copiado, parcial ou integralmente, sem o prévio consentimento por escrito da Garmin. A Garmin se reserva o direito de alterar ou melhorar seus produtos e fazer mudanças no conteúdo do presente manual sem a obrigação de notificar qualquer pessoa ou organização sobre tais alterações ou melhorias. Acesse www.garmin.com para conferir as atualizações mais recentes e obter mais informações sobre o uso do produto.

Garmin®, o logotipo da Garmin, ActiveCaptain® e Force® são marcas comerciais da Garmin Ltd. ou de suas subsidiárias, registrada nos EUA e em outros países. Essas marcas comerciais não podem ser usadas sem a permissão expressa da Garmin.

Wi-Fi® é uma marca registrada da Wi-Fi Alliance Corporation.

MN: A04109 / B04109 / C04109

拖釣推進器

Sumário

Introdução.....	1
Como ajustar a profundidade do motor de corrico.....	2
Como implementar o motor da posição de armazenamento.....	2
Como armazenar o motor da posição de implementação.....	3
Visor do motor de proa.....	4
Indicador de status.....	5
Como calibrar o motor de corrico.....	6
Configurando o deslocamento da proa.....	6
Como se conectar a um chartplotter.....	7
Controle remoto.....	7
Instalando baterias.....	7
Prendendo o cordão.....	8
Botões do controle remoto.....	8
Tela do controle remoto.....	10
Navegando pelo menu.....	10
Como calibrar o controle remoto.....	11
Emparelhamento do controle remoto.....	11
Emparelhar um controle remoto adicional.....	11
Pedal.....	12
Instalando baterias.....	13
Como parear o pedal.....	13
Indicador de status.....	14
Desativar a função de manutenção de direção no pedal.....	14
Operação.....	14
Ligando e desligando a hélice.....	14
Como ajustar a profundidade do motor.....	15
Mantendo sua velocidade.....	15
Direção.....	15
Direção manual do motor de proa...	15
Mantendo sua direção.....	16
Mantendo sua posição.....	17
Controles por gesto.....	17
Pontos de parada.....	18
Criando um ponto de parada.....	18
Navegando para um ponto de parada.....	18
Exibindo detalhes de ponto de parada.....	18
Editar o nome de um ponto de parada.....	18
Excluindo um ponto de parada.....	18
Rotas.....	18
Navegando em uma rota.....	19
Exibindo detalhes da rota.....	19
Editar o nome de uma rota.....	19
Excluindo uma rota.....	19
Trajetos.....	19
Salvar o trajeto ativo.....	20
Apagar trajeto ativo.....	20
Navegando até o início do trajeto ativo.....	20
Navegar para um trajeto salvo.....	20
Exibindo detalhes do trajeto salvo...	20
Editar o nome de um trajeto salvo...	20
Excluir trajeto salvo.....	21
Navegando.....	21
Pausar e retomar a navegação.....	21
Interrompendo a navegação.....	21
Configurações.....	22
Configurações do motor de proa.....	22
Configurações de rede sem fio.....	22
Configurações do controle remoto.....	23
Configurações da luz de fundo.....	23
Necessidades e cronograma de manutenção.....	23
Informações do motor.....	24
Introdução ao app ActiveCaptain.....	24
Atualizar o software com o app ActiveCaptain.....	24
Dimensões de armazenamento.....	25
Dimensões implementadas.....	26
Registro do dispositivo.....	27
Especificações.....	28
Motor de corrico.....	28
Informações sobre propulsão e consumo de corrente do motor.....	29
Especificações.....	30

do pedal..... 30

Introdução

ATENÇÃO

Consulte o guia *Informações importantes sobre segurança e sobre o produto* na caixa do produto para obter mais detalhes sobre avisos e outras informações importantes.

Não opere o motor quando a hélice estiver fora da água. O contato com a hélice giratória pode resultar em ferimentos graves.

Não use o motor em áreas em que você ou outras pessoas na água podem entrar em contato com a hélice giratória.



Você é responsável pela operação prudente e segura da sua embarcação. Os recursos de piloto automático no motor de proa são ferramentas que aprimoram as capacidades de operar seu barco. Isso não isenta você da responsabilidade de usar o seu barco de forma segura. Evite perigos na navegação e nunca deixe os controles do motor sem supervisão.

Aprenda a operar os recursos de piloto automático em mar aberto e sem perigos.

Tenha cuidado ao operar o motor de proa próximo a perigos na água, como árvores, rochas superficiais, cais, estacas e outras embarcações.

Desligue sempre o motor da bateria antes de manusear ou trabalhar com a hélice, o motor de acionamento da hélice, as ligações elétricas ou os compartimentos de eletrônicos para evitar ferimentos graves ou danos materiais.

CUIDADO

Sempre mantenha o controle remoto em sua posse ao usar o motor de proa. Se for necessário alterar ou interromper o funcionamento do motor de corrico a qualquer momento, você pode pressionar o  no controle remoto, pressionar o pedal ou pressionar o  no suporte para parar a hélice.

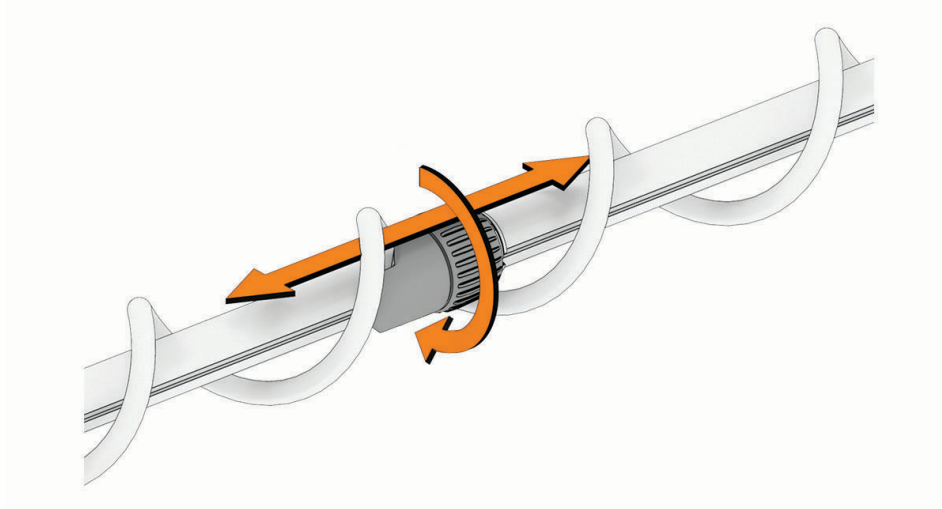
Ao usar os recursos do piloto automático, prepare-se para paradas, aceleração e curvas repentinas.

Ao guardar ou acionar o motor, esteja ciente do risco de aprisionamento ou esmagamento das peças móveis, que podem causar danos.

Ao guardar ou acionar o motor, esteja ciente das superfícies escorregadias ao redor do motor. O deslizamento ao guardar ou acionar o motor pode causar ferimentos.

Como ajustar a profundidade do motor de corrigo

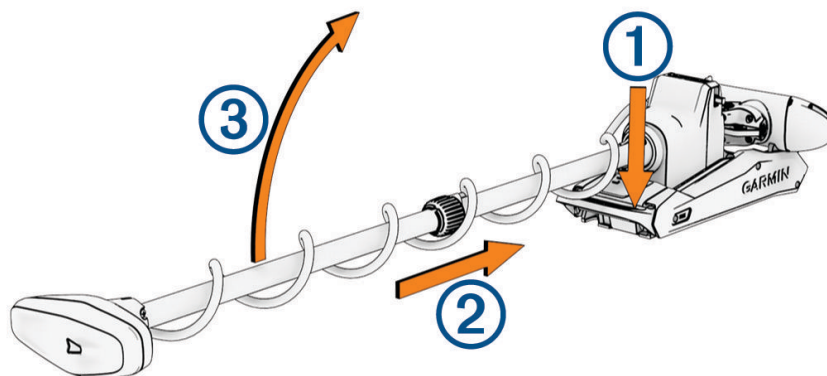
- 1 Guarde o motor.
- 2 Solte o anel no eixo do motor.



- 3 Deslize o anel para aumentar ou diminuir a profundidade do motor de corrigo.
- 4 Aperte o anel.
- 5 Acione o motor para verificar a profundidade.
- 6 Repita este procedimento, se necessário, para definir a profundidade correta.

Como implementar o motor da posição de armazenamento

- 1 Deslize o anel de ajuste de profundidade para fora do compartimento do motor.
- 2 Mantenha pressionado o pedal para soltar a trava ①.



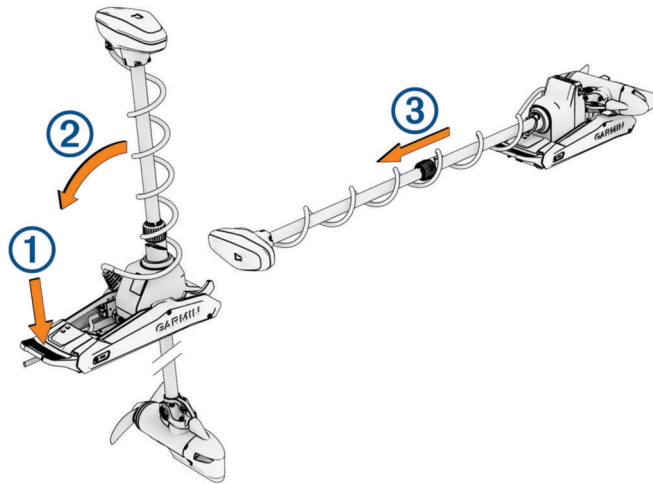
- 3 Deslize o motor para fora ②, solte o pedal e aumente o motor lentamente ③ para a posição de implementação.
- 4 Se necessário, empurre o eixo para travar o motor na posição de implementação.

AVISO

O mecanismo de ajuste de profundidade é chaveado para se alinhar com o motor de direção e deve se alinhar automaticamente quando o motor for acionado. Para evitar o desempenho inesperado da direção, verifique se há obstruções que possam impedir o alinhamento correto das peças antes de usar o motor.

Como armazenar o motor da posição de implementação

- 1 Mantenha pressionado o pedal para soltar a trava ①.



OBSERVAÇÃO: o motor deve virar automaticamente para 90° para recolher. O lado de armazenamento da hélice pode ser configurado no menu de configurações.

- 2 Incline o eixo para trás ② e, em seguida, levante o motor lentamente enquanto inclina o eixo para a posição horizontal.
- 3 Deslize o motor para dentro do compartimento do motor até que ele trave na posição recolhida ③.

⚠ ATENÇÃO

Empurre para a frente ao longo do comprimento do eixo e, em seguida, puxe de volta para trás para garantir que o motor esteja firmemente bloqueado no devido lugar. Se o motor não estiver firmemente bloqueado na posição de acondicionamento, poderá ser acionado inesperadamente em águas agitadas ou ao rebocar o que pode resultar em danos materiais ou ferimentos graves.

O anel de ajuste de profundidade **deve** ser movido o mais próximo possível da base do motor. Caso contrário, pode resultar numa ativação inesperada do motor de corrico, levando a possíveis danos materiais ou ferimentos graves.









- 4 Se instalado, prenda o eixo do motor no estabilizador.

Visor do motor de proa

O visor no suporte do motor de proa mostra informações importantes rapidamente.

OBSERVAÇÃO: a luz de fundo no painel do visor reage à luz ambiente e escurece automaticamente à noite.



 Velocidade	Mostra o nível de velocidade do motor (<i>Como ajustar a profundidade do motor, página 15</i>).
 Status da bateria do motor de proa	Verde: a energia da bateria do motor está boa. Amarelo: a energia da bateria do motor está baixa. Vermelho: a energia da bateria do motor está muito baixa. Vermelho piscando: a energia da bateria do motor está extremamente baixa. OBSERVAÇÃO: isso se aplica somente quando o motor está conectado a uma bateria de chumbo-ácido. Os níveis de tensão podem não ser precisos com baterias de lítio.
 Status de sinal do GPS	Verde: o motor tem um sinal bom de GPS. Amarelo: o motor tem um sinal fraco de GPS. Vermelho: o motor não tem sinal de GPS.
 Status do motor	Verde: o motor está funcionando normalmente. Vermelho (constante): o software do motor está sendo inicializado. Vermelho (intermitente): há um erro de sistema. Azul: o motor está em modo de emparelhamento. Amarelo: o motor está no modo de recuperação (para atualizações de software e procedimentos de recuperação).
 Liga/desliga	Mantenha pressionado para desligar o motor. OBSERVAÇÃO: por padrão, o motor de proa liga automaticamente quando recebe energia. Não é necessário apertar este botão para ligá-lo. Isso pode ser alterado nas configurações (<i>Configurações do motor de proa, página 22</i>). O motor de proa desliga automaticamente quando está na posição recolhida por duas horas. Quando a hélice estiver girando, pressione para interrompê-la. Pressione três vezes para entrar no modo de pareamento.
 Status da hélice	Acende quando a hélice está ligada (<i>Ligando e desligando a hélice, página 14</i>).
 Status da manutenção da direção	Acende quando a manutenção de direção está ativada (<i>Mantendo sua direção, página 16</i>).
 Status da trava da âncora	Acende quando a trava da âncora está ativada (<i>Mantendo sua posição, página 17</i>). Pressione para ativar a trava da âncora. Mantenha pressionado para ativar a trava da âncora.


Indicador de status

O  LED indica o status do motor.

Verde	Operação normal
Vermelho	Sólido: inicialização do sistema Piscando: erro do sistema
Azul	Modo de pareamento
Amarelo	Modo de recuperação (para atualizações de software e procedimentos de recuperação)

Como calibrar o motor de corrico

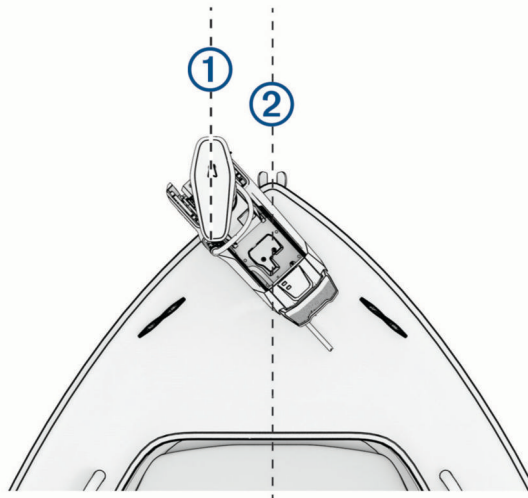
Você deve calibrar a bússola no motor de corrico para poder usar os recursos de piloto automático. Para obter os melhores resultados, você deve calibrar o motor em um dia com pouco ou nenhum vento em água calma. Você pode repetir o processo de calibração se os recursos do piloto automático não estiverem funcionando conforme o esperado.





- 1 Conduza o barco para uma área aberta de águas calmas e pare.
O barco deve estar parado para iniciar o processo de calibração.
- 2 Certifique-se de que o motor de corrico esteja implementado (*Como implementar o motor da posição de armazenamento, página 2*).
- 3 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
Uma mensagem é exibida no visor enquanto o motor de corrico prepara o processo de calibração, e você deve esperar até ser instruído a começar.
- 4 Usando um pedal, controle remoto ou motor externo para conduzir, siga as instruções na tela para calibrar a bússola.

Configurando o deslocamento da proa

Com base no ângulo de instalação, o motor de proa pode não se alinhar com a linha central do seu barco. Para obter os melhores resultados, você deve definir o deslocamento da proa.

- 1 Usando o controle remoto, ajuste o ângulo do motor de proa ① para que ele se alinhe com a linha central do seu barco ②, apontando para a frente.





- 2 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Bow Offset**.
- 3 Pressione  ou  para ajustar o deslocamento da proa.
- 4 Pressione  para definir o deslocamento da proa.
- 5 Repita este procedimento se necessário.

Como se conectar a um chartplotter

Seu chartplotter Garmin® compatível deve ter a última versão do software instalada para que você possa conectar o motor de proa.

Você pode conectar o motor de proa sem fio a um chartplotter Garmin compatível no seu barco. Depois de se conectar a um chartplotter compatível, você pode controlar o motor de proa do chartplotter, além do controle remoto e do pedal.

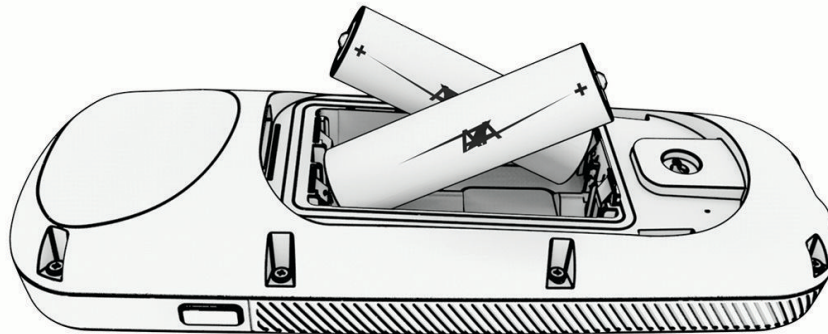
- 1 Ligue o chartplotter e o motor de proa.
- 2 Verifique se o chartplotter está hospedando uma rede sem fio.
OBSERVAÇÃO: se você tiver vários chartplotters instalados, somente um é o host da rede sem fio. Consulte o manual do proprietário do chartplotter para obter mais informações.
- 3 No chartplotter, selecione **Configurações > Comunicações > Dispositivos sem fio > Motor de proa Garmin > Iniciar**.
- 4 No visor do motor de corrico, pressione  três vezes para entrar no modo de emparelhamento.
 no visor do motor de corrico acende em azul enquanto ele busca uma conexão com o chartplotter e muda para verde quando a conexão é bem-sucedida.
Uma mensagem de confirmação é exibida no chartplotter quando a conexão é bem-sucedida.
- 5 Após a conexão bem-sucedida do chartplotter e do motor de proa, ative a barra do motor de proa no chartplotter para controlar o motor.
Baixe a versão mais recente do manual do proprietário do chartplotter para as instruções completas de operação.

Controle remoto

Instalando baterias

O controle remoto funciona com a utilização de duas pilhas AA (não incluídas). Use pilhas de lítio para os melhores resultados.

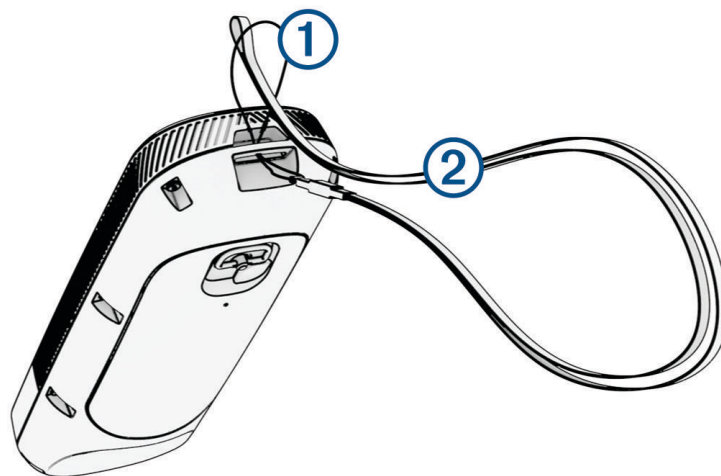
- 1 Gire a argola em D no sentido anti-horário e puxe-a para remover a tampa.
- 2 Insira as duas pilhas AA, observando as polaridades.



- 3 Recoloque a tampa do compartimento da bateria e gire a argola em D no sentido horário.

Prendendo o cordão

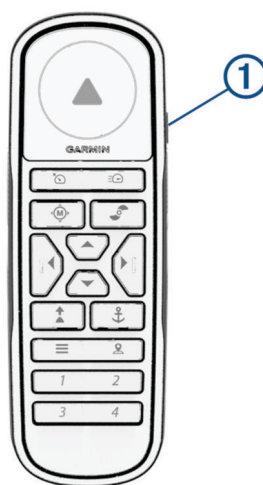
1 Começando da parte traseira do controle remoto, insira o laço do cordão ① através da ranhura.



















2 Passe a outra extremidade do cordão ② por dentro do laço e aperte firmemente.

3 Se necessário, coloque o cordão ao redor do pescoço ou do pulso para fixá-lo durante o uso.

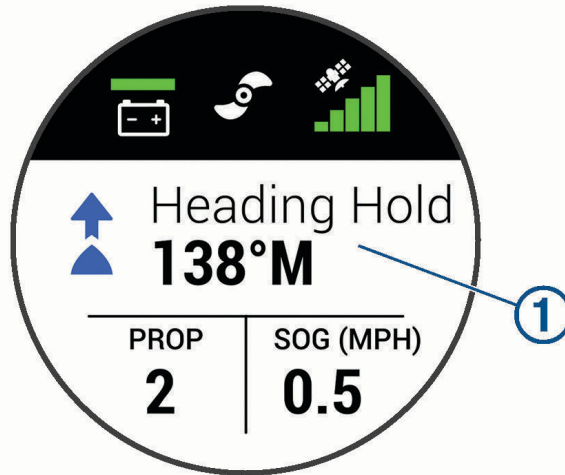
Botões do controle remoto









Botão	Descrição
	Mantenha pressionado para ligar e desligar o controle remoto.
	Pressione para ligar e definir o controle de cruzeiro na velocidade atual sobre o solo (SOG) (<i>Mantendo sua velocidade, página 15</i>). Pressione para desativar o controle de cruzeiro e retornar ao controle de velocidade manual.
	Se a hélice estiver ligada, pressione para defini-la para a velocidade máxima (<i>Alternar velocidade total, página 15</i>). Se a hélice estiver desligada, pressione duas vezes para ativá-la e defini-la para a velocidade máxima. Pressione novamente para retornar à velocidade e ao estado anteriores da hélice.
	Pressione para controle manual (<i>Direção manual do motor de proa, página 15</i>). Mantenha pressionado para navegar usando gestos (<i>Como usar os controles de gestos para navegar, página 17</i>).
	Pressione para ligar e desligar a hélice (<i>Ligando e desligando a hélice, página 14</i>).
	Pressione para navegar pelo menu (<i>Navegando pelo menu, página 10</i>). Quando estiver no menu, pressione  para selecionar um item do menu e pressione  para voltar sem salvar. Quando estiver em trava da âncora, pressione para deslocar a posição de trava da âncora para frente, para trás, para a esquerda ou para a direita em incrementos de 1,5 m (5 pés). Quando estiver em manutenção de direção ou controle manual, pressione  e  para manobras em curvas de grau único, ou mantenha pressionado para navegar em incrementos de cinco graus. Pressione  e  para alterar a velocidade incremental ou mantenha pressionado para fazer alterações contínuas de velocidade.
	Pressione para ativar a manutenção de direção (definir e manter a direção atual) (<i>Mantendo sua direção, página 16</i>). Pressione para desativar a manutenção de direção, para parar a hélice e retomar o controle manual. Mantenha pressionado para definir a manutenção de direção apontando o controle remoto (<i>Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção, página 17</i>).
	Pressione para ativar a trava da âncora. A trava de âncora usa o motor de proa para manter sua posição (<i>Mantendo sua posição, página 17</i>). Quando estiver na trava da âncora, pressione para desativar a manutenção de direção e retornar ao modo de direção anterior. Mantenha pressionado para mudar a trava da âncora apontando o controle remoto (<i>Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida, página 17</i>).
	Pressione para abrir o menu. Pressione para sair do menu.
	Pressione para marcar um ponto de parada.
1 a 4	Pressione para abrir o atalho para o chartplotter Garmin atribuído ao botão. ¹

¹ Requer uma conexão para um chartplotter Garmin compatível. Consulte o manual do proprietário do chartplotter para mais instruções.








Tela do controle remoto



	<p>Mostra o status operacional do motor de proa. Por exemplo, quando no controle manual, Manual é mostrado e, quando a manutenção de direção está ativada, Heading Hold é mostrado, junto com o ponto de ajuste de manutenção de direção em graus.</p>
	<p>Mostra o status da bateria do motor de proa. Verde: a energia da bateria do motor está boa. Amarelo: a energia da bateria do motor está baixa. Vermelho: a energia da bateria do motor está extremamente baixa. DICA: você pode alterar a aparência do status da bateria do motor de corrico para que ela mostre um valor numérico em vez de um ícone (<i>Configurações do motor de proa, página 22</i>). Você pode visualizar o nível da bateria do controle remoto pressionando .</p>
	<p>Mostra o status da hélice. Quando o ícone da hélice é mostrado, ela está ativa. Quando o ícone da hélice não é mostrado, ela está desativada.</p>
	<p>Mostra a intensidade do sinal de GPS do motor de proa.</p>
<p>PROP</p>	<p>Mostra o nível de velocidade da hélice (<i>Como ajustar a profundidade do motor, página 15</i>). OBSERVAÇÃO: ao utilizar o recurso de controle de cruzeiro, este campo será substituído por .</p>
<p>SOG</p>	<p>Mostra a velocidade medida em solo (SOG) nas unidades especificadas.</p>

Navegando pelo menu

Você pode usar o menu e as teclas de seta para navegar pelo menu no controle remoto.


- Pressione  para abrir o menu.
- Para mover entre diferentes itens do menu, pressione  e .
- Para selecionar um item do menu, pressione .
- Para retornar a um item anterior do menu, pressione .
- Para sair do menu, pressione  ou pressione  várias vezes até chegar à tela principal.

Como calibrar o controle remoto

AVISO





Calibre a bússola eletrônica ao ar livre. Para melhorar a precisão da direção, afaste-se de objetos que influenciam os campos magnéticos como, por exemplo, veículos, edifícios e linhas elétricas.

Você deve calibrar a bússola no controle remoto para poder controlar o motor por meio de gestos. Se os controles por gesto não funcionarem adequadamente após a calibração, repita o processo sempre que necessário.

- 1 Selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.
- 2 Selecione **Start** e siga as instruções na tela.




Emparelhamento do controle remoto

O controle remoto é pareado com o motor de proa na fábrica, mas talvez seja necessário pareá-los novamente se a conexão for interrompida.

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 No visor do motor de proa, pressione  três vezes para entrar no modo de pareamento.
 no visor do motor de proa acende em azul enquanto ele procura uma conexão.
- 3 Coloque o controle remoto a 1 m (3 pés) do painel da tela no motor de proa.
- 4 Ligue o controle remoto.
- 5 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Start**.
 no visor do motor de proa se ilumina em verde quando a conexão é bem-sucedida.

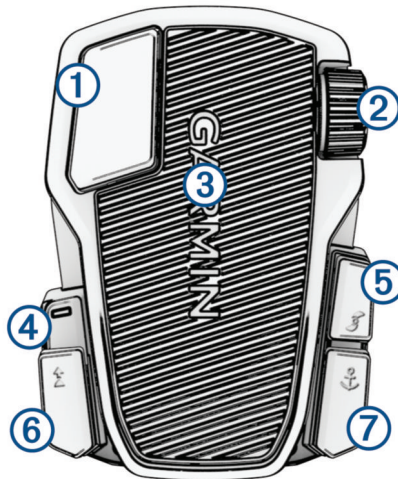
Emparelhar um controle remoto adicional




OBSERVAÇÃO: no máximo dois controles remotos podem ser usados com um motor de corrico. Isso além do pedal, dos chartplotters e de um wearable.

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 Em um controle remoto já emparelhado, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Add Additional Remote**.
O painel de exibição do motor de corrico acende em azul quando está pronto para emparelhar.
- 3 Coloque o controle remoto adicional a 1 m (3 pés) do painel de exibição no motor de corrico.
- 4 Ligue o controle remoto adicional.
- 5 No controle remoto adicional, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Start**.
 no painel de exibição do motor de corrico acende em verde quando a conexão é bem-sucedida. Device Found é exibido no controle remoto original e Connected é exibido no controle remoto adicional.

Pedal

OBSERVAÇÃO: o pedal é um acessório opcional vendido separadamente. Você pode usar o pedal para operar o motor de proa.

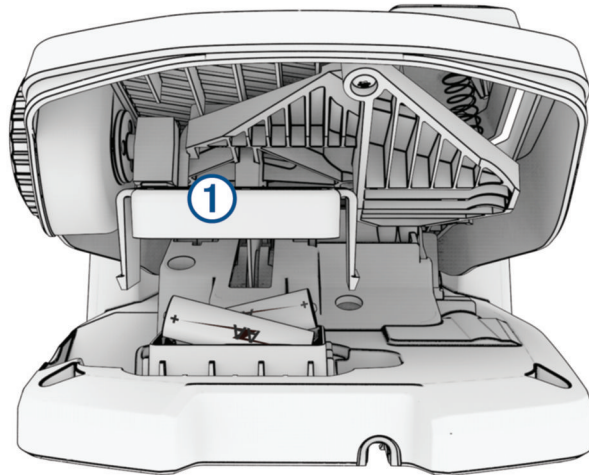


①	Controle momentâneo da hélice	Mantenha pressionado para ativar a hélice na velocidade definida. Pressione para desligar a hélice.
②	Volante de velocidade	Gire o volante na direção contrária a sua para aumentar a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. Gire o volante na sua direção para diminuir a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. OBSERVAÇÃO: o volante de velocidade fica inativo quando a trava de âncora está ativada.
③	Pedal de direção	Pressione o pedal com os dedos dos pés para girar o motor no sentido horário. Pressione o pedal com o calcanhar para girar o motor no sentido anti-horário. OBSERVAÇÃO: quando a trava da âncora ou a manutenção de direção estiver ativada, ou se você estiver seguindo uma rota, incline o pedal ou pressione um botão para retomar o controle manual na velocidade anterior da hélice.
④	LED de status	Mostra o status do pedal (<i>Indicador de status</i> , página 14).
⑤	 Controle contínuo da hélice	Pressione para ligar e desligar a hélice (<i>Ligando e desligando a hélice</i> , página 14).
⑥	 Manutenção de direção	Pressione para definir e manter a direção atual (<i>Mantendo sua direção</i> , página 16). Pressione para desativar a manutenção de direção, para parar a hélice e retomar o controle manual. DICA: você pode desativar esta função pressionando o botão de manutenção de direção 6 vezes seguidas rapidamente.
⑦	 Trava da âncora	Pressione para ativar a trava da âncora. A trava de âncora usa o motor de proa para manter sua posição (<i>Mantendo sua posição</i> , página 17). Pressione para desativar a trava da âncora e retornar ao modo de direção anterior.

Instalando baterias

O pedal pode funcionar usando duas pilhas AA alcalinas, NiMH ou de lítio (não inclusas). Use pilhas de lítio para os melhores resultados.

- 1 Levante a parte dianteira do pedal o máximo possível.
- 2 Aperte as laterais da tampa da bateria ① e puxe-a para cima para removê-la.



- 3 Insira as duas pilhas AA, observando as polaridades.
- 4 Coloque a tampa da bateria sobre as pilhas e empurre para baixo até que os dois lados se encaixem no lugar.

Como parear o pedal

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 No painel de exibição do motor de corrico, pressione três vezes para entrar no modo de emparelhamento. no painel de exibição do motor de corrico acende em azul enquanto ele procura uma conexão.
- 3 Traga o pedal a 1 m (3 pés) do painel da tela no motor de proa.
- 4 Conecte o pedal à energia usando o cabo de alimentação ou insira as baterias para ligá-lo.
- 5 Até 30 segundos depois de ligar o pedal, mantenha pressionado até que o LED de status no pedal acenda em azul.
- 6 Solte .

O LED de status no pedal acende em azul enquanto ele busca uma conexão e, em seguida, desliga quando ele pareia com sucesso com o motor de proa.

no painel de exibição do motor de corrico muda para verde quando a conexão é bem-sucedida.


Indicador de status

O LED no pedal indica o status do pedal.


Acende em verde	O pedal está ligando.
Acende e pisca em azul	O pedal está emparelhando. O LED se apaga quando se conecta ao motor de proa ou o processo de emparelhamento termina sem conexão.
Pisca na cor verde ao pressionar um botão	O pedal está conectado ao motor de proa e está enviando um comando para o botão que está sendo pressionado.
Pisca em vermelho ao pressionar um botão	O pedal não está conectado ao motor de proa.
Desligado	O LED apaga quando o pedal é conectado ao motor de proa e não envia comandos. Isso prolonga a vida útil da bateria.

Desativar a função de manutenção de direção no pedal

Você pode desativar a função de manutenção de direção no pedal para evitar ativá-la acidentalmente.

- 1 Certifique-se de que o pedal esteja ligado.
- 2 No pedal, pressione  6 vezes rapidamente.

O LED de status fica vermelho por 1 segundo para indicar que a função de manutenção de direção está desativada no pedal.

DICA: para reativar a manutenção de direção, pressione  6 vezes rapidamente. O LED de status fica verde por 1 segundo para indicar que a função de manutenção de direção está ativada no pedal.

Operação

Você pode usar o controle remoto, o pedal, um chartplotter Garmin compatível, um wearable Garmin compatível, como um Garmin quatix® 7 ou qualquer combinação desses dispositivos para operar o motor de corrico.

OBSERVAÇÃO: o pedal é um acessório opcional vendido separadamente.

Em geral, a maioria das instruções fornecidas para o controle remoto também se aplica a um chartplotter conectado. Para obter instruções específicas do chartplotter, consulte o manual do proprietário mais recente do seu chartplotter.

OBSERVAÇÃO: alguns recursos disponíveis ao usar o controle remoto e o chartplotter não estão disponíveis ao usar somente o pedal.

Ligando e desligando a hélice



ATENÇÃO

Não use o motor em áreas em que você ou outras pessoas na água podem entrar em contato com a hélice giratória.

Não opere o motor quando a hélice estiver fora da água. O contato com a hélice giratória pode resultar em ferimentos graves.

- 1 Se necessário, implemente o motor de corrico (*Como implementar o motor da posição de armazenamento*, página 2).

OBSERVAÇÃO: a hélice não pode ser ligada quando o motor de proa está na posição recolhida.



- 2 No controle remoto ou no pedal, pressione  para ligar a hélice.
- 3 Pressione  para desligar a hélice.

Como ajustar a profundidade do motor

Você pode ajustar a velocidade do motor de proa usando o controle remoto ou o pedal.

1 Se necessário, pressione  no controle remoto ou guie com o pedal para entrar no modo manual.

2 Selecione uma opção:

- No controle remoto, pressione  e  para aumentar e diminuir a velocidade do motor.
- No pedal, gire a roda de velocidade para longe de você e em sua direção para aumentar e diminuir a velocidade do motor.

O campo PROP no controle remoto e as barras no painel de exibição indicam a velocidade da hélice ([Visor do motor de proa, página 4](#)).

3 Se necessário, ligue a hélice ([Ligando e desligando a hélice, página 14](#)).


A velocidade selecionada para a hélice é mantida se a hélice estiver desligada ou se você iniciar outra função do motor, como piloto automático ou trava de ancoragem.

Alternar velocidade total

1 No controle remoto, pressione  duas vezes.

A velocidade da hélice do motor de proa aumenta rapidamente para a velocidade máxima.

2 Pressione  para retornar à velocidade anterior.

DICA: ao atingir a velocidade máxima, você pode pressionar  no controle remoto para diminuir lentamente a velocidade da hélice.

Mantendo sua velocidade

Antes de usar o recurso de controle de cruzeiro, você deve calibrar o motor de proa ([Como calibrar o motor de corrico, página 6](#)).

O recurso de controle de cruzeiro é uma função de piloto automático que define e mantém uma velocidade sobre o solo específica, ajustando automaticamente as alterações por correntes e ventos.

OBSERVAÇÃO: você só pode ativar o recurso de controle de cruzeiro pelo controle remoto, mas pode controlar a velocidade e a direção tanto com o controle remoto quanto com o pedal.

1 No controle remoto, pressione .

O controle de cruzeiro é ativado na velocidade atual.

2 Usando o controle remoto ou o pedal, ajuste a velocidade conforme necessário.

3 Usando o controle remoto ou o pedal, ajuste a direção conforme necessário.

DICA: você pode usar o controle de cruzeiro para definir a velocidade enquanto usa o recurso de manutenção de direção ([Mantendo sua direção, página 16](#)) ou segue uma rota ([Navegando em uma rota, página 19](#)).

Para desativar o controle de cruzeiro e desligar a hélice, pressione .

Direção

Direção manual do motor de proa

O modo manual é o modo operacional padrão do motor de proa. No modo manual, você pode ajustar a direção e a velocidade do motor de proa conforme necessário.

OBSERVAÇÃO: o motor de proa está no modo manual por padrão quando você o liga.

1 Se necessário, no controle remoto, selecione .

2 Selecione uma ação:

- Usando o controle remoto, pressione  e  para manobrar.

OBSERVAÇÃO: você também pode usar controles de gestos para manobrar o barco manualmente usando o controle remoto ([Como usar os controles de gestos para navegar, página 17](#)).

- Usando o pedal, empurre-o com os dedos do pé e o calcanhar para dirigir.

Mantendo sua direção



Antes de usar o recurso de manutenção de direção, você deve calibrar o motor de proa (*Como calibrar o motor de corrico, página 6*).

O recurso de manutenção de direção é uma função do piloto automático que define e mantém a direção atual do barco. Você pode definir o comportamento do recurso de manutenção de direção ao contabilizar a flutuação (*Alterar o comportamento de manutenção de direção, página 16*).

1 Conduza o barco na direção que você deseja.

2 No controle remoto ou no pedal, selecione .

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar a direção da manutenção de direção pressionando  e  ou usando controles de gestos (*Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção, página 17*).

Para desativar a manutenção de direção e retornar ao modo manual, selecione   ou pise no pedal.

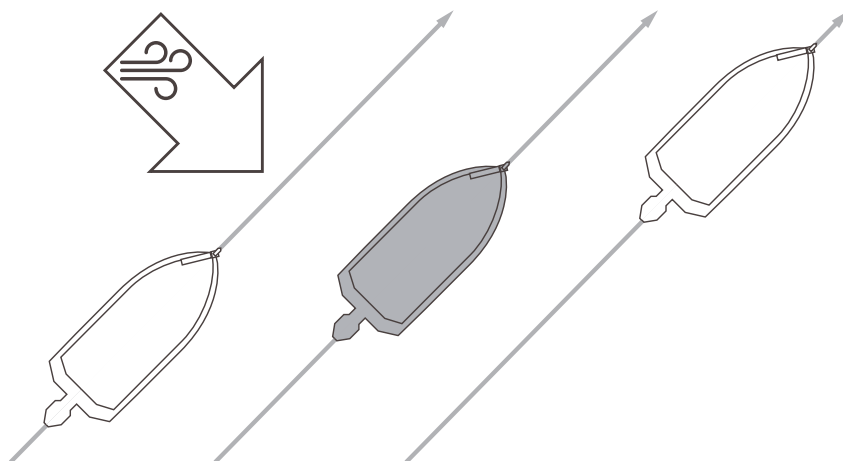
Alterar o comportamento de manutenção de direção

Você pode alterar a forma como o recurso de manuseio mantém a direção do seu barco quando ele é afetado pelo vento ou pelas correntes.

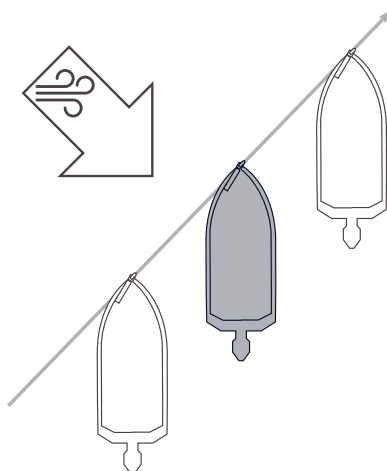
1 No controle, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Selecione uma opção:

- Para manter o barco apontando na mesma direção, independentemente de movimentos, selecione **Vessel Align**.




- Para manter o barco apontando na mesma direção, levando em conta os movimentos, selecione **Go To**.



Mantendo sua posição

Antes de usar o recurso de trava de âncora, você deve calibrar o motor de proa (*Como calibrar o motor de corrico, página 6*).

O recurso de trava âncora é uma função do piloto automático que usa GPS para definir e manter sua posição usando o motor de proa, atuando como se você tivesse implantado uma âncora física.

- 1 Se necessário, dirija o barco até um local que você deseja definir a trava da âncora.
- 2 No controle remoto ou no pedal, selecione .

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar a posição da trava da âncora em 1,5 m (5 pés) pressionando uma tecla de seta no controle remoto ou usando controles de gestos (*Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida, página 17*).




Para desativar a trava de âncora, pressione  novamente ou dirija com o pedal.

Controles por gesto

Você pode apontar ou mover o controle remoto para interagir com o motor de proa. Você deve calibrar a bússola no motor de proa (*Como calibrar o motor de corrico, página 6*) e a bússola no controle remoto (*Como calibrar o controle remoto, página 11*) para poder usar os controles de gestos.



Como usar os controles de gestos para navegar

Você pode direcionar o motor movendo o controle remoto.

- 1 Se necessário, ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 14*).
- 2 Pressione .
- 3 Enquanto mantém  pressionado, mova o controle remoto para a esquerda ou para a direita para virar a bombordo ou a estibordo.
- 4 Solte  para parar a direção.



Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção

Você pode mover o controle remoto para ajustar sua manutenção de direção (*Mantendo sua direção, página 16*).

- 1 Se necessário, ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 14*).
- 2 Pressione .
- 3 Aponte o controle remoto para onde você quer ajustar a direção.
- 4 Solte  para definir a direção a ser mantida.

Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida

Você pode mover o controle remoto para ajustar sua posição ao usar o recurso de trava de âncora (*Mantendo sua posição, página 17*).

- 1 Mantenha  pressionado.
- 2 Aponte o controle remoto na direção em que você deseja mover sua posição. Sua posição muda 1,5 m (5 pés) na direção que você aponta.
- 3 Solte .
- 4 Repita este procedimento até que você esteja na posição desejada.

Pontos de parada

Pontos de parada são usados para marcar locais para que você possa voltar mais tarde.


Quando você conecta o motor de proa a um chartplotter, os pontos de parada armazenados no chartplotter são sincronizados com os pontos de parada armazenados no motor de proa. Adicionar, excluir ou editar pontos de parada em um chartplotter altera automaticamente os pontos de parada armazenados no motor de corrico. Adicionar ou editar pontos de parada em um motor de corrico altera automaticamente os pontos de parada armazenados no chartplotter.

OBSERVAÇÃO: eliminar pontos de parada, restaurar definições padrão ou limpar dados do usuário do controle remoto não afeta os pontos de parada no chartplotter.


Você pode ter até 5000 pontos de parada.

Criando um ponto de parada


Você pode salvar seu local atual como um ponto de parada.

- 1 Se necessário, vá até um local que deseja salvar como um ponto de parada.
- 2 No controle remoto, pressione .


Navegando para um ponto de parada

- 1 No controle remoto, selecione  > **Waypoints**.
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Navigate To**.
- 4 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice*, página 14).
O motor de proa conduz ao local do ponto de parada (*Navegando*, página 21).


Exibindo detalhes de ponto de parada

- 1 No controle remoto, selecione  > **Waypoints**.
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Review**.

Editar o nome de um ponto de parada

- 1 No controle remoto, selecione  > **Waypoints**.
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Edit**.
- 4 Digite um novo nome para o ponto de parada.

Excluindo um ponto de parada

- 1 No controle remoto, selecione  > **Waypoints**.
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Delete**.


Rotas

Uma rota é uma sequência de locais que levam você ao seu destino final.

Quando você conecta o motor de proa a um chartplotter, as rotas armazenadas no chartplotter são sincronizadas com as rotas armazenadas no motor de proa. Excluir ou editar rotas em um dispositivo altera automaticamente as rotas armazenadas no outro dispositivo. Você só pode criar rotas no chartplotter.

Você pode ter até 100 rotas.

Navegando em uma rota

1 No controle remoto, selecione  > **Routes**.

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

2 Selecione uma rota.

3 Selecione **Navigate To**.

4 Selecione uma opção:


- Para navegar de um ponto de partida usado quando a rota foi criada, selecione **Forward**.
- Para navegar por uma rota de um ponto de destino usado quando a rota foi criada, selecione **Backward**.
- Para navegar do seu local atual até o início do percurso e, em seguida, navegar pelo percurso, selecione **From Start**.

5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 14*).

O motor de proa percorre a rota na direção escolhida (*Navegando, página 21*).

Conforme você se aproxima do final da rota, por padrão, o motor de proa muda para o recurso de trava da âncora e mantém a posição no final da rota. Esse comportamento pode ser alterado nas configurações (*Configurações do motor de proa, página 22*).

Exibindo detalhes da rota


1 No controle remoto, selecione  > **Routes**.

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

2 Selecione uma rota.

3 Selecione **Review**.

Editar o nome de uma rota

1 No controle remoto, selecione  > **Routes**.

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

2 Selecione uma rota.

3 Selecione **Edit**.

4 Digite um novo nome para a rota.

Excluindo uma rota

1 No controle remoto, selecione  > **Routes**.

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

2 Selecione uma rota.

3 Selecione **Delete**.

Trajetos

Um trajeto é uma gravação do caminho do seu barco. O trajeto sendo gravado no momento é chamado de trajeto ativo e pode ser salvo. Você pode ter até 50 trajetos.

Quando você conecta o motor de proa a um chartplotter, o trajeto ativo e os trajetos salvos armazenados no chartplotter são sincronizados com o trajeto ativo e os trajetos salvos armazenados no motor de proa.

Adicionar, excluir ou editar trajetos ativos e salvos em um dispositivo altera automaticamente os trajetos ativos e salvos armazenados no outro dispositivo.

Salvar o trajeto ativo

O trajeto sendo registrado no momento é chamado de trajeto ativo. Você pode salvar o trajeto ativo e navegar mais tarde.

Você pode salvar até 50 trajetos no motor de proa.

- 1 No controle remoto, selecione  > **Tracks** > **Save Active Track**.

O trajeto ativo é salvo usando a data atual como seu nome.

- 2 Altere o nome do trajeto salvo (opcional).

Apagar trajeto ativo

Selecione  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

A memória do trajeto é apagada e o trajeto ativo continuar a ser registrado.

Navegando até o início do trajeto ativo

O trajeto sendo registrado no momento é chamado de trajeto ativo. Você pode navegar de sua posição atual de volta ao ponto de partida do trajeto ativo ao longo do caminho percorrido.

- 1 Selecione  > **Tracks** > **Backtrack**.

- 2 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 14*).

O motor de proa navega de volta ao ponto de partida do trajeto ativo ao longo do caminho percorrido (*Navegando, página 21*).

Navegar para um trajeto salvo

- 1 Selecione  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Navigate To**.

- 4 Selecione uma opção:

- Para navegar pelo trajeto salvo desde o início do trajeto até o fim, selecione **Forward**.
- Para navegar pelo trajeto salvo do fim do trajeto de volta ao início, selecione **Backward**.

- 5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 14*).

O motor de proa percorre o trajeto salvo na direção escolhida (*Navegando, página 21*).

Exibindo detalhes do trajeto salvo

- 1 No controle remoto, selecione  > **Tracks** > **Saved Tracks**.

Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Review**.

Editar o nome de um trajeto salvo

- 1 No controle remoto, selecione  > **Tracks** > **Saved Tracks**.


Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Edit**.

- 4 Digite um novo nome para o trajeto salvo.

Excluir trajeto salvo

- 1 No controle remoto, selecione  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.
- 2 Selecione um trajeto salvo.
- 3 Selecione **Delete**.

Navegando

Antes de navegar, você deve calibrar o motor de proa (*Como calibrar o motor de corrigo, página 6*).

O motor de proa usa GPS para direcionar o barco para um local de parada ou para seguir uma rota ou um trajeto.



- 1 No controle remoto, selecione uma opção:
 - Comece a navegar até um ponto de parada salvo (*Navegando para um ponto de parada, página 18*).
 - Comece a navegar por uma rota salva (*Navegando em uma rota, página 19*).
 - Comece a retrazar o trajeto ativo (*Navegando até o início do trajeto ativo, página 20*).
 - Comece a navegar em um trajeto salvo (*Navegar para um trajeto salvo, página 20*).

OBSERVAÇÃO: você também pode usar o motor de proa para seguir os caminhos de orientação automática quando a navegação é iniciada a partir de um chartplotter conectado. Consulte o manual do proprietário do chartplotter para mais informações.



Navigating é exibido na tela do controle remoto e o motor de proa direciona automaticamente o barco para o destino.

- 2 Ajuste a velocidade conforme necessário.

Pausar e retomar a navegação

- 1 Ao navegar no controle remoto, selecione uma opção:
 - Para pausar a navegação enquanto continua na mesma direção na mesma velocidade, selecione  > **Standby**.
 - Para pausar a navegação e definir a trava de âncora, selecione 

A navegação é interrompida, e o motor de proa retorna ao modo manual ou mantém sua posição na trava de âncora.

- 2 Selecione  > **Follow Route** ou pressione  para retomar a navegação.
- 3 Se necessário, ligue a hélice.

Interrompendo a navegação

Selecione  > **Stop Nav**.

A navegação é interrompida e o motor de proa retorna ao modo manual.

Configurações

Configurações do motor de proa

No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: define as preferências de rede sem fio para o motor de proa (*Configurações de rede sem fio, página 22*).

Calibrate: calibra a bússola do motor de proa (*Como calibrar o motor de corrigo, página 6*) e define o deslocamento da proa para o motor de proa (*Configurando o deslocamento da proa, página 6*).

Units: define as unidades de medida.

Battery: altera a aparência do indicador de bateria do motor de proa de um ícone para um valor numérico.

Prop Stow Side: define para qual lado do motor de corrigo a hélice gira ao acondicionar o motor de corrigo. Isso é útil quando você armazena outros itens perto da hélice acondicionada. Isso também pode ser necessário se você instalar um LiveScope™ transdutor no motor de proa.

Auto Power On: liga o motor de proa quando você aplica energia ao sistema.

Heading Hold: define o comportamento do recurso de retenção de direção (*Alterar o comportamento de manutenção de direção, página 16*).

Nav. Arrival: define o comportamento do motor de proa quando você chega ao final de uma rota. Com a configuração de Anchor Lock, o motor de proa mantém a posição usando o recurso de trava da âncora quando o barco chega ao final da rota. Com a configuração Manual, a hélice é desligada quando o barco chega ao final da rota.

CUIDADO

Ao usar Manual para a configuração do Nav. Arrival, você deverá estar pronto para assumir o controle do barco.

Anchor Gain: define a resposta do motor de proa quando em modo de trava da âncora. Se for necessário que o motor de proa seja mais responsivo e se mova com mais rapidez, aumente o valor. Se o motor estiver se movimentando demais, diminua o valor.

Navigation Gain: define a resposta do motor de proa ao navegar. Se for necessário que o motor de proa seja mais responsivo e se mova com mais rapidez, aumente o valor. Se o motor estiver se movimentando demais, diminua o valor.

Clear User Data: exclui todos os pontos de parada, rotas, trajetos e trajetos ativos salvos.

OBSERVAÇÃO: se você estiver conectado a um chartplotter, selecionar esta opção limpa os dados do usuário do motor de proa e do chartplotter conectado.

Restore Defaults: restaura as configurações do motor de proa para o padrão de fábrica.

Configurações de rede sem fio

No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

OBSERVAÇÃO: o modo do Wi-Fi® ativo está listado na parte superior da tela.

Mode: define o modo de Wi-Fi. Você pode desligar a tecnologia Wi-Fi, entrar na rede de um chartplotter ou criar um ponto de acesso sem fio para usar o app ActiveCaptain® (*Introdução ao app ActiveCaptain, página 24*).

Setup > Name: define o nome do ponto de acesso sem fio no motor de proa (somente no modo ActiveCaptain).

Setup > Password: define a senha do ponto de acesso sem fio no motor de proa (somente no modo ActiveCaptain).

Configurações do controle remoto

No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: ajusta as configurações de luz de fundo. (*Configurações da luz de fundo*, página 23)

Beeper: define o som da campainha para pressionamentos de tecla e alarmes.

Auto Power Off: configura o período de tempo em que a luz da tela permanecerá acesa.

Calibrate: calibra o controle remoto para os recursos de controle de gestos (*Como calibrar o controle remoto*, página 11).

Pairing: emparelha o controle remoto com o motor de proa (*Emparelhamento do controle remoto*, página 11).

Language: define o idioma do texto na tela.

Restore Defaults: restaura o controle remoto para as configurações padrão de fábrica. Isso restaura as definições de configuração padrão no controle remoto, mas não remove os dados salvos do usuário.

Configurações da luz de fundo

No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: define a luz de fundo para que ela ligue quando uma tecla é pressionada.

Alarms: define a luz de fundo para que ela ligue quando um alarme soa no controle remoto.

Timeout: define o período de tempo em que a luz de fundo permanecerá acesa.

Brightness: define o nível de brilho da luz de fundo.

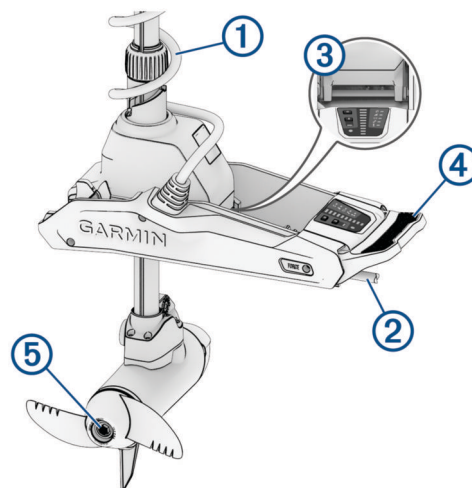
Necessidades e cronograma de manutenção

AVISO

Após o uso do motor em água salgada ou salobra, você deverá lavá-lo completamente com água limpa e corrente e pulverizá-lo com um spray de silicone à base de água usando um pano macio. Evite pulverizar jatos de água na tampa na parte de cima do eixo ao lavar o motor.

Para manter sua garantia, você deve executar uma série de tarefas de manutenção de rotina enquanto prepara seu motor para a temporada. Se você usa ou transporta o motor em água salgada ou em ambientes secos e empoeirados (em estradas terra, por exemplo), você deve executar essas tarefas com mais frequência durante a temporada.

Para obter informações e procedimentos detalhados sobre peças de reposição e serviço, acesse garmin.com/manuals/force_kraken_trolling_motor para baixar o *Manual de manutenção Force Kraken Trolling Motor*.




- Examine o cabo da bobina ① quanto a desgaste e substitua-o conforme necessário.
- Verifique e limpe os cabos de energia ②.
- Lubrifique a dobradiça ③ com graxa para aplicações marítimas.

- Limpe e lubrifique o pedal da trava de recolhimento e acionamento ④ e a barra da trava.
- Limpe ou substitua os pinos de ânodos ⑤ no motor de direção da hélice.
- Remova a linha de pesca emaranhada e outras obstruções da hélice.

Informações do motor

Introdução ao app ActiveCaptain

Você pode conectar um dispositivo móvel ao motor de proa usando o app ActiveCaptain. O app fornece uma maneira rápida e fácil de interagir com seu motor de proa e atualizar o software do dispositivo.

- 1 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Insira o nome e a senha dessa rede.
- 3 Na loja de aplicativos do seu dispositivo móvel, instale e abra o app ActiveCaptain.
- 4 Aproxime o dispositivo móvel do motor de proa.
- 5 Nas configurações do seu dispositivo móvel, abra a página de conexões do Wi-Fi e conecte ao motor de proa, usando o nome e a senha inseridos na etapa anterior.

Atualizar o software com o app ActiveCaptain

A atualização do software do motor de proa também atualiza o software em todos os periféricos conectados, como o pedal e o controle remoto.

Você pode acessar garmin.com/videos/trolling_motor_update/ e assistir a um vídeo para obter informações sobre o processo de atualização de software.

AVISO

Atualizações de software podem exigir que o app baixe arquivos grandes. Tarifas ou limites de dados regulares do seu provedor de serviços de internet são aplicáveis. Entre em contato com seu provedor de serviços de internet para obter mais informações sobre tarifas ou limites de dados.

O processo de instalação levará alguns minutos.

OBSERVAÇÃO: para atualizar o motor de corrico, você deve conectar seu dispositivo móvel a uma rede Wi-Fi dedicada no motor de corrico e usar o app ActiveCaptain. Não é possível atualizar o motor de corrico usando um chartplotter.


- 1 Se necessário, configure o motor de proa para uso com o app ActiveCaptain (*Introdução ao app ActiveCaptain*, página 24).
- 2 Conecte o dispositivo móvel à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
Conectar-se à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa fornece ao app as informações necessárias para baixar os arquivos de atualização certos.
- 3 Abra o app ActiveCaptain.
- 4 Desconecte o dispositivo móvel da rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
- 5 Conecte o dispositivo móvel à Internet
- 6 No app ActiveCaptain, selecione **Meus dispositivos marítimos** > **Baixar**.

OBSERVAÇÃO: a opção de baixar uma atualização é exibida somente se uma atualização de software estiver disponível para o seu dispositivo.

O app ActiveCaptain baixa a atualização no dispositivo móvel.

- 7 Reconecte o dispositivo móvel à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
A atualização é transferida para o motor de proa. Isto pode levar até 30 minutos para ser concluído.
- 8 Quando a transferência para o motor de proa for concluída, desligue o motor de proa.
- 9 Ligue o motor de proa.
Após aproximadamente 30 segundos, as luzes indicadoras de velocidade do motor no painel do visor do motor de proa piscam para indicar que o software está sendo atualizado.

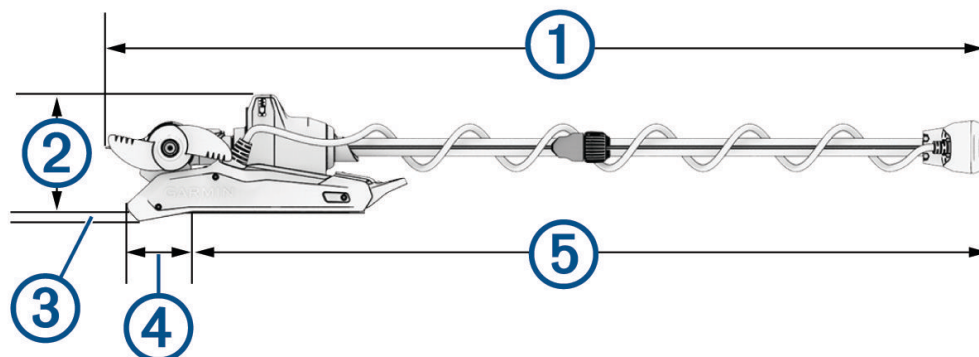
10 Certifique-se de que o controle remoto esteja ligado e conectado.

Após a conclusão da atualização do software do motor de proa, se uma atualização estiver disponível para o controle remoto, as luzes indicadoras de velocidade piscarão e uma contagem regressiva será iniciada no controle remoto. No final da contagem regressiva,  será exibido no controle remoto enquanto o processo de atualização é concluído. Isto pode levar até 5 minutos para ser concluído.

11 Certifique-se de que o pedal esteja ligado e conectado.

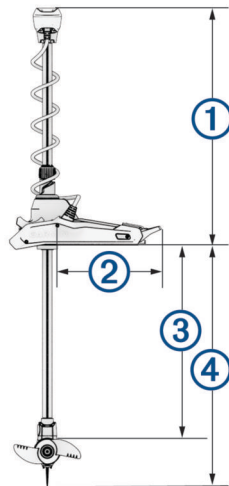
Após a conclusão da atualização do software do motor de proa, se uma atualização estiver disponível para o pedal, a luz indicadora no pedal se acenderá em roxo enquanto o processo de atualização é concluído. Quando a luz indicadora se apaga, a atualização está concluída.

Dimensões de armazenamento

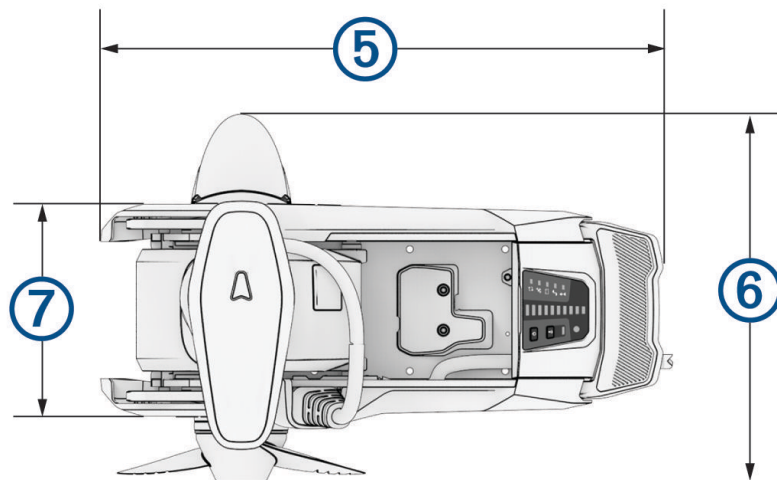


Item	Modelo de 63 pol.	Modelo de 75 pol.	Modelo de 90 pol.
① extensão geral	194,1 cm (76 ⁷ / ₁₆ pol.)	224,8 cm (88 ¹ / ₂ pol.)	262,68 cm (103 ³ / ₈ pol.)
② altura do suporte	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ pol.)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ pol.)	26,2 cm (10 ⁵ / ₁₆ pol.)
③ altura de projeção	1,7 cm (1 ¹ / ₁₆ pol.)	1,7 cm (1 ¹ / ₁₆ pol.)	1,7 cm (1 ¹ / ₁₆ pol.)
④ extensão mínima de projeção	20,7 cm (8 ¹ / ₈ pol.)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ pol.)	20,7 cm (8 ¹ / ₈ pol.)
⑤ extensão máxima no barco	168,3 cm (66 ¹ / ₄ pol.)	206,4 cm (81 ¹ / ₄ pol.)	236,88 cm (93 ¹ / ₄ pol.)

Dimensões implementadas



Item	Modelo de 63 pol.	Modelo de 75 pol.	Modelo de 90 pol.
① altura mínima	48,6 cm (19 1/8 pol.)	48,6 cm (19 1/8 pol.)	48,6 cm (19 1/8 pol.)
② extensão do suporte no convés	46 cm (18 1/8 pol.)	46 cm (18 1/8 pol.)	46 cm (18 1/8 pol.)
③ profundidade máxima da hélice	126 cm (49 5/8 pol.)	156,5 cm (61 5/8 pol.)	194,6 cm (76 5/8 pol.)
④ distância máxima do suporte até a ponta da quilha	145 cm (57 1/4 pol.)	175,9 cm (69 1/8 pol.)	213,7 cm (84 1/8 pol.)



Item	Todos os modelos
⑤ extensão do suporte	61,2 cm (24 ¹ / ₈ pol.)
⑥ extensão da cabeça do motor	Com transdutor: 42,7 cm (16 ¹³ / ₁₆ pol.) Sem transdutor: 41,2 cm (16 ¹ / ₄ pol.)
⑦ largura do suporte	24,6 cm (9 ¹¹ / ₁₆ pol.)

Registro do dispositivo

Ajude-nos a atendê-lo melhor completando ainda hoje nosso registro online.

- Registre-se usando o app ActiveCaptain.
- Mantenha o recibo de venda original ou uma cópia em um local seguro.

Especificações

Motor de corrico

Peso (motor, suporte e cabos)	Modelo branco de 63 pol.: 24 kg (53 lb.) Modelo preto de 63 pol.: 24,5 kg (54 lb.) Modelo branco de 75 pol.: 24,5 kg (54 lb.) Modelo preto de 75 pol.: 25,4 kg (56 lb.) Modelo branco de 90 pol.: 25 kg (55 lb.)
Peso (estabilizador)	0,66 kg (1,45 lb.)
Temperatura operacional	De -5° a 40 °C (de 32° a 104 °F)
Temperatura de armazenamento	De -40° a 85 °C (de -40° a 185 °F)
Material	Suporte e compartimento do motor: alumínio Tampa do eixo, visor e painéis laterais: plástico Eixo do motor: fibra de vidro
Classificação de impermeabilidade	Tampa do eixo: IEC 60529 IPX5 ² Compartimento do motor de direção: IEC 60529 IPX7 ³ Compartimento do visor: IEC 60529 IPX7 ³ Compartimento do motor de acionamento da hélice: IEC 60529 IPX8 ⁴
Distância segura da bússola	61 cm (2 pés)
Comprimento do cabo de alimentação	Modelo preto de 63 pol.: 0,9 m (3 pés) Modelo branco de 63 pol.: 1,2 m (4 pés) Modelo de 75 pol.: 1,2 m (4 pés) Modelo de 90 pol.: 1,2 m (4 pés)
Tensão de entrada	De 20 a 45 Vcc
Amperagem de entrada	60 A contínuos
Disjuntor (não incluído)	42 VCC ou mais, adequado para 60 A contínuos OBSERVAÇÃO: você pode proteger o sistema usando um disjuntor maior, sem exceder 90 A, se estiver operando em altas temperaturas ou se estiver compartilhando o circuito com outros dispositivos. Você deve verificar se a fiação do seu barco atende aos padrões de fiação marítima usando um disjuntor maior antes de alterá-la.
Uso máximo de potência a 36 Vcc 60 A	Desligado: 72 mW Potência total: 2160 W
Frequência de rádio	Máxima de 2,4 GHz a 17,4 dBm

² A peça é resistente à exposição projetada da água de qualquer direção (como chuva).

³ A peça é resistente à imersão acidental em água com profundidade de 1 m até 30 min.

⁴ A peça é resistente à imersão contínua em água com profundidade de até 3 m.

Informações sobre propulsão e consumo de corrente do motor

Consulte estas tabelas para entender a relação entre o nível de aceleração, a potência de saída e o consumo de corrente do motor. Esses valores pressupõem que você está usando uma hélice de alta eficiência Garmin oficial, em águas relativamente calmas, com o motor implementado suficientemente fundo para não ventilar, e assumindo tolerâncias de ± 7 N (Newton) (5 lbf) (libra-força) e ± 5 A.

Fonte de alimentação de 24,0 Vcc

Nível de aceleração	Propulsão	Corrente
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

Fonte de alimentação de 36,0 Vcc

Nível de aceleração	Propulsão	Corrente
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

Especificações

Dimensões (LxAxP)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ pol.)
Peso	109 g (3.8 oz.) sem pilhas
Material	Nylon com enchimento de vidro
Tipo de visor	Visível sob a luz solar, memória em pixel (MIP) transflectiva
Resolução da tela	R240 x 240 pixels
Tamanho do visor (diâmetro)	30.2 mm (1 ³ / ₁₆ pol.)
Temperatura operacional	De -15° a 55 °C (de 5° a 131 °F)
Temperatura de armazenamento	De -40° a 85 °C (de -40° a 185 °F)
Tipo de bateria	2 AA (não incluídas)
Duração da bateria	240 horas, uso típico
Frequência de rádio	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 ⁵
Distância segura da bússola	15 cm (6 pol.)

do pedal

Dimensões (C x L x A)	303 x 221 x 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ x 8 ¹¹ / ₁₆ x 4 ⁵ / ₁₆ polegadas)
Peso	1,8 kg (4 lb)
Temperatura operacional	De -15° a 55 °C (de 5° a 131 °F)
Temperatura de armazenamento	De -40° a 85 °C (de -40° a 185 °F)
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7
Material	Plástico
Tensão de entrada	De 10 a 45 Vcc
Tensão de entrada avaliada	12/24/36 VCC
Corrente de entrada típica	Inferior a 1 mA a 12 VCC
Corrente de entrada máxima	10 mA a 12 VCC
Fusível (no cabo de alimentação)	Lâmina de 2 A tipo mini
Comprimento do cabo de alimentação	2 m (6,6 pés)
Tipo de bateria	Duas pilhas AA (alcalinas, NiMH ou de lítio. Não inclusas.)
Duração da bateria	Pelo menos 1 ano
Frequência de rádio	2,4 GHz a 0,72 dBm nominal
Distância segura da bússola	60 cm (2 pés)

⁵

Resistente à imersão acidental em água em até 1 m de profundidade por até 30 min.

