

**GARMIN®**

# **FORCE® PRO MOTOR DE CORRICO**

---

**Manual do proprietário**

© 2025 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](http://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.

# Sumário

<b>Introdução</b> .....	<b>1</b>
Como implementar o motor da posição de armazenamento.....	1
Como ajustar a profundidade do motor de corrico.....	2
Como armazenar o motor da posição de implementação.....	3
Como fixar a alça de segurança.....	4
Visor do motor de proa.....	5
Indicador de status.....	7
Como calibrar o motor de corrico.....	7
Configurando o deslocamento da proa.....	7
Como se conectar a um chartplotter.....	8
Conectando a um dispositivo sem fio Garmin.....	8
<b>Controle remoto</b> .....	<b>9</b>
Tela do controle remoto.....	11
Instalando baterias.....	12
Prendendo o cordão.....	12
Navegando pelo menu.....	12
Como calibrar o controle remoto.....	13
Emparelhamento do controle remoto.....	13
Emparelhar um controle remoto adicional.....	13
<b>Pedal</b> .....	<b>14</b>
Instalando baterias.....	16
Como parear o pedal.....	16
Indicador de status.....	17
Desativar os botões do piloto automático no pedal.....	17
<b>Operação</b> .....	<b>17</b>
Ligando e desligando a hélice.....	17
Como ajustar a profundidade do motor.....	18
Mantendo sua velocidade.....	18
Operação da hélice quando parcialmente implantada.....	19
Direção.....	19
Direção manual do motor de proa... ..	19
Mantendo sua direção.....	19
Mantendo sua posição.....	20
Controles por gesto.....	20
Propulsão à ré.....	21
Alternar entre o modo de avanço e reverso.....	21
Pontos de parada.....	21
Criando um ponto de parada.....	21
Navegando para um ponto de parada.....	21
Exibindo detalhes de ponto de parada.....	22
Editar o nome de um ponto de parada.....	22
Excluindo um ponto de parada.....	22
Rotas.....	22
Navegando em uma rota.....	22
Exibindo detalhes da rota.....	22
Editar o nome de uma rota.....	23
Excluindo uma rota.....	23
Trajetos.....	23
Salvar o trajeto ativo.....	23
Apagar trajeto ativo.....	23
Navegando até o início do trajeto ativo.....	23
Navegar para um trajeto salvo.....	24
Exibindo detalhes do trajeto salvo... ..	24
Editar o nome de um trajeto salvo... ..	24
Excluir trajeto salvo.....	24
Navegando.....	24
Pausar e retomar a navegação.....	25
Interrompendo a navegação.....	25
Trocar a hélice.....	25
<b>Configurações</b> .....	<b>26</b>
Configurações do motor de proa.....	26
Configurações de rede sem fio.....	26
Configurações do controle remoto.....	27
Configurações da luz de fundo.....	27
<b>Necessidades e cronograma de manutenção</b> .....	<b>27</b>
Verificar e limpar os terminais de alimentação.....	28
Lubrificar as dobradiças e buchas.....	29
Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento.....	29

Verificar e substituir os trilhos do suporte.....	31
Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte.....	32
Manutenção dos ânodos.....	32
Manutenção do ânodo da hélice.....	33
Manutenção do ânodo de cone de proa.....	34
Substituir o cabo de tração.....	34
Corrigir arranhões na pintura.....	34

## **Informações do motor..... 35**

Introdução ao app ActiveCaptain.....	35
Atualizar o software com o app ActiveCaptain.....	35
Dimensões de armazenamento.....	36
Dimensões implementadas.....	37
Registro do dispositivo.....	38

## **Especificações..... 38**

Motor de corrico.....	38
Informações sobre propulsão e consumo de corrente do motor.....	39
Especificações.....	40
do pedal.....	40

# 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 o propulsor estiver fora da água. O contato com o propulsor giratório pode resultar em ferimentos graves.

Não use o motor em áreas em que você ou outras pessoas na água podem entrar em contato com o propulsor giratório, pois isso pode resultar em ferimentos graves.

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 o propulsor, o motor de direção do propulsor, as ligações elétricas ou os compartimentos de eletrônicos para evitar ferimentos graves ou morte.

## 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 ou o pedal, ou pressionar o  no suporte para parar o propulsor.

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 lesões pessoais.

Ao recolher ou acionar o motor, mantenha uma posição de equilíbrio estável e esteja ciente das superfícies escorregadias ao redor do motor. Perder sua estabilidade ao recolher ou acionar o motor pode causar ferimentos.

Sempre prenda a alça de segurança depois de recolher o motor de corrico para evitar que o motor acione inesperadamente. Um acionamento inesperado do motor pode provocar ferimentos pessoais e danos à sua embarcação e ao motor de corrico.

## Como implementar o motor da posição de armazenamento

### CUIDADO

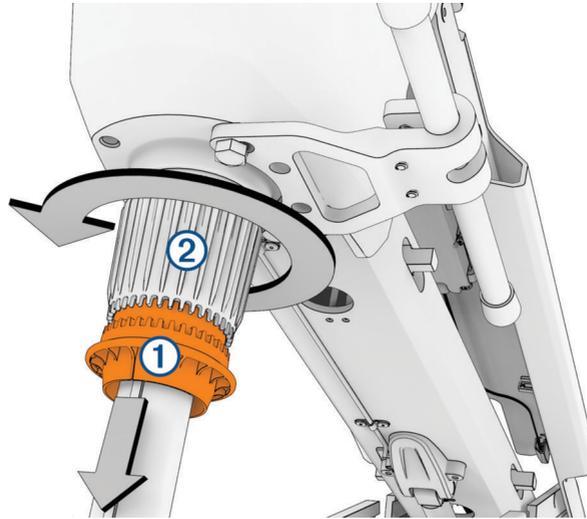
Ao recolher ou acionar o motor, mantenha uma posição de equilíbrio estável e esteja ciente das superfícies escorregadias ao redor do motor. Perder sua estabilidade ao recolher ou acionar o motor pode causar ferimentos.

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

- 1 Solte a alça de segurança.
- 2 Puxe o cabo de tração para trás até que ele parar para liberar a trava e continue segurando-o com firmeza.
- 3 Levante o motor para cima e para a frente usando o cabo de tração e, em seguida, abaixe-o lentamente na posição de implementação.
- 4 Se necessário, empurre o braço do suporte para baixo para travar o motor na posição de implementação.

## Como ajustar a profundidade do motor de corrico

- 1 Mova o motor para que ele pare a meio caminho entre as posições de armazenamento e de implementação.
- 2 Deslize o anel de travamento ① para baixo para desbloquear o anel de ajuste de profundidade.



- 3 Solte o anel ② para destravar o eixo.  
**OBSERVAÇÃO:** você deve estar preparado para que o motor deslize para baixo ao soltar o colar.
- 4 Aumente ou diminua a profundidade do motor de proa.
- 5 Aperte o anel na base do compartimento do sistema de direção.
- 6 Deslize o anel de travamento de volta para cima no anel de ajuste de profundidade.
- 7 Selecione uma ação:
  - Se você estiver acionando o motor de corrico, mova o motor para a posição de implementação total para verificar a profundidade.
  - Se você estiver recolhendo o motor de corrico, mova o motor para a posição de acondicionamento e certifique-se de que o motor esteja apoiado nos trilhos metálicos perto da borda da proa (*Como armazenar o motor da posição de implementação, página 3*).
- 8 Repita este procedimento, se necessário, para definir a profundidade correta para a posição implementada ou armazenada.

## Como armazenar o motor da posição de implementação

### ⚠ CUIDADO

Ao recolher ou acionar o motor, mantenha uma posição de equilíbrio estável e esteja ciente das superfícies escorregadias ao redor do motor. Perder sua estabilidade ao recolher ou acionar o motor pode causar ferimentos.

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

Sempre prenda a alça de segurança depois de recolher o motor de corrico para evitar que o motor acione inesperadamente. Um acionamento inesperado do motor pode provocar ferimentos pessoais e danos à sua embarcação e ao motor de corrico.

### AVISO

O motor de direção deve parar de girar completamente para um lado antes que você possa movê-lo para a posição de armazenamento. Se o motor ainda estiver girando para um dos lados quando você o mover para a posição de armazenamento, isso poderá danificar o sistema de direção.

- 1 Segurando a alça perpendicular ao cabo de tração, puxe o cabo de tração para soltar a trava e levantar o motor para fora da posição de acondicionamento.

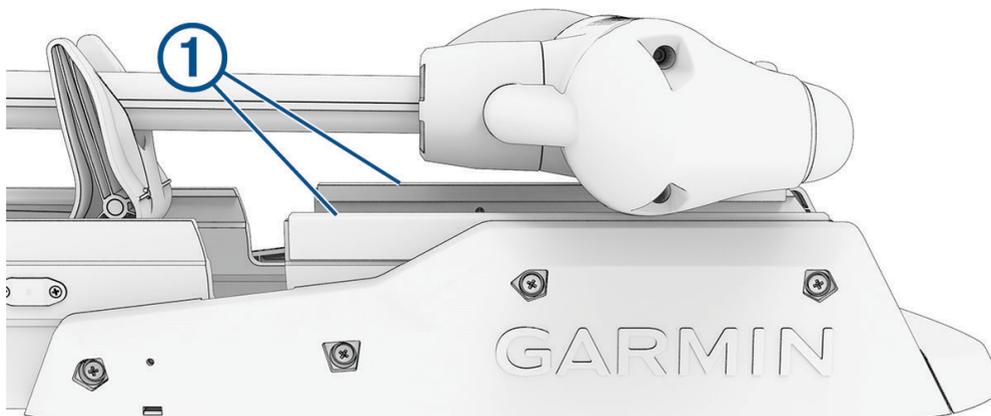
### AVISO

Sempre segure a alça perpendicular ao cabo ao puxá-la para evitar desgaste excessivo que possa danificar o cabo.

- 2 Se necessário, ajuste a profundidade do motor para que ele fique nos trilhos no suporte ① na base de montagem (*Como ajustar a profundidade do motor de corrico, página 2*).

### AVISO

Certifique-se de que o motor está fixado nos trilhos quando estiver na posição de acondicionamento. Se a profundidade do motor for muito rasa, a mola a gás poderá ser pressionada. Se a profundidade do motor for muito funda, o motor poderá ficar pendurado na extremidade da base do suporte. Recolher o motor sem que ele seja apoiado nos trilhos danifica o motor.



- 3 Se necessário, pressione o compartimento do sistema de direção para travá-lo na posição de armazenamento.
- 4 Fixe a alça de segurança (*Como fixar a alça de segurança, página 4*).

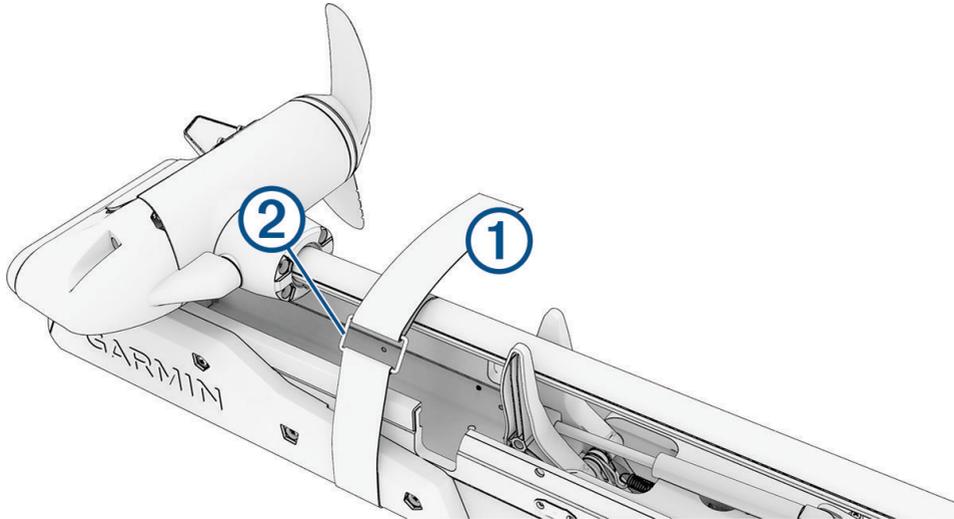
## Como fixar a alça de segurança

### ⚠ CUIDADO

Sempre prenda a alça de segurança depois de recolher o motor de corrico para evitar que o motor acione inesperadamente. Um acionamento inesperado do motor pode provocar ferimentos pessoais e danos à sua embarcação e ao motor de corrico.

A alça de segurança mantém o motor preso firmemente na base na posição de armazenamento e evita a implementação não intencional.

1 Com o motor na posição de acondicionamento, levante o lado comprido da alça ① por cima do motor.



2 Insira a ponta da alça pela fivela ② do outro lado da alça.

3 Puxe a alça pela fivela até que ela mantenha o motor seguro com firmeza no suporte.

4 Puxe a alça para longe da fivela e empurre-a para baixo para prendê-la no outro lado da alça.

## Visor do motor de proa

### ⚠ CUIDADO

Mantenha objetos metálicos grandes, como caixas de ferramentas, afastados do painel do visor durante o funcionamento do motor. Objetos metálicos grandes podem interferir na bússola magnética, afetando o desempenho do piloto automático integrado e levando a possíveis lesões pessoais ou danos materiais.

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	<p>Verde: velocidade de propulsão para a frente.          Vermelho: velocidade de propulsão de ré.          O número de barras representa a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro (<i>Como ajustar a profundidade do motor, página 18</i>).</p> <p><b>OBSERVAÇÃO:</b> o motor pode funcionar mais alto na propulsão de ré do que na propulsão para frente.</p>
 Status da bateria do motor de proa	<p>Verde: o nível de tensão da bateria do motor está bom.          Amarelo: o nível de tensão da bateria do motor está médio.          Vermelho: o nível de tensão da bateria do motor está baixo.          Vermelho piscando: o nível da tensão da bateria do motor está extremamente baixo.</p> <p><b>OBSERVAÇÃO:</b> os indicadores de nível da bateria são otimizados para baterias de chumbo-ácido e podem ser imprecisos para outros tipos de baterias, como as de íon de lítio.</p>
 Status de sinal do GPS	<p>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.</p>
 Status do motor	<p>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).</p>
 Liga/desliga	<p>Pressione para ligar e desligar o motor.</p> <p><b>OBSERVAÇÃO:</b> 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 26</i>).</p> <p>O motor de proa desliga automaticamente quando está na posição recolhida por duas horas.</p> <p>Quando a hélice estiver girando, pressione para interrompê-la.          Pressione três vezes para entrar no modo de pareamento.</p>
 Status da hélice	<p>Acende quando a hélice está ativa (<i>Ligando e desligando a hélice, página 17</i>).</p>
 Status da manutenção da direção	<p>Acende quando a manutenção de direção está ativa (<i>Mantendo sua direção, página 19</i>).</p>
 Status da trava da âncora	<p>Acende quando a trava da âncora está ativa (<i>Mantendo sua posição, página 20</i>).</p>

## 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

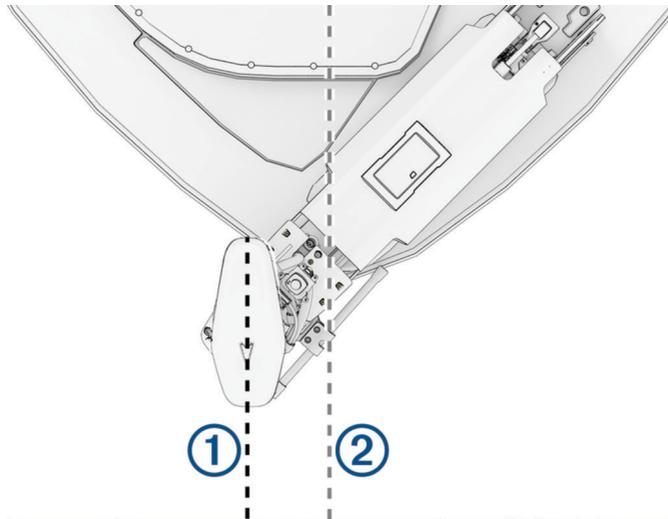
Você deve calibrar a bússola no motor de corrico para poder usar os recursos de piloto automático. Para obter os melhores resultados, você deve calibrar o motor em um dia com pouco ou nenhum vento em água calma. Você pode repetir o processo de calibração se os recursos do piloto automático não estiverem 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 1*).
- 3 No controle remoto, selecione  > **Configurações** > **Motor de corrico** > **Calibrar** > **Bússola**.
- 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  > **Configurações** > **Motor de corrico** > **Calibrar** > **Deslocamento da proa**.
- 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.

## Conectando a um dispositivo sem fio Garmin

Você pode conectar o motor de corrico sem fio a um dispositivo wearable Garmin compatível e controlar o motor usando o app do Motor de corrico no dispositivo wearable.

Na primeira vez que você conectar o motor de corrico ao seu dispositivo wearable, você deve emparelhar os dois. Depois de emparelhados, o dispositivo wearable se conecta ao motor automaticamente quando este é ligado e está dentro do alcance.

- 1 Certifique-se de que o motor de corrico esteja ligado e que um controle remoto esteja conectado a ele.
- 2 Coloque seu dispositivo wearable Garmin compatível ao alcance de 3 m (10 pés) do motor de corrico.
- 3 No dispositivo wearable, mantenha pressionado o **MENU**.
- 4 Selecione **Sensores e acessórios > Adicionar novo > Motor de corrico**.
- 5 No painel de exibição do motor de corrico, pressione  três vezes para entrar no modo de emparelhamento.  
O ícone  no painel do visor do motor de corrico fica azul enquanto busca uma conexão e mudará para verde quando a conexão for bem-sucedida.
- 6 Confirme o código de emparelhamento mostrado no dispositivo wearable e no controle remoto conectado.  
Você pode pressionar START e selecionar Motor de corrico na lista de atividades e apps para abrir os controles do motor de corrico.

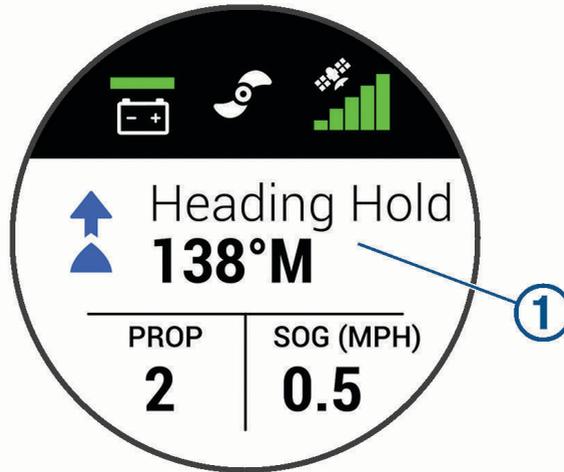
# Control remoto



Botão	Descrição
	Mantenha pressionado para ligar e desligar o controle remoto.
	Pressione para ligar e definir o controle de cruzeiro na velocidade atual no solo (SOG) ( <i>Mantendo sua velocidade, página 18</i> ). Pressione novamente para desativar o controle de cruzeiro e retornar ao controle de velocidade manual.
	Pressione duas vezes para ligar a hélice 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 19</i> ). Mantenha pressionado para navegar usando gestos ( <i>Como usar os controles de gestos para navegar, página 20</i> ).
	Pressione uma vez para ligar e desligar a hélice ( <i>Ligando e desligando a hélice, página 17</i> ). Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré ( <i>Propulsão à ré, página 21</i> ).
	Pressione para navegar pelo menu ( <i>Navegando pelo menu, página 12</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. Quando a velocidade estiver definida como zero, pressione  para alternar para marcha à ré ( <i>Propulsão à ré, página 21</i> ).
	Pressione para ativar a retenção de direção. A manutenção de rumo usa o motor de corrico para manter o rumo atual ( <i>Mantendo sua direção, página 19</i> ). Pressione novamente para desativar a retenção de direção, 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 20</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 20</i> ). Pressione novamente para desativar a trava da âncora 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 20</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. <sup>1</sup>

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

## Tela do controle remoto



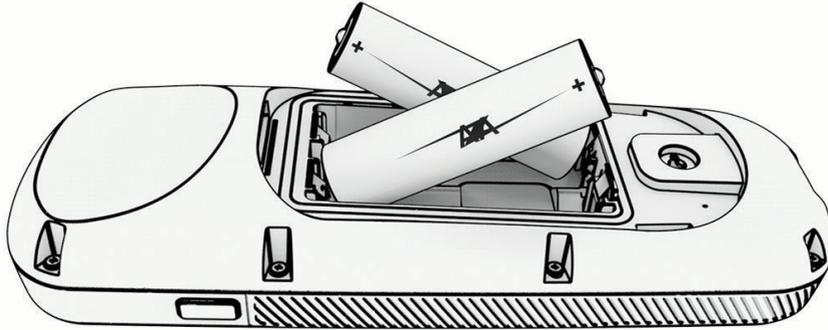
	<p>Mostra o status operacional do motor de proa. Por exemplo, quando no controle manual, Manual é mostrado e, quando a manutenção de direção está ativada, Manutenção de direção é mostrado, junto com o ponto de ajuste de manutenção de direção em graus.</p>
	<p>Mostra o status da bateria do motor de proa. Verde: o nível de tensão da bateria do motor está bom. Amarelo: o nível de tensão da bateria do motor está médio. Vermelho: o nível de tensão da bateria do motor está baixo. Vermelho piscando: o nível da tensão da bateria do motor está extremamente baixo. <b>DICA:</b> você pode alterar a aparência do status da bateria do motor de corrico para que ela mostre uma tensão numérica em vez de um ícone (<i>Configurações do motor de proa, página 26</i>).  Você pode visualizar o nível da bateria do controle remoto pressionando .</p>
	<p>Mostra o status da hélice. Branco e girando: a hélice está fornecendo uma propulsão para a frente. Vermelho e girando: a hélice está fornecendo uma propulsão de ré.<sup>2</sup> Sem girar: a hélice está ligada com a velocidade definida para zero. Não é mostrado: a hélice está desligada.</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 18</i>). Quando a hélice fornece ativamente uma propulsão de ré, o nível de velocidade é apresentado em vermelho.<sup>2</sup> <b>OBSERVAÇÃO:</b> a velocidade da hélice não é mostrada quando o motor está utilizando o controle de cruzeiro.</p>
<p>VELOCIDADE NO SOLO</p>	<p>Mostra a velocidade medida no solo (SOG).</p>

<sup>2</sup> O motor pode funcionar mais alto na propulsão de ré do que na propulsão para frente.

## Instalando baterias

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

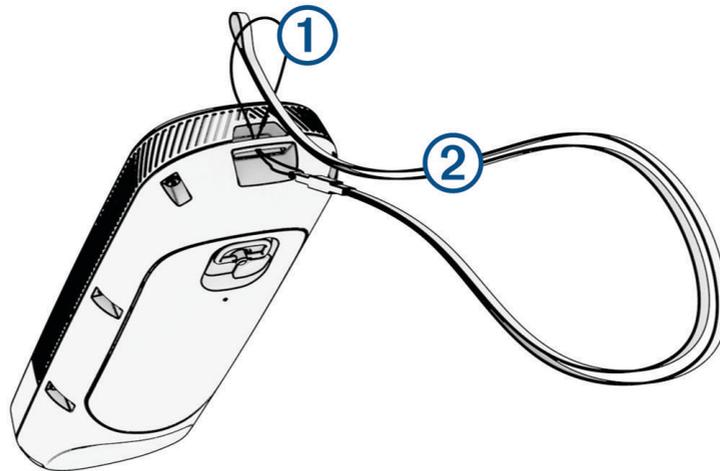
- 1 Gire a argola em D no sentido anti-horário e puxe-a para remover a tampa.
- 2 Insira as duas pilhas AA, observando as polaridades.



- 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.

## 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  > **Configurações** > **Controle remoto** > **Calibrar**.
- 2 Selecione **Iniciar** 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.

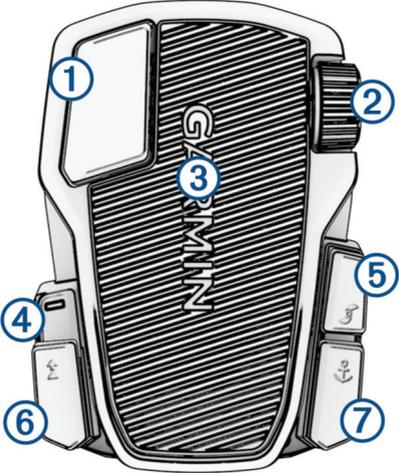
- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 No visor do motor de proa, pressione  três vezes para entrar no modo de pareamento.  
 no visor do motor de proa acende em azul enquanto ele procura uma conexão.
- 3 Coloque o controle remoto a 1 m (3 pés) do painel da tela no motor de proa.
- 4 Ligue o controle remoto.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

## Emparelhar um controle remoto adicional

Depois de conectar o primeiro controle remoto, você pode usá-lo para emparelhar um segundo controle remoto. Além do pedal, de um dispositivo wearable e de um chartplotter, é possível conectar até dois controles remotos ao motor de corrico ao mesmo tempo.

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 Em um controle remoto já emparelhado, selecione  > **Configurações** > **Controle remoto** > **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  > **Configurações** > **Controle remoto** > **Emparelhar** > **Iniciar**.  
 no painel de exibição do motor de corrico acende em verde quando a conexão é bem-sucedida.  
Dispositivo encontrado é exibido no controle remoto original e Conectado é exibido no controle remoto adicional.

# Pedal

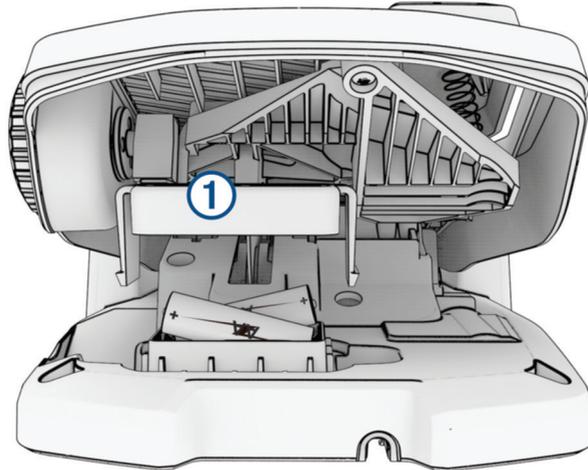


①	Controle momentâneo da hélice	Mantenha pressionado para ativar a hélice na velocidade definida. Pressione para desligar a hélice.
②	Volante de velocidade	Gire o volante na direção contrária a sua para aumentar a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. Gire o volante na sua direção para diminuir a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. <b>OBSERVAÇÃO:</b> 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. <b>OBSERVAÇÃO:</b> 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, página 17</i> ).
⑤	 Controle contínuo da hélice	Pressione uma vez para ligar e desligar a hélice ( <i>Ligando e desligando a hélice, página 17</i> ). Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré ( <i>Propulsão à ré, página 21</i> ).
⑥	 Manutenção de direção	Pressione uma vez para definir e manter o rumo atual ( <i>Mantendo sua direção, página 19</i> ). Pressione novamente para desativar a retenção de direção, parar a hélice e retomar o controle manual. Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré ( <i>Propulsão à ré, página 21</i> ). <b>DICA:</b> para desativar este botão, o pressione seis vezes. Para reativá-lo, o pressione seis vezes novamente.
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, página 20</i> ). Pressione novamente para desativar a trava da âncora e retornar ao modo de direção anterior. <b>DICA:</b> para desativar este botão, o pressione seis vezes. Para reativá-lo, o pressione seis vezes novamente.

## 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

O pedal 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 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 os botões do piloto automático no pedal

Antes de poder desativar ou reativar os botões do piloto automático no pedal, verifique se o pedal está com energia.

Você pode desativar individualmente o botão de manutenção de rumo (🧭) e o botão de ancoragem (⚓) no pedal para evitar acionamentos acidentais.

Pressione rapidamente o botão seis vezes para desativá-lo.

O LED de status fica vermelho por um segundo para indicar que o botão está desativado.

**DICA:** para ativar o botão novamente, pressione-o rapidamente seis vezes. O LED de status fica verde por um segundo para indicar que o botão está ativado.

## Operação

Você pode usar o controle remoto, o pedal, um chartplotter Garmin compatível, um dispositivo wearable Garmin compatível ou uma combinação desses dispositivos para operar o motor de corrico.

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 o propulsor giratório, pois isso pode resultar em ferimentos graves.

Não opere o motor quando o propulsor estiver fora da água. O contato com o propulsor giratório pode resultar em ferimentos graves.

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

**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 5](#)).

3 Se necessário, ligue a hélice ([Ligando e desligando a hélice, página 17](#)).

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 7](#)).

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 19](#)) ou segue uma rota ([Navegando em uma rota, página 22](#)).

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

## Operação da hélice quando parcialmente implantada

Você pode operar a hélice do motor de proa com o motor apenas parcialmente implementado em situações específicas, como ao passar por ervas daninhas ou obstáculos submersos.

- 1 Com o motor de proa na posição implementado, puxe o cabo de tração para cima até que ele pare para liberar a trava e continue segurando-o com firmeza.
- 2 Levante o cabo de puxar para cima e para trás para levantar o motor lentamente até que ele esteja na posição para passar sobre as ervas daninhas ou o obstáculo.  
A hélice para de girar, e o motor gira para o lado.
- 3 Use o controle remoto ou o pedal para ligar a hélice e manobrar o motor conforme necessário.  
**OBSERVAÇÃO:** se você elevar o motor além do ponto médio, a hélice parará automaticamente como uma medida de segurança, mas o motor não virará para o lado.
- 4 Quando você passar do obstáculo, abaixe lentamente o motor para a posição estendida ou levante o motor para a posição recolhida.

Após operar o motor quando parcialmente implementado, pode ser necessário girar o motor para um lado manualmente antes de levá-lo para a posição recolhida, de modo que ele fique adequadamente sobre os trilhos de montagem.

## 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 20*).
  - Usando o pedal, empurre-o com os dedos do pé e o calcanhar para dirigir.

### Mantendo sua direção

Antes de usar o recurso Manutenção de direção, você deve calibrar o motor de corrigo (*Como calibrar o motor de corrigo, página 7*).

Você pode ativar o recurso Manutenção de direção para manter seu barco se movendo na mesma direção da bússola. O motor pode ajustar sua direção automaticamente para compensar o desvio causado por fatores como vento e correntes.

- 1 Conduza o barco na direção que você deseja.
- 2 No controle remoto ou no pedal, selecione   
**OBSERVAÇÃO:** você pode ajustar a direção pressionando  e  ou usando controles de gestos (*Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção, página 20*).

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

### Alterar o comportamento do Manutenção de direção

Por padrão, o recurso Manutenção de direção pode ajustar sua direção para compensar o desvio e manter o barco se movendo na mesma direção. Se preferir, você pode configurar o recurso Manutenção de direção para ignorar o desvio e simplesmente manter a proa apontando na mesma direção.

- 1 No controle, selecione  > **Configurações** > **Motor de corrigo** > **Manutenção de direção**.
- 2 Selecione **Alinhar embarcação**.

Você pode selecionar **Ir** para voltar ao modo Manutenção de direção padrão.

## 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 7*).

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 20*).

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 7*) e a bússola no controle remoto (*Como calibrar o controle remoto, página 13*) 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 17*).
- 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 19*).

- 1 Se necessário, ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 17*).
- 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 20*).

- 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.

## Propulsão à ré

Em modo manual, você pode operar a hélice em marcha à ré. Operar a hélice em marcha à ré por curtos períodos pode ser útil em algumas situações, como recuar em um espaço apertado com menos necessidade de direcionar o motor.

Como a hélice do motor de corrico foi projetada principalmente para propulsão avante, ela é menos eficiente na geração de propulsão à ré, resultando em mais ruído do motor, especialmente em altas velocidades da hélice, e maior turbulência na água.

### AVISO

Você deve usar a propulsão à ré moderadamente para minimizar a cavitação e o desgaste excessivo na hélice e no motor de direção do propulsor.

## Alternar entre o modo de avanço e reverso

- Selecione uma opção:
  - No controle remoto, pressione  duas vezes.
  - No pedal, pressione  ou  duas vezes.

O nível de velocidade na tela do controle remoto e as barras de velocidade no painel de exibição do motor de corrico são mostrados em vermelho enquanto o motor está no modo reverso.

**OBSERVAÇÃO:** ao alternar entre os modos de avanço e reverso, a velocidade da hélice é automaticamente ajustada para a última velocidade usada no mesmo modo de propulsão. A mudança entre a propulsão de avanço e reverso desliga automaticamente a hélice. A mudança entre a propulsão avante e à ré enquanto estiver no modo de piloto automático reverte automaticamente o motor para o modo manual.

## Pontos de parada

Pontos de parada são usados para marcar locais para que você possa voltar mais tarde. O motor de corrico pode armazenar até 5.000 pontos de parada.

Quando o motor de corrico está conectado a um chartplotter, os pontos de parada armazenados no motor de corrico e no chartplotter são sincronizados automaticamente.

**OBSERVAÇÃO:** para evitar a perda acidental de dados, ao excluir pontos de parada, restaurar configurações padrão ou limpar dados do usuário usando o controle remoto do motor de corrico, os pontos de parada no chartplotter não são excluídos. No entanto, se você excluir um ponto de parada do chartplotter, ele é automaticamente excluído do motor de corrico.

## 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  > **Paradas**.  
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Navegar para**.
- 4 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 17*).  
O motor de proa conduz ao local do ponto de parada (*Navegando, página 24*).

## Exibindo detalhes de ponto de parada

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

## Excluindo um ponto de parada

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

## 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  > **Rotas**.  
Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.
- 2 Selecione uma rota.
- 3 Selecione **Navegar para**.
- 4 Selecione uma opção:
  - Para navegar de um ponto de partida usado quando a rota foi criada, selecione **Avançar**.
  - Para navegar por uma rota de um ponto de destino usado quando a rota foi criada, selecione **Retroceder**.
  - Para navegar do seu local atual até o início do percurso e, em seguida, navegar pelo percurso, selecione **Desde o início**.
- 5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 17*).  
O motor de proa percorre a rota na direção escolhida (*Navegando, página 24*).

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 26*).

## Exibindo detalhes da rota

- 1 No controle remoto, selecione  > **Rotas**.  
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  > **Rotas**.  
Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.
- 2 Selecione uma rota.
- 3 Selecione **Editar**.
- 4 Digite um novo nome para a rota.

## Excluindo uma rota

- 1 No controle remoto, selecione  > **Rotas**.  
Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.
- 2 Selecione uma rota.
- 3 Selecione **Excluir**.

## 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  > **Trajetos** > **Salvar trajeto ativo**.  
O trajeto ativo é salvo usando a data atual como seu nome.
- 2 Altere o nome do trajeto salvo (opcional).

## Apagar trajeto ativo

Selecione  > **Trajetos** > **Limpar trajeto ativo**.

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  > **Trajetos** > **Backtrack**.
- 2 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 17*).  
O motor de proa navega de volta ao ponto de partida do trajeto ativo ao longo do caminho percorrido (*Navegando, página 24*).

## Navegar para um trajeto salvo

- 1 Selecione  > **Trajetos** > **Trajetos salvos**.  
Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.
- 2 Selecione um trajeto salvo.
- 3 Selecione **Navegar para**.
- 4 Selecione uma opção:
  - Para navegar pelo trajeto salvo desde o início do trajeto até o fim, selecione **Avançar**.
  - Para navegar pelo trajeto salvo do fim do trajeto de volta ao início, selecione **Retroceder**.
- 5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 17*).  
O motor de proa percorre o trajeto salvo na direção escolhida (*Navegando, página 24*).

## Exibindo detalhes do trajeto salvo

- 1 No controle remoto, selecione  > **Trajetos** > **Trajetos salvos**.  
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  > **Trajetos** > **Trajetos salvos**.  
Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.
- 2 Selecione um trajeto salvo.
- 3 Selecione **Editar**.
- 4 Digite um novo nome para o trajeto salvo.

## Excluir trajeto salvo

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

## Navegando

Antes de navegar, você deve calibrar o motor de proa (*Como calibrar o motor de corrico, página 7*).

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 21*).
  - Comece a navegar por uma rota salva (*Navegando em uma rota, página 22*).
  - Comece a retrair o trajeto ativo (*Navegando até o início do trajeto ativo, página 23*).
  - Comece a navegar em um trajeto salvo (*Navegar para um trajeto salvo, página 24*).

**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.

Navegando 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  > **Modo de espera**.
- 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  > **Seguimento de rota** ou pressione  para retomar a navegação.

3 Se necessário, ligue a hélice.

## Interrompendo a navegação

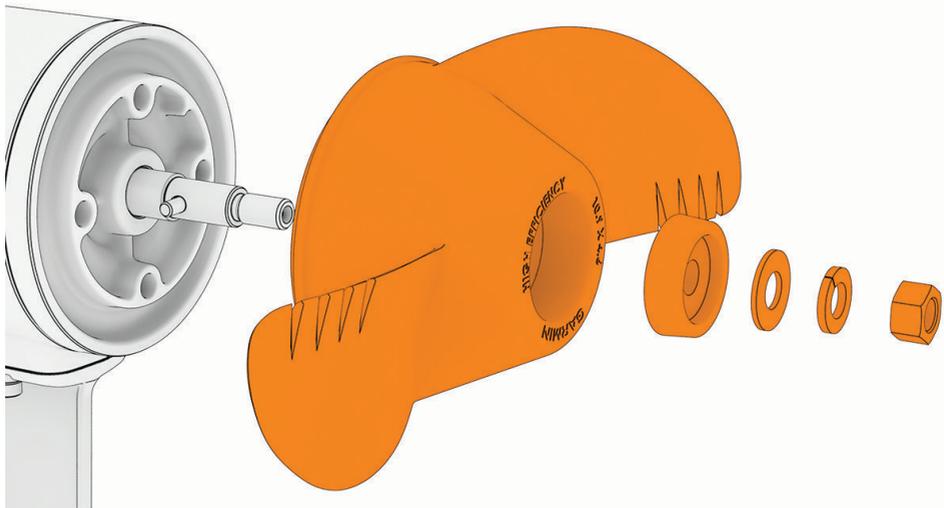
Selecione  > **Parar navegação**.

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

## Trocar a hélice

O motor de corrico Force Pro inclui uma hélice de alta eficiência e uma hélice à prova de algas. Siga estas etapas ao trocar as hélices.

1 Use um soquete de  $\frac{9}{16}$  pol. (15 mm) para remover a porca que fixa a hélice.



2 Remova a hélice e separe a arruela de pressão, a arruela plana e o ânodo de sacrifício.

3 Certifique-se de que o pino no eixo do motor da hélice esteja no lugar e substitua-o, se necessário.

4 Instale a nova hélice.

5 Recoloque o ânodo, a arruela plana, a arruela de pressão e a porca no eixo propulsor da hélice.

6 Use um soquete de  $\frac{9}{16}$  pol. (15 mm) para apertar a porca a 16,27 N-m (12 lbf-pés) e fixar a hélice.

# Configurações

## Configurações do motor de proa

No controle remoto, selecione  > **Configurações** > **Motor de corrico**.

**Wi-Fi:** define as preferências de rede sem fio para o motor de proa (*Configurações de rede sem fio, página 26*).

**Calibrar:** calibra a bússola do motor de proa (*Como calibrar o motor de corrico, página 7*) e define o deslocamento da proa para o motor de proa (*Configurando o deslocamento da proa, página 7*).

**Unidades:** define as unidades de medida.

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

**Lado de acondicionamento do prop.:** define para qual lado do motor de corrico a hélice gira ao acondicionar o motor de corrico. Isso é útil quando você armazena outros itens perto da hélice acondicionada.

**Ligar automaticamente:** liga o motor de proa quando você aplica energia ao sistema.

**Manutenção de direção:** define o comportamento do recurso de retenção de direção (*Alterar o comportamento do Manutenção de direção, página 19*).

**Nav. Arrival:** define o comportamento do motor de proa quando você chega ao final de uma rota. Com a configuração de Trava da âncora, 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.

**Ganho de âncora:** 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.

**Ganho de navegação:** 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.

**Limpar dados do usuário:** 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.

**Repor predefinições:** restaura as configurações do motor de proa para o padrão de fábrica.

## Configurações de rede sem fio

No controle remoto, selecione  > **Configurações** > **Motor de corrico** > **Wi-Fi**.

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

**Modo:** 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 35*).

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

**Configuração > Senha:** 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 **☰** > **Configurações** > **Controle remoto**.

**Luz de fundo:** ajusta as configurações de luz de fundo. (*Configurações da luz de fundo*, página 27)

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

**Desativação automática:** configura o período de tempo em que a luz da tela permanecerá acesa.

**Calibrar:** calibra o controle remoto para os recursos de controle de gestos (*Como calibrar o controle remoto*, página 13).

**Emparelhar:** emparelha o controle remoto com o motor de proa (*Emparelhamento do controle remoto*, página 13).

**Idioma:** define o idioma do texto na tela.

**Repor predefinições:** 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 **☰** > **Configurações** > **Controle remoto** > **Luz de fundo**.

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

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

**Tempo limite:** define o período de tempo em que a luz de fundo permanecerá acesa.

**Brilho:** define o nível de brilho da luz de fundo.

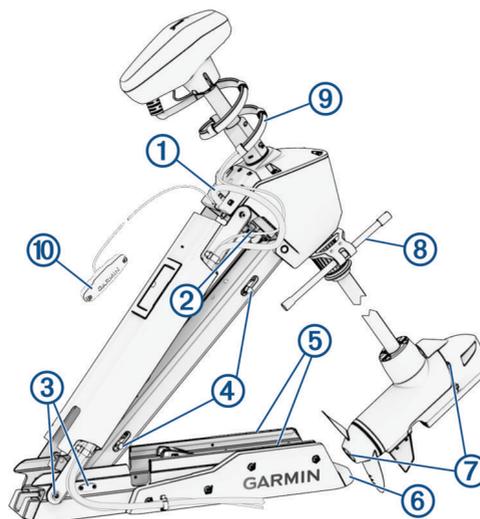
# Necessidades e cronograma de manutenção

## 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 do eixo, para evitar a entrada de água, o que pode provocar danos ao produto.

Para manter sua garantia, você deve executar tarefas de manutenção de rotina para preparar seu motor para a temporada. Se você transportar o motor em ambientes secos e empoeirados, como estradas de cascalho ou de terra, repita essas tarefas durante a temporada conforme a necessidade.

Para obter instruções de serviço e informações sobre peças de reposição, consulte o *Manual de serviços em campo* em [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).



- Examine o cabo de alimentação ① quanto a desgaste e substitua-o se necessário.<sup>3</sup>

<sup>3</sup> Consulte o *Manual de serviços em campo* em [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor) para obter instruções de substituição.

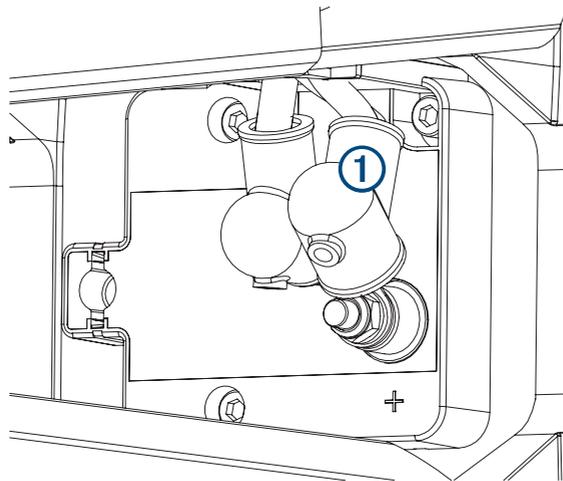
- Verifique e limpe os terminais de alimentação e aperte as porcas ②, se necessário (*Verificar e limpar os terminais de alimentação, página 28*).
- Lubrifique as dobradiças e as buchas ③ (*Lubrificar as dobradiças e buchas, página 29*).
- Limpe e lubrifique o mecanismo da trava de recolhimento e acionamento ④ (*Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento, página 29*).
- Verifique os trilhos do suporte ⑤ e substitua-os, se necessário (*Verificar e substituir os trilhos do suporte, página 31*).
- Verifique o amortecedor de proteção do suporte ⑥ e substitua-o, se necessário (*Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte, página 32*).
- Limpe ou substitua os pinos de ânodos no motor de direção da hélice ⑦ (*Manutenção dos ânodos, página 32*).
- Se instalados, verifique se os batentes de borracha nas extremidades do estabilizador ⑧ apresentam sinais de desgaste e substitua-os, conforme necessário.
- Examine o cabo da bobina ⑨ para identificar sinais de desgaste e substitua-os se necessário.<sup>4</sup>
- Examine o cabo de tração e sua alça ⑩ para identificar sinais de desgaste e substitua-os, se necessário (*Substituir o cabo de tração, página 34*).

## Verificar e limpar os terminais de alimentação

### ⚠ ATENÇÃO

Desligue sempre o motor da bateria antes de manusear ou trabalhar com o propulsor, o motor de direção do propulsor, as ligações elétricas ou os compartimentos de eletrônicos para evitar ferimentos graves ou morte.

- 1 Com o motor na posição acionada, remova as proteções de borracha dos terminais de alimentação positivo e negativo ①.

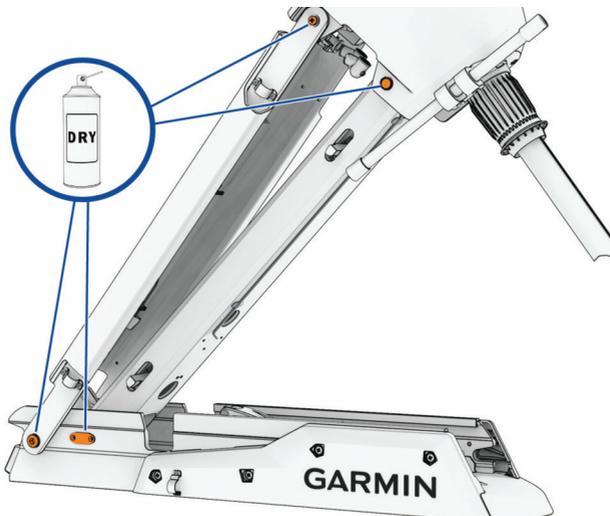


- 2 Verifique se as porcas dos terminais estão bem ajustadas e se os terminais do anel não estão se movendo.
- 3 Se necessário, use uma chave de torque e um soquete de 10 mm para garantir que as porcas estejam apertadas a 4 N-m (36 lbf-pol.).
- 4 Se necessário, limpe as corrosões dos terminais usando uma escova de aço.  
**OBSERVAÇÃO:** em casos de corrosão intensa, pode ser necessário remover os cabos de alimentação para uma limpeza eficaz. Consulte o *Manual de serviços em campo do motor de corrico Force Pro* em [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor) para obter instruções detalhadas sobre como desconectar e remover os cabos de alimentação do motor.
- 5 Cubra as conexões com graxa dielétrica.
- 6 Recoloque as proteções de borracha nos terminais de energia.

<sup>4</sup> Consulte o *Manual de serviços em campo* em [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor) para obter instruções de substituição.

## Lubrificar as dobradiças e buchas

- 1 Aplique um lubrificante antiaderente de película seca em cada ponto de articulação, incluindo o espaço entre as peças móveis.



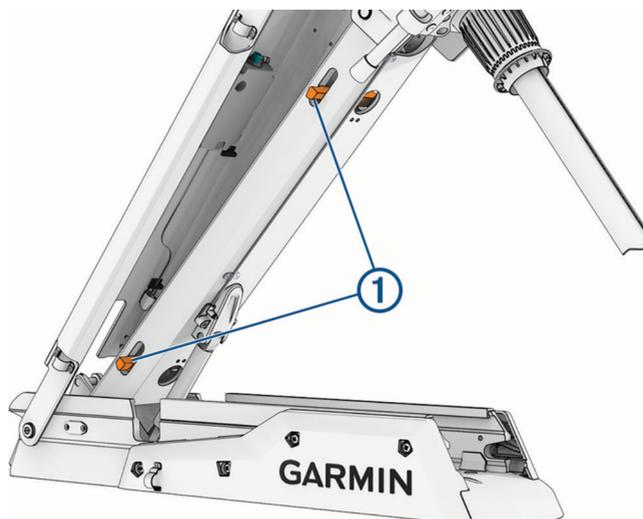
- 2 Mova algumas vezes o motor da posição de armazenamento para a posição de implementação para distribuir o lubrificante.
- 3 Se necessário, aplique um pouco mais de lubrificante e repita a etapa anterior.
- 4 Deixe o lubrificante secar de acordo com as instruções do fabricante.

## Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento

### ⚠ CUIDADO

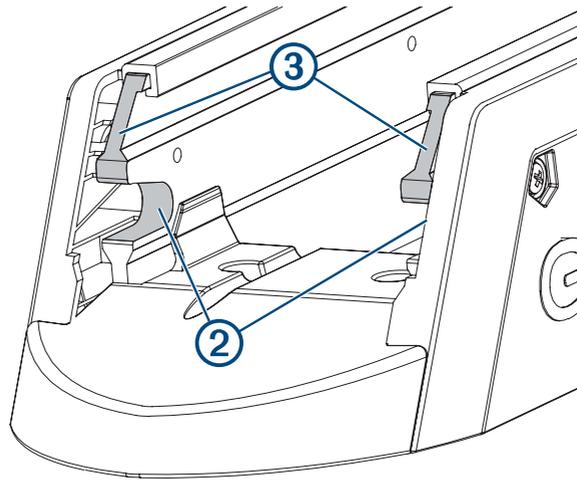
Este procedimento é melhor realizado com o motor no meio entre as posições de armazenamento e implementação. Quando estiver nesta posição, o motor não estará preso, por isso você deve apoiar o motor e ter muito cuidado para evitar prender ou esmagar as mãos ou os dedos.

- 1 Coloque o motor entre as posições de armazenamento e implementação para que a base fique orientada verticalmente e possa acessar ambos os mecanismos de travamento ①.

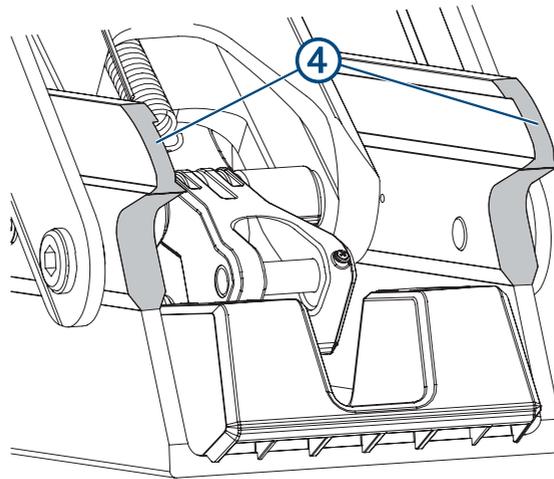


- 2 Apoie o peso do motor para evitar que ele caia e esmague suas mãos ou dedos.
- 3 Limpe todos os detritos, sujeira e acúmulo de todos os canais do mecanismo de travamento.
- 4 Aplique uma graxa sintética ou marítima de uso geral nos mecanismos de travamento e nos canais.

- 5 Puxe e solte o cabo de acionamento várias vezes para movimentar os mecanismos nos canais e distribuir a graxa.
- 6 Se necessário, aplique graxa adicional e repita a etapa anterior.
- 7 Limpe todos os detritos, sujeira e acúmulo dos receptores de trava ② na parte frontal da base de montagem.



- 8 Aplique uma graxa sintética ou marítima de uso geral na superfície superior ③ dos receptores de trava na parte frontal da base de montagem, para que os mecanismos de travamento deslizem suavemente para dentro dos receptores.
- 9 Repita as duas etapas anteriores para os receptores de trava na parte traseira da base de montagem ④.

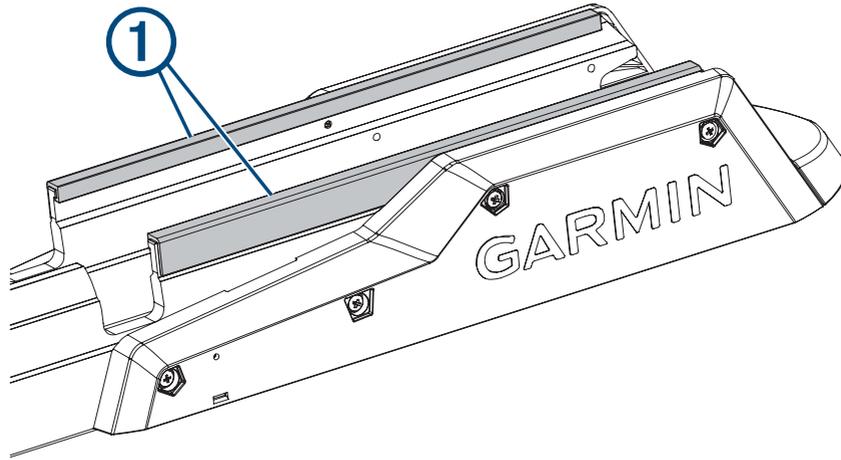


- 10 Retorne o motor para a posição de armazenamento ou de implementação.

## Verificar e substituir os trilhos do suporte

Os trilhos protegem o motor de acionamento do propulsor e o suporte contra impactos ao guardar o motor e podem se desgastar com o tempo. Se os trilhos estiverem danificados ou desgastados e a base de montagem estiver visível através deles, você deve substituí-los.

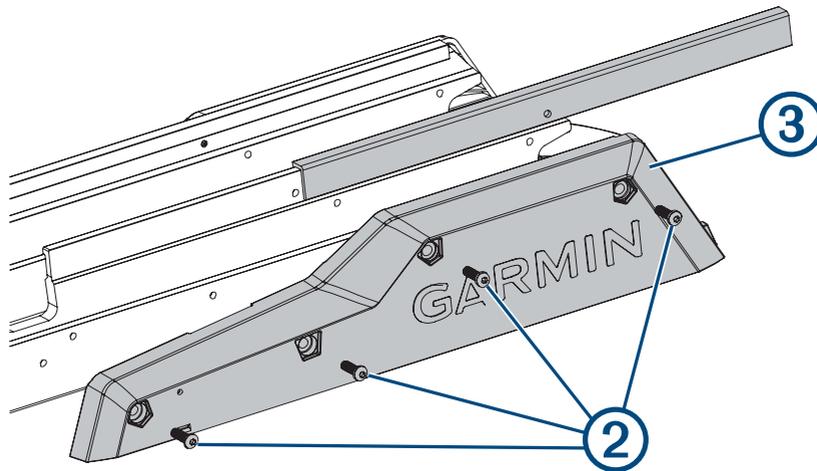
- 1 Com o motor na posição de armazenamento, examine os trilhos ① para ver se há desgaste ou danos.



- 2 Selecione uma ação:

- Se os trilhos estiverem em boas condições, e você não puder ver a base de montagem de metal através de qualquer área desgastada, nenhuma ação adicional é necessária.
- Se os trilhos estiverem danificados ou se você puder ver a base de montagem de metal através de áreas desgastadas nos trilhos, vá para a próxima etapa para substituí-los.

- 3 Usando uma chave hexagonal de 4 mm ou uma chave inglesa, remova os parafusos ② que fixam as coberturas ③ à base de montagem.

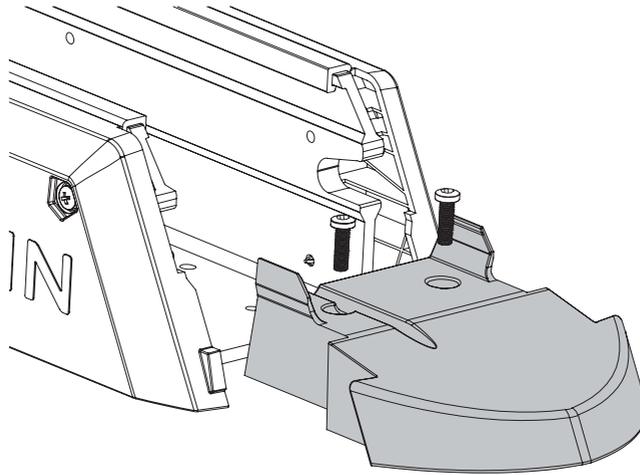


- 4 Deslize os trilhos danificados para fora da base de montagem.
- 5 Deslize os trilhos de substituição na base de montagem.
- 6 Prenda as coberturas na base de montagem usando os parafusos removidos anteriormente.

## Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte

O amortecedor de proteção do suporte é a parte da base de montagem que fica pendurada na proa do barco.

- 1 Coloque o motor entre as posições de armazenamento e implementação e verifique se há danos no amortecedor de proteção do suporte.
- 2 Selecione uma ação:
  - Se o amortecedor de proteção do suporte não estiver danificado, nenhuma ação adicional será necessária.
  - Se o amortecedor de proteção do suporte estiver danificado, vá para a próxima etapa para substituí-lo.
- 3 Com uma chave hexagonal de 4 mm ou uma chave inglesa, remova os dois parafusos que fixam o amortecedor de proteção do suporte à base de montagem.



- 4 Instale um amortecedor de proteção do suporte de substituição e prenda-o na base de montagem usando os parafusos fornecidos com a peça de reposição.

## Manutenção dos ânodos

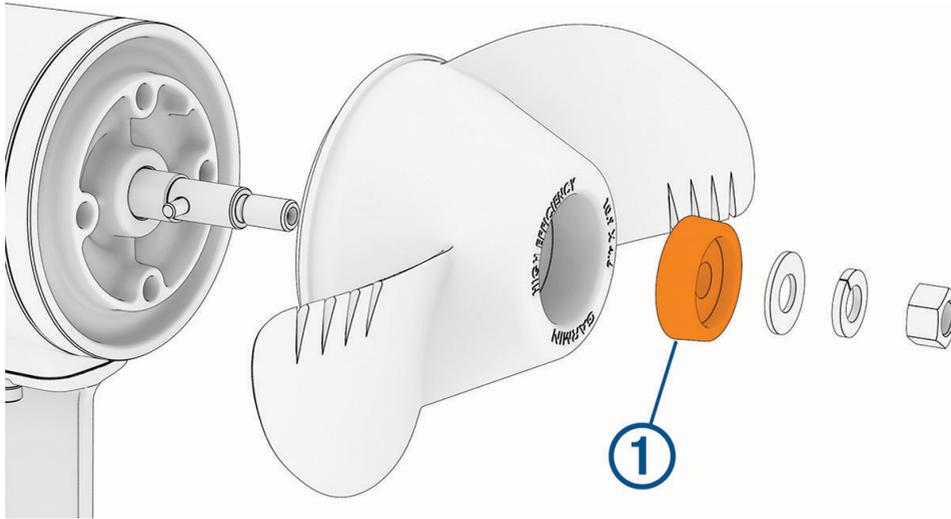
### ATENÇÃO

Desligue sempre o motor da bateria antes de manusear ou trabalhar com o propulsor, o motor de direção do propulsor, as ligações elétricas ou os compartimentos de eletrônicos para evitar ferimentos graves ou morte.

Os ânodos de sacrifício protegem os componentes do motor contra corrosão. Eles devem ser examinados e limpos ou substituídos toda temporada, se necessário. Você pode comprar ânodos de substituição do seu revendedor Garmin ou acessar [garmin.com](http://garmin.com).

## Manutenção do ânodo da hélice

- 1 Use um soquete de  $\frac{9}{16}$  pol. (15 mm) para soltar a porca na extremidade da hélice.
- 2 Remova a hélice e separe a porca, a arruela de pressão e a arruela plana.
- 3 Remova e examine o ânodo ①.



- 4 Selecione uma opção:
  - Se o ânodo estiver na metade do tamanho original ou maior, limpe-o usando uma escova de aço ou lixa.

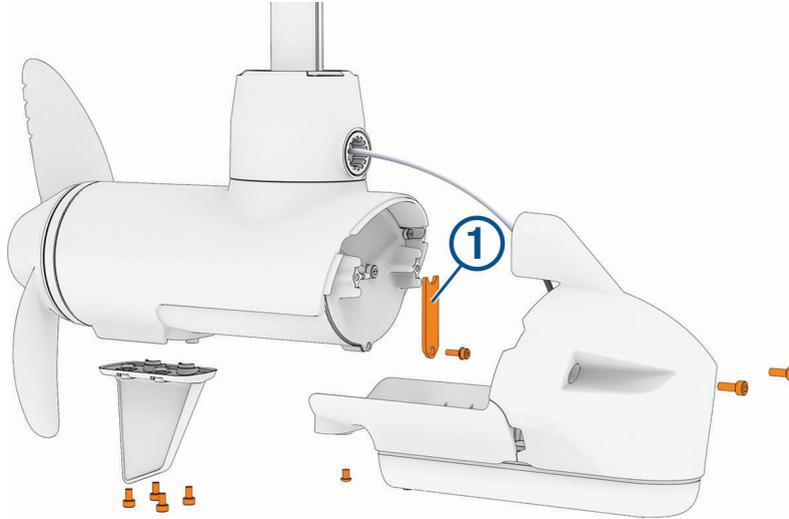
### AVISO

Remova o ânodo do motor antes de limpá-lo com uma escova de aço ou lixa. Limpar o ânodo enquanto ele está instalado no motor pode danificar o motor, acelerar a corrosão e encurtar a vida útil do motor.

- Se o ânodo estiver com menos da metade do tamanho original, descarte-o e compre um substituto.
- 5 Coloque o ânodo limpo ou novo de volta no eixo propulsor da hélice, seguido da arruela plana, da arruela de pressão e da porca.
  - 6 Use um soquete de  $\frac{9}{16}$  pol. (15 mm) para apertar a porca a 16,27 N-m (12 lbf-pés) e fixar a hélice.

## Manutenção do ânodo de cone de proa

- 1 Com uma chave de torque ou hexagonal de 4 mm, remova os quatro parafusos que fixam a quilha à parte inferior do motor.
- 2 Com uma chave de torque ou hexagonal de 3 mm, remova o parafuso que fixa o transdutor e o cone de proa à parte inferior do motor.
- 3 Com uma chave de torque ou hexagonal de 4 mm, remova os parafusos para desconectar o cone de proa da parte frontal do motor.
- 4 Com uma chave de torque ou hexagonal de 3 mm, remova o parafuso para liberar o ânodo ① na parte frontal do motor.



- 5 Examine o ânodo e conclua uma ação:
  - Se o ânodo estiver na metade do tamanho original ou maior, limpe-o usando uma escova de aço ou lixa.
  - Se o ânodo estiver com menos da metade do tamanho original, descarte-o e compre um substituto.
- 6 Coloque o ânodo limpo ou novo no parafuso e prenda-o ao motor.
- 7 Prenda o cone de proa na parte dianteira do motor.
- 8 Instale o parafuso que prende o transdutor e o cone de proa à parte inferior do motor.
- 9 Instale a quilha na parte inferior do motor.

## Substituir o cabo de tração

Siga as instruções incluídas no kit de cabo e alça de tração (código de peça 010-13915-00) ou consulte as *Instruções do cabo e alça de tração* em [garmin.com/manuals/force\\_pro\\_trolling\\_motor](http://garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor).

## Corrigir arranhões na pintura

Com o tempo, as peças do motor podem ficar arranhadas ou com pequenos danos. Você pode usar tinta para retocar essas áreas e melhorar a aparência do motor.

- 1 Usando álcool isopropílico, limpe completamente as áreas onde a tinta foi arranhada ou danificada.
- 2 Aplique tinta de retoque de poliuretano líquido nas áreas arranhadas ou danificadas.
- 3 Siga as instruções na pintura e deixe secar adequadamente antes de usar o motor.

# 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  > **Configurações** > **Motor de corrico** > **Wi-Fi** > **Modo** > **ActiveCaptain** > **Configuração**.
- 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/](http://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.

- 1 Se necessário, configure o motor de corrico para uso com o app ActiveCaptain (*Introdução ao app ActiveCaptain, página 35*).
- 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. As luzes indicadoras de velocidade do motor no painel do visor do motor de corrico piscam para indicar que o software está sendo atualizado.  
**OBSERVAÇÃO:** se a transferência estiver completa, mas os painéis de exibição do motor de corrico não começarem a piscar, você deve desligar o motor de corrico e ligá-lo novamente para executar a atualização.

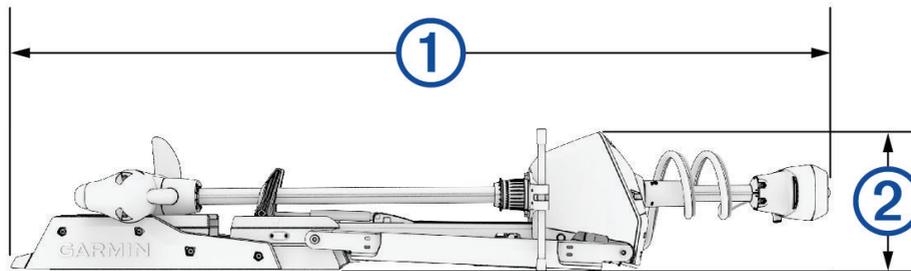
**8** Certifique-se de que o controle remoto esteja ligado e conectado.

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.

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

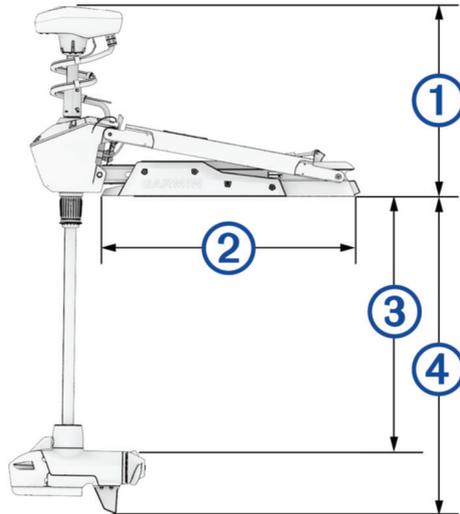
Após a conclusão da atualização do software do motor de proa, se uma atualização estiver disponível para o pedal, a luz indicadora no pedal se acenderá em roxo enquanto o processo de atualização é concluído. Quando a luz indicadora se apaga, a atualização está concluída.

## Dimensões de armazenamento

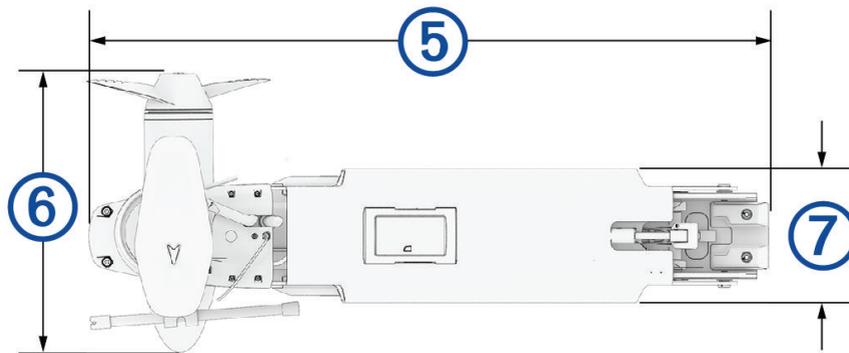


Item	Modelo de 50 pol.	Modelo de 57 pol.
①	Mín. de 1575 mm (62,00 pol.) Máx. de 1825 mm (71,85 pol.)	Mín. de 1750 mm (68,90 pol.) Máx. de 2090 mm (82,28 pol.)
②	330 mm (12,99 pol.)	345 mm (13,58 pol.)

## Dimensões implementadas



Item	Modelo de 50 pol.	Modelo de 57 pol.
①	Mín. de 496 mm (19,52 pol.) Máx. de 746 mm (29,37 pol.)	Mín. de 496 mm (19,52 pol.) Máx. de 833 mm (32,80 pol.)
②	708 mm (27,87 pol.)	799 mm (31,46 pol.)
③	Mín. de 644 mm (25,35 pol.) Máx. de 895 mm (35,24 pol.)	Mín. de 730 mm (28,74 pol.) Máx. de 1065 mm (41,93 pol.)
④	Mín. de 835 mm (32,87 pol.) Máx. de 1080 mm (42,52 pol.)	Mín. de 930 mm (36,61 pol.) Máx. de 1259 mm (49,57 pol.)



Item	Modelo de 50 pol.	Modelo de 57 pol.
⑤	931 mm (36,65 pol.)	1021 mm (40,20 pol.)
⑥	421 mm (16,57 pol.)	421 mm (16,57 pol.)
⑦	203 mm (7,99 pol.)	203 mm (7,99 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 de 50 pol.: 30,25 kg (66,7 lb.) Modelo de 57 pol.: 32,06 kg (70,7 lb.)
Peso (estabilizador)	0,54 kg (1,2 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 <sup>5</sup> Compartimento do motor de direção: IEC 60529 IPX7 <sup>6</sup> Compartimento do visor: IEC 60529 IPX7 Compartimento do motor de acionamento da hélice: IEC 60529 IPX8 <sup>7</sup>
Distância segura da bússola	91 cm (3 pés)
Comprimento do cabo de alimentação	Modelo de 50 pol.: 1,2 m (4 pés) Modelo de 57 pol.: 1,1 m (3,5 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 <b>OBSERVAÇÃO:</b> 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 sem fio e potência de transmissão	2,4 GHz a 19,9 dBm, no máximo

<sup>5</sup> A peça é resistente à exposição projetada da água de qualquer direção (como chuva).

<sup>6</sup> A peça é resistente à imersão acidental em água com profundidade de 1 m até 30 min.

<sup>7</sup> 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  $\pm 7$  N (Newton) (5 lbf) (libra-força) e  $\pm 5$  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 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> 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 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> 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 pilha	240 horas, uso típico
Frequência de rádio	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 <sup>8</sup>
Distância segura da bússola	15 cm (6 pol.)

## do pedal

Dimensões (C x L x A)	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> 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 pilha	Pelo menos 1 ano
Frequência de rádio	2,4 GHz a 0,72 dBm nominal
Distância segura da bússola	60 cm (2 pés)

<sup>8</sup> Resistente à imersão acidental em água em até 1 m de profundidade por até 30 min.



