

GARMIN®

FORCE® CURRENT 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 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

Informações importantes..... 1

Introdução..... 2

Instalação do motor no suporte.....	3
Como ajustar a profundidade do motor de corrico.....	4
Verificar a folga da hélice.....	4
Conectar a fonte de alimentação.....	5
Como recolher o motor.....	6
Como implantar o motor.....	6
Como remover do motor do suporte.....	7
Indicador de status.....	8
Trocar a hélice.....	10

Controle remoto..... 11

Tela do controle remoto.....	13
Navegando pelo menu.....	14
Controles por gesto.....	14
Como usar os controles de gestos para navegar.....	14
Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção.....	14
Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida.....	14
Como instalar as baterias no controle remoto.....	14
Prendendo o cordão.....	15
Como calibrar o controle remoto.....	15
Emparelhamento do controle remoto.....	15
Emparelhar um controle remoto adicional.....	16

Operação..... 16

Ligando e desligando a hélice.....	16
Como ajustar a profundidade do motor.....	16
Operação da hélice quando parcialmente implantada.....	17
Direção manual do motor de proa.....	17
Propulsão à ré.....	18
Alternar entre o modo de avanço e reverso.....	18
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.....	19
Excluindo um ponto de parada.....	19
Rotas.....	19
Navegando em uma rota.....	19
Exibindo detalhes da rota.....	19
Editar o nome de uma rota.....	19
Excluindo uma rota.....	20
Trajetos.....	20
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... ..	21
Editar o nome de um trajeto salvo... ..	21
Excluir trajeto salvo.....	21

Piloto automático..... 21

Calibração da bússola do motor de proa.....	22
Como captar um sinal de GPS.....	22
Ajustar a resposta do piloto automático.....	22
Mantendo sua velocidade.....	23
Mantendo sua posição.....	23
Mantendo sua direção.....	23
Alterar o comportamento do Heading Hold.....	23
Navegando.....	24
Pausar e retomar a navegação.....	24
Interrompendo a navegação.....	24

Configurações..... 25

Configurações do motor de proa.....	25
Configurações de rede sem fio.....	25
Configurações de gerenciamento de bateria.....	26
Configurações do controle remoto.....	26
Configurações da luz de fundo.....	26

Etiqueta MOB..... 27

Como fixar a pulseira ou laço com mosquetão	28
Substituição da etiqueta MOB	28
Emparelhando uma etiqueta MOB com o motor de corrico Force Current	29
Substituição da bateria da etiqueta MOB	30

Pedais Power Steer 31

Fixação dos pedais nos trilhos	31
Como direcionar com os pedais	32
Como inverter a resposta da direção	33
Como usar as alavancas dos pedais... ..	33
Alterando a função das alavancas dos pedais	33
Emparelhamento dos pedais	33
Como instalar as baterias nos pedais	34
LED de status	34

Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain34

Como se conectar a um chartplotter 35

Estabelecer conexão com um relógio Garmin 35

Atualizações de software 35

Necessidades e cronograma de manutenção 36

Substituindo a corda de tração	37
Instalar a alça da corda	37
Verificação dos ânodos de sacrifício.. ..	38

Especificações 39

Motor de corrico	39
Dimensões	40
Pedais Power Steer	41
Dimensões	42
Especificações	43
Especificações da	43

Informações importantes

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.

Você deve retirar o motor de corrico do caiaque antes de transportá-lo. Transportar o caiaque com o motor de corrico no suporte pode provocar um acidente, causando ferimentos pessoais graves e danos materiais.

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.

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.

Leve sempre um remo em seu caiaque, para evitar a possibilidade de ficar à deriva em caso de falha de energia inesperada ou outro problema que impeça a utilização do motor de corrico.

Ao usar o motor de corrico para conduzir o caiaque para trás, o caiaque pode mudar de direção inesperadamente, devido ao casco interferir no impulso do motor. Você deve ficar alerta e atento ao seu entorno ao usar o motor para mover o caiaque para trás, para evitar possíveis ferimentos pessoais ou danos causados por uma colisão acidental.

CUIDADO

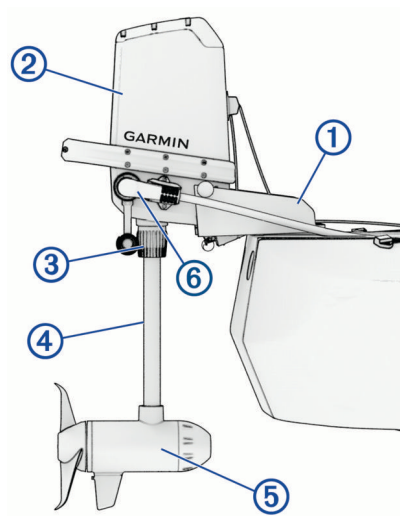
Ao transportar o motor de corrico, use sempre a alça na parte de trás da carcaça do sistema de direção e tenha cuidado com o motor de acionamento do propulsor e com o propulsor, para evitar a possibilidade de ferimentos pessoais ou danos materiais.

Certifique-se de que o motor está na posição de acondicionamento antes de entrar ou sair do caiaque. Conduzir o caiaque acidentalmente ao entrar ou sair dele pode provocar ferimentos pessoais ou danos materiais.

AVISO

Você deve utilizar o motor de corrico Force Current com a hélice de alta eficiência somente em condições de águas abertas. Ao usar o propulsor de alta eficiência em condições de águas pouco profundas, existe um risco maior de danificar o propulsor se o motor colidir com um obstáculo subaquático.

Introdução



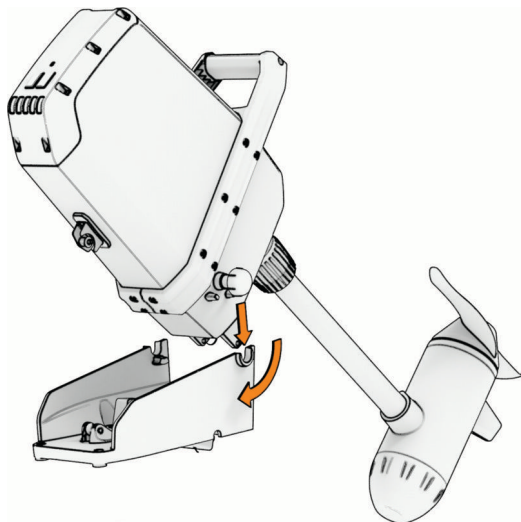
①	Suporte
②	Sistema de direção
③	Anel de ajuste de profundidade
④	Eixo
⑤	Motor de direção do propulsor
⑥	Conector do cabo de alimentação

Instalação do motor no suporte

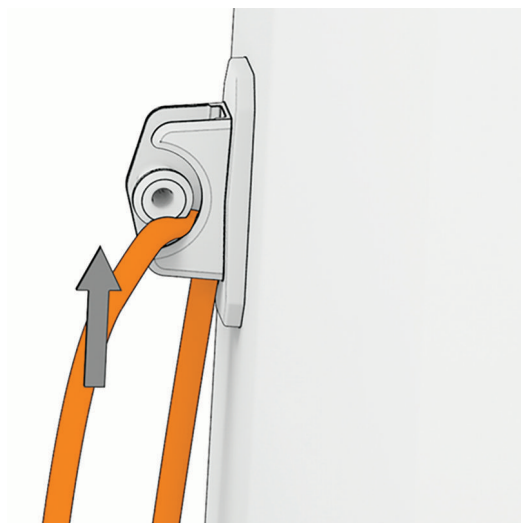
CUIDADO

Ao transportar o motor de corrigo, use sempre a alça na parte de trás da carcaça do sistema de direção e tenha cuidado com o motor de acionamento do propulsor e com o propulsor, para evitar a possibilidade de ferimentos pessoais ou danos materiais.

- 1 Se necessário, afrouxe os botões de pivô em ambos os lados do motor de corrigo.
- 2 Abaixе o motor sobre o suporte em um ângulo de aproximadamente 45 graus, alinhando os botões de pivô do motor com os suportes de pivô do suporte.



- 3 Permita que o motor gire para baixo até a posição vertical.
- 4 Aperte os botões de ambos os lados do motor até que parem.
- 5 Insira a corda parcialmente no ilhó na parte frontal do sistema de direção do motor e puxe a parte superior da corda para cima até que ela se encaixe no ilhó.



Como ajustar a profundidade do motor de corrico

⚠ ATENÇÃO

Antes de definir a profundidade do motor, você deve garantir que haja espaço suficiente para a hélice durante toda a rotação do eixo do motor ([Verificar a folga da hélice, página 4](#)).

- 1 Solte o anel na base do compartimento do sistema de direção.



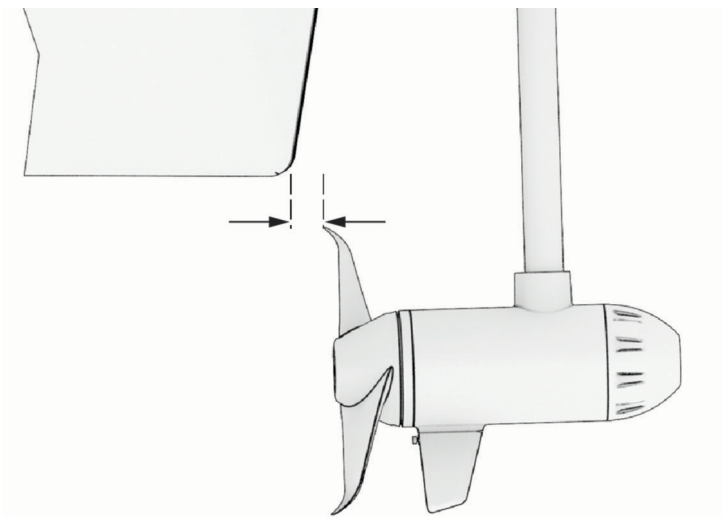
- 2 Aumente ou diminua a profundidade do motor de proa.
- 3 Depois de ajustar o motor para a profundidade desejada, aperte o anel na base do compartimento do sistema de direção.

Verificar a folga da hélice

⚠ ATENÇÃO

Antes de ligar o motor de corrico, você deve se certificar de que há folga suficiente entre a hélice e o casco em toda a rotação do eixo do motor. A instalação do motor com espaço insuficiente entre a hélice e o casco pode causar ferimentos pessoais e danos materiais se a hélice entrar em contato com o casco durante o uso.

- 1 Gire manualmente o motor de acionamento da hélice para verificar a folga em uma rotação completa de 360 graus do eixo.



- 2 Se necessário, ajuste a profundidade do motor para garantir espaço suficiente entre a hélice e o casco ([Como ajustar a profundidade do motor de corrico, página 4](#)).

Conectar a fonte de alimentação

⚠ ATENÇÃO

Para evitar possíveis lesões pessoais graves ou danos materiais, o disjuntor deve estar na posição desligada antes de você conectar o cabo de alimentação do motor de corrico a ele.

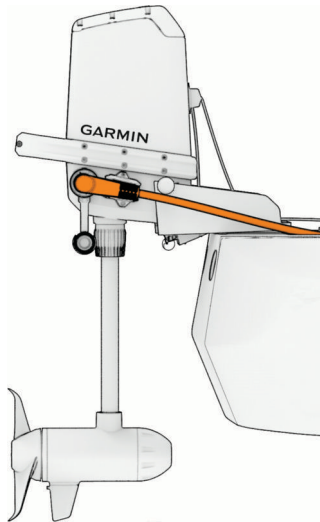
Você deve conectar o fio positivo (+) do cabo de alimentação a um disjuntor ou fusível com classificação de 40 A (contínua). Ligar este fio à energia sem um disjuntor ou um fusível pode resultar em curto-circuito no fio, o que pode provocar superaquecimento e até um possível incêndio.

AVISO

Você deve conectar o motor de corrico Force Current a uma bateria de 12 ou 24 Vcc. Conectar o motor a outras tensões pode causar baixo desempenho ou danos ao produto.

- 1 Conecte o cabo de alimentação do motor de corrico à bateria, roteando o fio vermelho (+) através de um disjuntor com classificação de 40 A (contínua).
- 2 Gire a tampa de proteção contra intempéries no conector de alimentação do motor de corrico um quarto de volta no sentido anti-horário para expor o conector de alimentação.
- 3 Insira o conector do cabo de alimentação, com o cabo aproximadamente paralelo ao caiaque, e empurre até que ele esteja totalmente inserido.

OBSERVAÇÃO: certifique-se de que o colar de travamento do conector do cabo de alimentação esteja na posição destravada antes de conectá-lo ao motor.

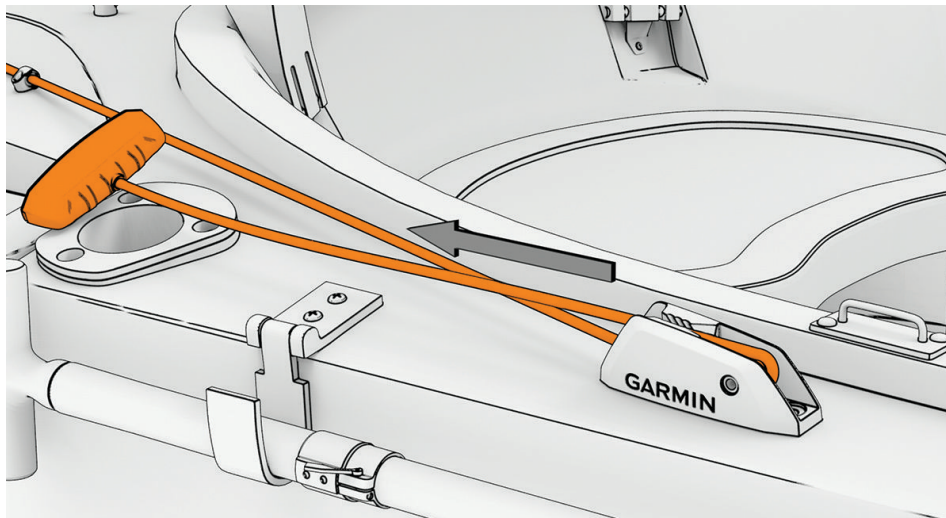


O alívio de tensão do cabo de alimentação repousa contra o suporte no compartimento do motor.

- 4 Gire o anel de travamento do conector do cabo de alimentação um quarto de volta no sentido horário para travá-lo no lugar.

Como recolher o motor

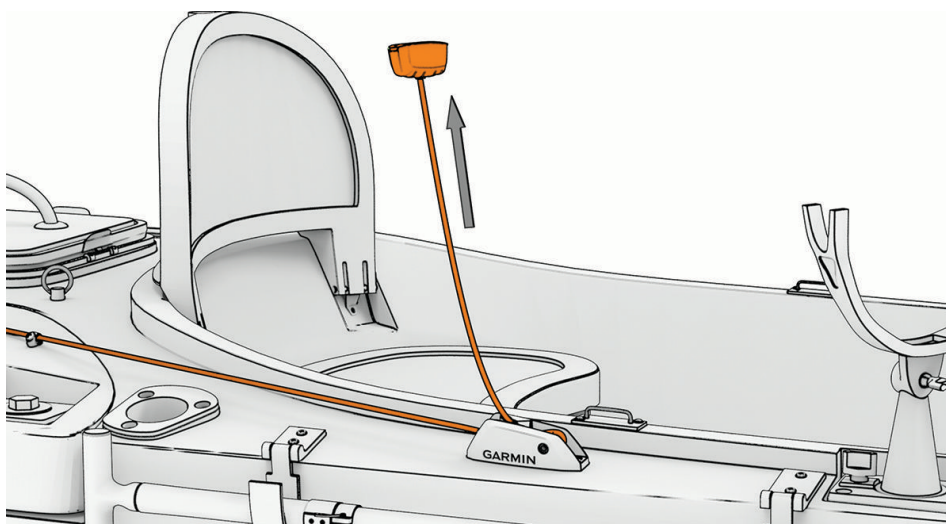
- 1 Puxe a alça de corda em direção ao motor, levantando o motor de propulsão da hélice para fora da água.
- 2 Abaixे a corda de modo que ela se encaixe na trava e solte a tensão suavemente.



A corda fica presa sob tensão na trava, mantendo o motor na posição de armazenamento.

Como implantar o motor

- 1 Puxe a alça para cima e para trás para soltar a corda da trava.



- 2 Solte suavemente a tensão da corda para baixar o motor de propulsão da hélice na água até que ele pare. A trava do suporte engata no pino de travamento, mantendo o motor na posição implantada.

Como remover do motor do suporte

Você deve desligar o disjuntor e desconectar o cabo de alimentação do motor antes de remover o motor do suporte.

Você deve colocar o motor na posição implantada (*Como implantar o motor, página 6*) ou soltar a corda da trava e sustentar o motor usando a alça na parte traseira do compartimento do sistema de direção, antes de remover o motor do suporte.

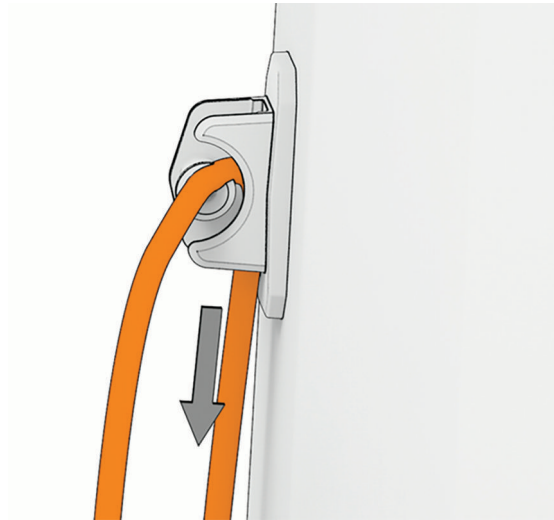
⚠ ATENÇÃO

Você deve retirar o motor de corrico do caiaque antes de transportá-lo. Transportar o caiaque com o motor de corrico no suporte pode provocar um acidente, causando ferimentos pessoais graves e danos materiais.

⚠ CUIDADO

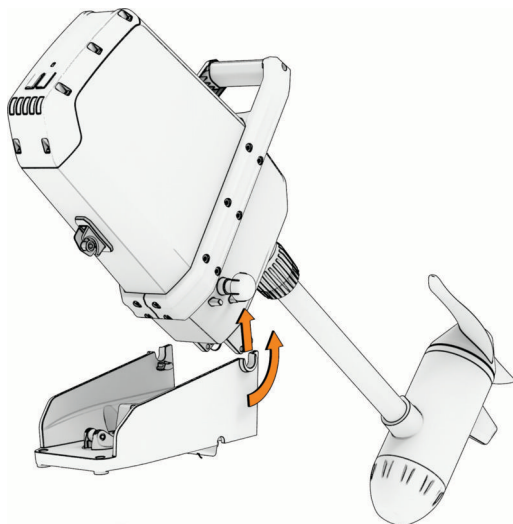
Ao transportar o motor de corrico, use sempre a alça na parte de trás da carcaça do sistema de direção e tenha cuidado com o motor de acionamento do propulsor e com o propulsor, para evitar a possibilidade de ferimentos pessoais ou danos materiais.

- 1 Puxe a parte superior da corda parcialmente para fora do lado aberto do ilhó na frente do sistema de direção do motor e puxe a parte inferior da corda para baixo até que ela saia do ilhó.



- 2 Desparafuse os botões em ambos os lados do motor até que parem.

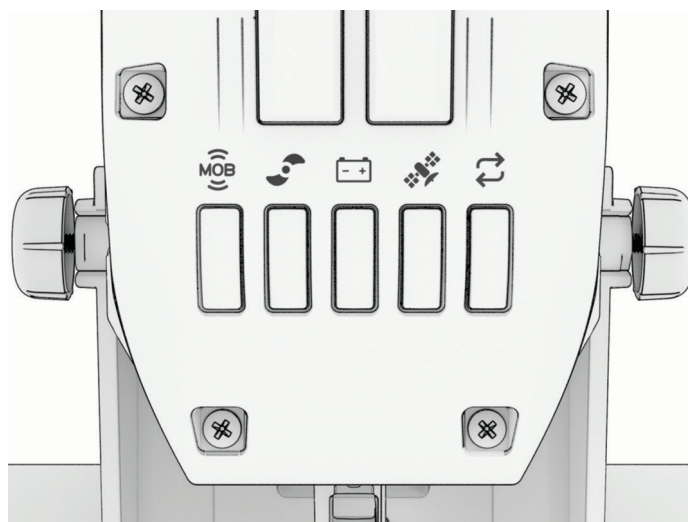
- 3 Incline o motor para um ângulo de aproximadamente 45 graus usando a alça na parte traseira do motor. Se o motor estiver na posição implantada, você deverá puxar a corda para cima para soltar a trava do suporte antes de poder incliná-lo.



- 4 Levante o motor do suporte usando ambas as mãos.

Indicador de status

Os LEDs de status no painel superior do motor de corrigo indicam o status do motor.



	Etiqueta Homem ao mar (MOB) (Etiqueta MOB, página 27): • Verde sólido: a etiqueta MOB está conectada. • Vermelho piscando: a etiqueta MOB perdeu a conexão. A hélice está desativada. OBSERVAÇÃO: depois de restaurar a conexão com a etiqueta MOB, pressione o botão  na etiqueta MOB ou ignore a notificação no controle remoto ou em um chartplotter conectado, antes de ativar a hélice. • Vermelho sólido: a etiqueta MOB não está conectada. A hélice está desativada. • Amarelo piscando: a etiqueta MOB não está conectada, e o MOB Tag Override Mode está ativado. A hélice não está desativada (Substituição da etiqueta MOB, página 28).
	Status da hélice e do piloto automático: • Verde sólido: a hélice está ativada. • Verde piscando: o modo de piloto automático está ativado. • Apagado: a hélice está desativada.
	Status da bateria: • Verde sólido: o nível da bateria está bom. • Amarelo sólido: o nível da bateria está médio. • Vermelho sólido: o nível da bateria está baixo. • Vermelho piscando: o nível da bateria está extremamente baixo. OBSERVAÇÃO: por padrão, o indicador de nível da bateria é otimizado para baterias de fosfato de ferro e lítio (Configurações de gerenciamento de bateria, página 26).
	Status do GPS: • Verde sólido: o motor tem um sinal bom de GPS. • Amarelo sólido: o motor tem um sinal fraco de GPS. • Vermelho sólido: o motor não tem sinal de GPS.
	Status: • Verde sólido: não há erros. • Azul sólido: o motor está em modo de emparelhamento. • Vermelho sólido: ocorreu um erro¹. • Vermelho piscando: ocorreu um erro crítico.
All	Verde piscando alternado: o motor, o controle remoto ou os pedais estão instalando uma atualização de software.

¹ Depois de resolver o erro, talvez seja necessário desligar e ligar o motor para apagar o LED vermelho de erro.

Trocar a hélice

⚠️ ATENÇÃO

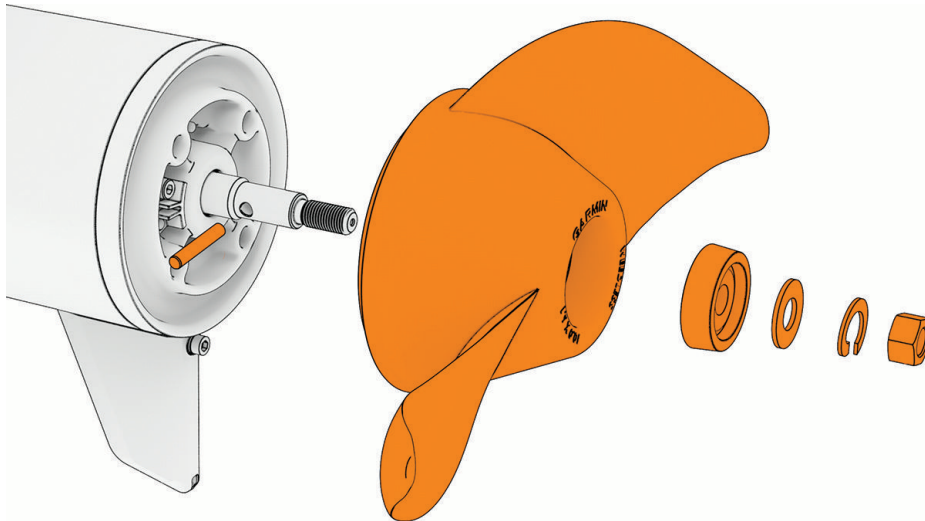
Sempre desconecte o motor da bateria antes de manusear ou trabalhar com a hélice para evitar ferimentos graves ou morte.

AVISO

Você deve utilizar o motor de corrico Force Current com a hélice de alta eficiência somente em condições de águas abertas. Ao usar o propulsor de alta eficiência em condições de águas pouco profundas, existe um risco maior de danificar o propulsor se o motor colidir com um obstáculo subaquático.

O motor de corrico Force Current 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.

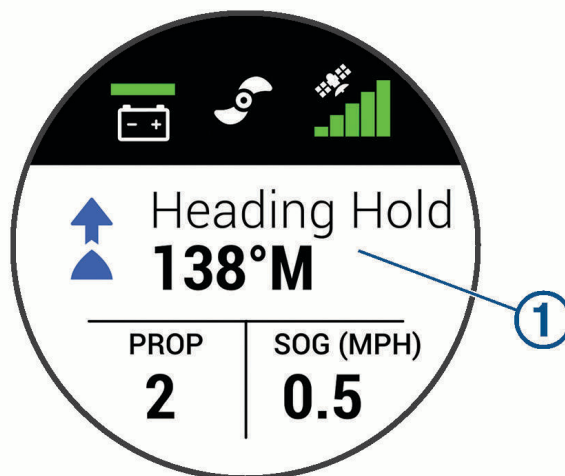
Controlle remoto



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 23</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 17</i>). Mantenha pressionado para navegar usando gestos (<i>Como usar os controles de gestos para navegar, página 14</i>).
	Pressione uma vez para ligar e desligar a hélice (<i>Ligando e desligando a hélice, página 16</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 18</i>).
	Pressione para navegar pelo menu (<i>Navegando pelo menu, página 14</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 mudar para a propulsão à ré (<i>Propulsão à ré, página 18</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 23</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>Controles por gesto, página 14</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 23</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 14</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. ²

² Requer uma conexão para um chartplotter Garmin compatível. Consulte o manual do proprietário do chartplotter para mais instruções.

Tela do controle remoto



1	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.
	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. OBSERVAÇÃO: por padrão, o indicador de nível da bateria é otimizado para baterias de fosfato de ferro e lítio (Configurações de gerenciamento de bateria, página 26). DICA: 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 (Configurações do motor de proa, página 25). Você pode visualizar o nível da bateria do controle remoto ao pressionar .
	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.³ Sem girar: a hélice está ligada com a velocidade definida para zero. Não é mostrado: a hélice está desligada.
	Mostra a intensidade do sinal de GPS do motor de proa.
PROP	Mostra o nível de velocidade da hélice (Como ajustar a profundidade do motor, página 16). Quando a hélice fornece ativamente uma propulsão de ré, o nível de velocidade é apresentado em vermelho.⁴ OBSERVAÇÃO: a velocidade da hélice não é mostrada quando o motor está utilizando o controle de cruzeiro.
SOG	Mostra a velocidade medida no solo (SOG).

³ O motor pode funcionar mais alto na propulsão de ré do que na propulsão para frente.

⁴ No empuxo reverso, o motor é mais ruidoso, gera menos empuxo e é menos eficiente do que no empuxo para frente.

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.

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 ([Calibração da bússola do motor de proa, página 22](#)) e a bússola no controle remoto ([Como calibrar o controle remoto, página 15](#)) 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 16](#)).
- 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 23](#)).

- 1 Se necessário, ligue a hélice ([Ligando e desligando a hélice, página 16](#)).
- 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 23](#)).

- 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.

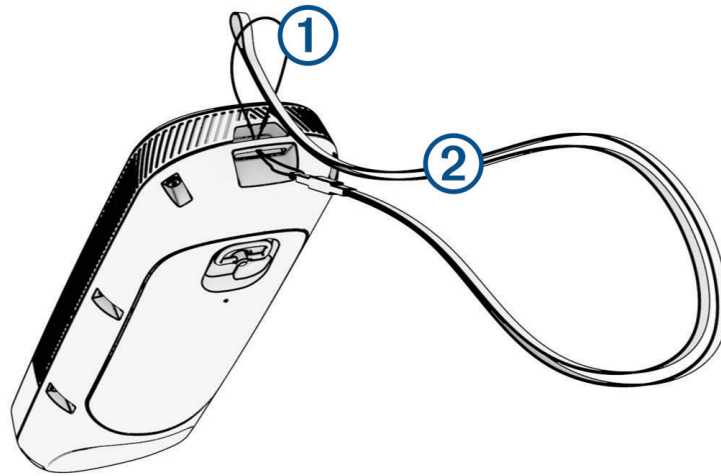
Como instalar as baterias no controle remoto

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

- 1 Gire a meia argola 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 de pilha e gire a meia argola em 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.

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 vem emparelhado de fábrica com o motor de corrico. Siga estas etapas se precisar emparelhá-lo novamente.

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 Pressione **⏻** três vez no motor de corrico para entrar no modo de emparelhamento.
O LED de status de **↻** no motor de corrico fica azul ao procurar uma conexão.
- 3 Coloque o controle remoto a uma distância de até 1 m (3 pés) do motor de corrico.
- 4 Ligue o controle remoto.
- 5 No controle remoto, selecione **≡** > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Após alguns segundos, a mensagem Pairing Complete é exibida no controle remoto.

Emparelhar um controle remoto adicional

Você pode conectar até dois controles remotos ao seu motor de corrico ao mesmo tempo.

Para emparelhar um segundo controle remoto, siga estas etapas usando o controle remoto já conectado.

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 No controle remoto já emparelhado com o motor, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 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** > **Pair** > **Start**.
Device Found aparece no primeiro controle remoto. Após alguns segundos, a mensagem Pairing Complete aparece no segundo controle remoto.

Operação

Você pode executar todos os recursos do motor de corrico usando o controle remoto incluso (*Controle remoto*, página 11).

Além do controle remoto, você pode usar qualquer um dos dispositivos a seguir para controlar determinados recursos do motor de corrico Force Current:

- os pedais Power Steer, incluídos em alguns modelos (*Pedais Power Steer*, página 31)).
- um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain® (*Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain*, página 34).
- um chartplotter Garmin compatível (*Como se conectar a um chartplotter*, página 35).⁵
- um relógio Garmin compatível (*Estabelecer conexão com um relógio Garmin*, página 35).

Para obter mais informações sobre como controlar o motor de corrico utilizando um relógio ou um chartplotter, consulte o *Manual do proprietário* do dispositivo específico.

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, implante o motor de corrico (*Como implantar o motor*, página 6).
OBSERVAÇÃO: a hélice não pode ser ligada quando o motor de proa está na posição recolhida.
- 2 No controle remoto, pressione  para ativar a hélice.
- 3 Pressione  para desativar a hélice.

Como ajustar a profundidade do motor

No controle remoto, pressione  ou  para aumentar ou diminuir a velocidade.

No modo manual, a velocidade da hélice, exibida no campo PROP da tela do controle remoto, aumenta ou diminui conforme necessário.

No modo de controle de cruzeiro, a velocidade de destino atual é exibida na tela do controle remoto do motor de corrico, aumentando e diminuindo conforme a necessidade.

OBSERVAÇÃO: no modo manual, aumentar ou diminuir a velocidade utilizando o controle remoto não ativa automaticamente a hélice. Você precisa pressionar o botão  no controle remoto para ativar a hélice.

⁵ Alguns chartplotters ECHOMAP® Ultra e ECHOMAP UHD que não recebem mais atualizações de software não são compatíveis com determinados recursos do motor de corrico Force Current. Você precisa usar o controle remoto do motor de corrico para realizar a configuração inicial.

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.

Operação da hélice quando parcialmente implantada

ATENÇÃO

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

Você só deve operar a hélice do motor de corrico com o motor parcialmente baixado em circunstâncias limitadas, como ao passar por vegetação ou obstáculos submersos. Caso contrário, você ou outra pessoa pode encostar na hélice em funcionamento, o que pode causar ferimentos graves.

CUIDADO

Antes de levantar o motor parcialmente para fora da água, você deve pressionar  no controle remoto para garantir que o motor esteja no modo manual. Remover o motor da água enquanto ele estiver em um modo de piloto automático pode causar movimento inesperado do motor ou do caiaque, possivelmente resultando em ferimentos ou danos materiais.

AVISO

Você deve utilizar o motor de corrico Force Current com a hélice de alta eficiência somente em condições de águas abertas. Ao usar o propulsor de alta eficiência em condições de águas pouco profundas, existe um risco maior de danificar o propulsor se o motor colidir com um obstáculo subaquático.

- 1 Com o motor de corrico na posição baixada, puxe a alça de corda lentamente para levantar o motor até a posição adequada para passar sobre a vegetação ou obstáculo.
Se você levantar demais o motor para fora da água, a hélice será desligada automaticamente.
- 2 Ligue a hélice e defina a velocidade conforme necessário para o barco passar o obstáculo.
- 3 Quando tiver passado pelo obstáculo, abaixe lentamente o motor de volta para a posição baixada.

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 14*).

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

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

- 1 Pressione  duas vezes.

O ícone  na tela do controle remoto fica vermelho para indicar que a hélice foi definida para dar marcha a ré. Se o motor estiver funcionando no modo de piloto automático, o modo manual será ativado automaticamente. Se a hélice estiver em funcionamento, ela parará automaticamente.

- 2 Pressione  para ativar a hélice.

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.

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: como os sistemas estão sincronizados, 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 também são excluídos. Da mesma maneira, se você excluir um ponto de parada do chartplotter, ele será 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  > **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 16*).
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  > **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 16*).
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 25*).

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**.

Trajeto

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 16](#)).
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  > **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 16](#)).
O motor de proa percorre o trajeto salvo na direção escolhida ([Navegando, página 24](#)).

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**.

Piloto automático

ATENÇÃO

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 o os controles do motor sem supervisão.

Antes de ativar qualquer função de piloto automático, certifique-se de que o motor está totalmente na posição de implementação e de que a trava do suporte está engatada. Ativar uma função de piloto automático antes de o motor ser travado na implementação poderá provocar movimentos inesperados do caiaque, o que resultará em possíveis ferimentos pessoais graves ou danos materiais.

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

CUIDADO

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

O motor de corrico do Force Current oferece recursos de piloto automático como seguir uma rota predefinida, manter o rumo do caiaque e segurar sua posição.

Você deve calibrar a bússola do motor de corrico antes de usar os recursos do piloto automático ([Calibração da bússola do motor de proa, página 22](#)). Você deve ter um sinal de GPS para ativar um modo de piloto automático ([Como captar um sinal de GPS, página 22](#)).

Você pode ativar e controlar os modos de piloto automático usando o controle remoto ([Controle remoto, página 11](#)), os pedais do Power Steer ([Como usar as alavancas dos pedais, página 33](#)), um chartplotter, um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain ou um relógio Garmin compatível. Consulte o *Manual do proprietário* em garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor para obter mais informações sobre os recursos de piloto automático.

DICA: em algumas situações, os modos de piloto automático podem gerar mais turbulência do que o esperado. Você pode ajustar as configurações de ganho do piloto automático para adaptar a sensibilidade do piloto automático a diferentes condições ([Ajustar a resposta do piloto automático, página 22](#)).

O Force Current é compatível com os seguintes recursos de piloto automático:

Controle de navegação: o motor controla automaticamente a velocidade da hélice para manter uma meta de velocidade ([Mantendo sua velocidade, página 23](#)).

Trava da âncora: o motor direciona e aciona automaticamente a hélice para manter sua posição (*Mantendo sua posição, página 23*).

Manutenção de direção: o motor direciona automaticamente para manter a direção da embarcação (*Mantendo sua direção, página 23*).

Seguir rota: o motor pode direcionar e acionar a hélice automaticamente para navegar até um ponto de parada ou ao longo de uma rota ou trilha (*Navegando, página 24*).

Calibração da bússola do motor de proa

Antes de calibrar a bússola do motor de corrico, você deve ir para uma área aberta com água calma, com espaço suficiente para manobrar o caiaque em círculos.

AVISO

Calibrar a bússola do motor de corrico em águas agitadas e com vento pode prejudicar o desempenho do piloto automático.

- 1 Certifique-se de que o motor de corrico esteja na posição implantada (*Como implantar o motor, página 6*).
- 2 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Quando solicitado, siga as instruções exibidas na tela para calibrar a bússola.

AVISO

Durante a calibração da bússola, você deve usar o motor de corrico para direcionar o caiaque em baixa velocidade. Usar um remo para direcionar o caiaque durante a calibração da bússola pode causar movimentos excessivos, resultando em baixo desempenho do piloto automático.

Se os recursos do piloto automático não funcionarem como esperado, repita o processo de calibração.

Como captar um sinal de GPS

- 1 Leve o caiaque para uma área com visão desobstruída do céu.
- 2 Aguarde de 30 a 60 segundos enquanto o motor de corrico localiza os satélites.
Quando o motor tiver adquirido uma posição usando GPS, a luz indicadora LED  ficará verde sólida.

Ajustar a resposta do piloto automático

Você pode ajustar a configuração de ganho do piloto automático para adaptar a sensibilidade do piloto automático a diferentes condições.

- 1 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Selecione uma opção:
 - Para ajustar o ganho do modo de trava da âncora, selecione **Anchor Gain**.
 - Para ajustar o ganho do piloto automático para modos de navegação, incluindo manutenção do rumo e controle de cruzeiro, selecione **Navigation Gain**.
- 3 Selecione  ou  para aumentar ou diminuir o valor de ganho:
 - Aumente a configuração de ganho para tornar o piloto automático mais responsivo. O motor será mais preciso no controle do caiaque, mas pode gerar mais turbulência. Valores de ganho superiores normalmente são necessários para barcos maiores ou mais pesados.
 - Diminua a configuração de ganho para tornar o piloto automático menos responsivo. O motor gerará menos turbulência, mas pode ser menos preciso no controle do caiaque.

Mantendo sua velocidade

Antes de usar os recursos de piloto automático, você precisa calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 22](#)).

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.

DICA: você pode usar o controle de cruzeiro com outros modos do piloto automático ([Piloto automático, página 21](#)).

No controle remoto, pressione .

O controle de cruzeiro é ativado na velocidade atual.

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

Mantendo sua posição

Antes de usar os recursos de piloto automático, você deve calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 22](#)).

O recurso de trava de âncora usa o GPS para manter sua posição com o motor de corrico.

Pressione .

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar a posição da trava da âncora pressionando uma tecla de seta no controle remoto ou usando controles de gestos ([Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida, página 14](#)).

Para desativar a trava da âncora, pressione  novamente.

Mantendo sua direção

Antes de usar os recursos de piloto automático, você deve calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 22](#)).

Você pode ativar o recurso Heading Hold 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 Pressione .

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar a direção pressionando  e  ou usando os controles por gestos ([Controles por gesto, página 14](#)).

DICA: ao usar este modo de piloto automático, você também pode manter a velocidade com o controle de cruzeiro ([Mantendo sua velocidade, página 23](#)).

Para desativar o Heading Hold e voltar ao modo manual, selecione  ou .

Alterar o comportamento do Heading Hold

Por padrão, o recurso Heading Hold fica definido com o modo Go To, que pode ajustar a sua orientação para compensar o desvio e manter o barco se movendo na mesma direção. Se preferir, você pode configurar o recurso Heading Hold para usar o modo Vessel Align, que ignora o desvio e simplesmente mantém a proa apontando para a mesma direção.

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

2 Selecione **Vessel Align**.

Você pode selecionar Go To para voltar ao comportamento Heading Hold padrão.

Navegando

Antes de usar os recursos de piloto automático, você precisa calibrar o motor de corrico (*Calibração da bússola do motor de proa, página 22*).

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 retrair 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.

DICA: ao usar o modo de piloto automático, você também pode manter a velocidade com o controle de cruzeiro (*Mantendo sua velocidade, página 23*).

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 25).

Calibrate: calibra a bússola do motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa](#), página 22) e define o desvio da proa.

Steering Mode: define como os pedais de direção Power Steer controlam a embarcação ([Como inverter a resposta da direção](#), página 33).

MOB Tag Override Mode: ative para permitir que a hélice funcione mesmo quando o motor perder a conexão com a etiqueta MOB ([Substituição da etiqueta MOB](#), página 28).

Programmable Keys: redefine a função das alavancas nos pedais Power Steer ([Alterando a função das alavancas dos pedais](#), página 33).

Units: define as unidades de medida.

Battery Management: define configurações relacionadas à bateria do motor de corrico ([Configurações de gerenciamento de bateria](#), página 26).

Beeper: desativa ou ativa os sinais sonoros de notificação do piloto automático.

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 do Heading Hold](#), página 23).

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 o nível de resposta do piloto automático no modo trava da âncora ([Ajustar a resposta do piloto automático](#), página 22).

Navigation Gain: define o nível de resposta do piloto automático nos demais modos ([Ajustar a resposta do piloto automático](#), página 22).

Clear User Data: exclui todos os pontos de parada, rotas, trajetos e seu trajeto ativo 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.

OBSERVAÇÃO: a restauração das configurações padrão não limpa os dados do usuário no motor de corrico ou em um chartplotter.

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 ([Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain](#), página 34).

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 de gerenciamento de bateria

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

Indicator: define a aparência do indicador de bateria do motor de corrico como um ícone ou um valor numérico de voltagem.

Battery Setup: define o tipo de bateria conectada ao motor de corrico, o que ajuda a calcular o status de bateria informado.

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 26*)

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 15*).

Pairing: emparelha o controle remoto com o motor de proa (*Emparelhamento do controle remoto, página 15*).

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 ela ligue quando um alarme soa no controle remoto.

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

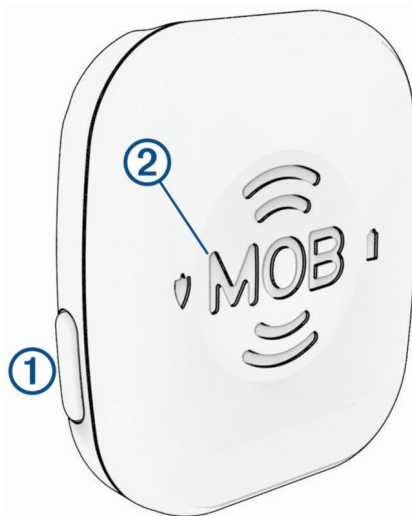
Brightness: define o nível de brilho da luz de fundo.

Etiqueta MOB

A etiqueta Homem ao mar (MOB) é um acessório incluso, que tem como objetivo garantir sua segurança quando você sair do caiaque. Quando ela está ligada e emparelhada com o motor de corrico, a hélice é automaticamente desligada caso a etiqueta MOB seja submersa.

⚠ ATENÇÃO

Você deve usar a etiqueta MOB no corpo, certificando-se de que ela esteja ligada e emparelhada com o motor para que o desligamento automático funcione como esperado. Se a etiqueta não estiver ligada, emparelhada e fixada ao corpo, ou se não estiver submersa, o motor de corrico não desligará a hélice automaticamente. Sair do caiaque com a hélice funcionando pode causar ferimentos graves ou morte.

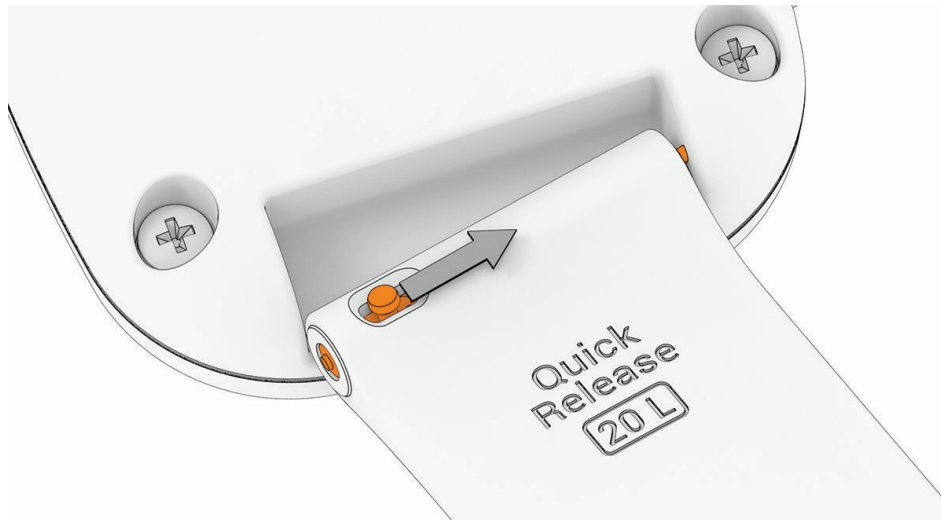


1	Botão de energia e interface: • Pressione para verificar o status e o nível da bateria da etiqueta. • Mantenha pressionado para ligar ou desligar a etiqueta.
	Botão MOB: • Mantenha pressionado para parar a hélice. • Após retornar ao caiaque, pressione para limpar o status MOB e retomar a operação normal.
2	⚠ ATENÇÃO Certifique-se de que a área em volta do motor de corrico está limpa antes de retomar a operação normal do motor. Retomar a operação normal enquanto outras pessoas estão perto do motor de corrico pode resultar em ferimentos pessoais graves ou morte. DICA: você também pode limpar o status MOB pressionando o botão MOB OVERRIDE no motor ou dispensando a mensagem de status no controle remoto ou no chartplotter conectado.
	Quando você pressiona o botão liga/desliga, a cor do LED indica o status de conexão da etiqueta: • Verde: conectado. • Vermelho: não conectado.
	Quando você pressiona o botão liga/desliga, a cor do LED indica o status de bateria da etiqueta: • Verde: o nível da bateria está alto. • Laranja: o nível da bateria está médio. • Vermelho: o nível da bateria está baixo.

Como fixar a pulseira ou laço com mosquetão

A etiqueta MOB vem com um laço com mosquetão, uma pulseira e um chaveiro flutuante. Você pode usar o laço com mosquetão para prender a etiqueta MOB à sua roupa ou pode prender a etiqueta MOB à pulseira para usá-la no pulso. Você também pode prender o chaveiro flutuante ao mosquetão ou à pulseira para evitar que a etiqueta MOB afunde caso caia na água. Siga estas etapas para prender a pulseira ou o laço com mosquetão à etiqueta MOB.

- 1 Insira uma das extremidades da haste com mola da pulseira ou do laço com mosquetão em um dos orifícios da etiqueta MOB.
- 2 Deslize o pino de liberação rápida para retrain a outra extremidade da haste com mola.



- 3 Alinhe a haste com mola ao outro orifício da etiqueta MOB e solte o pino.

Substituição da etiqueta MOB

Se o motor de corrico perder a conexão com a etiqueta MOB, mas você ainda estiver no caiaque, é possível substituir temporariamente a função MOB para retomar a operação normal.

⚠ ATENÇÃO

Certifique-se de que a área em volta do motor de corrico está limpa antes de retomar a operação normal do motor. Retomar a operação normal enquanto outras pessoas estão perto do motor de corrico pode resultar em ferimentos pessoais graves ou morte.

Após a perda da conexão com a etiqueta MOB e a parada da hélice, selecione uma opção:

- No controle remoto do motor de corrico, selecione **Settings > Trolling Motor > MOB Tag Override Mode**.
- Mantenha o botão MOB OVERRIDE pressionado por cinco segundos. O botão fica localizado na parte superior do compartimento do motor de corrico.

O motor de corrico emite um sinal sonoro longo ao ativar ou desativar o MOB Tag Override Mode. O motor de corrico emite um sinal sonoro periódico, e o LED de status de  pisca em amarelo quando o MOB Tag Override Mode é ativado.

Se a conexão da etiqueta MOB com o motor for restabelecida, o motor de corrico desativará MOB Tag Override Mode automaticamente. Para retomar a operação normal, você deve pressionar o botão MOB na etiqueta MOB ou ignorar a mensagem de MOB no controle remoto ou no chartplotter conectado.

Emparelhando uma etiqueta MOB com o motor de corrico Force Current

A etiqueta MOB incluída no motor de corrico Force Current já vem emparelhada de fábrica com ele. Siga estas etapas para emparelhar uma nova etiqueta MOB com o motor de corrico.

- 1 Certifique-se de que o motor de corrico está ligado.
- 2 Mantenha o botão de alimentação pressionado na lateral da etiqueta MOB para a ligá-la.
O ícone  na etiqueta MOB piscará em vermelho.
- 3 No motor de corrico, pressione  por três vezes.
O indicador LED de  pisca em azul enquanto o motor procura uma conexão.
- 4 Certifique-se de que a etiqueta MOB esteja a até 1 m (3 pés) de distância do motor de corrico.
- 5 Pressione rapidamente o botão de alimentação na etiqueta MOB três vezes.
O ícone  na etiqueta MOB pisca em azul ao procurar uma conexão.

Quando a conexão é estabelecida com sucesso, o LED de status de  fica verde sólido no motor de corrico.

Substituição da bateria da etiqueta MOB

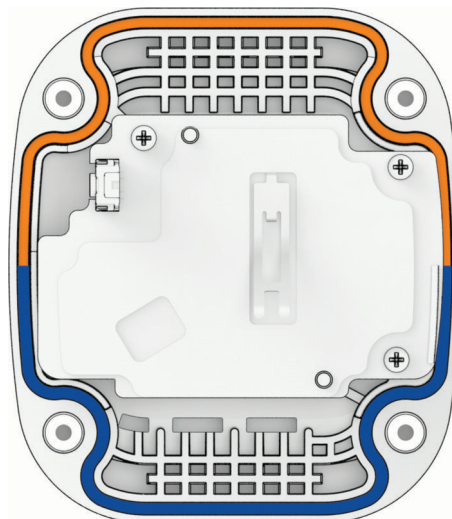
⚠ ATENÇÃO

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.

- 1 Usando uma chave de fendas Phillips nº 1, afrouxe os quatro parafusos cativos para remover a tampa traseira.



- 2 Levante cuidadosamente a aba branca para soltar a bateria da tampa traseira.
- 3 Coloque a nova bateria na tampa traseira com o lado positivo (+) voltado para baixo.
- 4 Verifique se a junta de borracha da tampa frontal da etiqueta MOB não está danificada e está totalmente encaixada no sulco.
A junta se encaixa no sulco em uma orientação específica.



AVISO

Se a junta não estiver corretamente encaixada no sulco, não haverá vedação, o que causará falha da etiqueta MOB ao ser exposta à água. Consulte o *Manual de serviços em campo* em garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor para obter informações sobre a aquisição de uma junta de substituição.

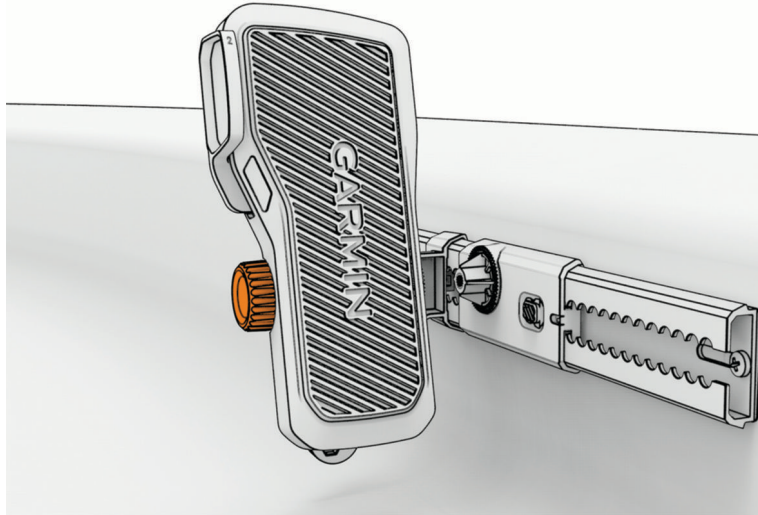
Após substituir a bateria, poderá ser necessário emparelhar a etiqueta MOB novamente (*Emparelhando uma etiqueta MOB com o motor de corrico Force Current*, página 29).

Pedais Power Steer

Os pedais Power Steer são um acessório opcional incluído em alguns modelos.

Fixação dos pedais nos trilhos

- 1 Alinhe o parafuso na parte externa do pedal com o soquete roscado no carro do pedal no trilho e gire o botão do outro lado do pedal, no sentido horário, para fixar o pedal ao carro do pedal.



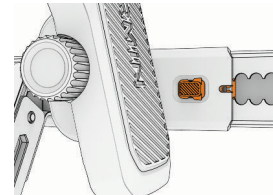
- 2 Incline o pedal para frente e para trás para verificar seu alcance de movimento e ajuste o ângulo do pedal se necessário.
- 3 Se necessário, pressione o botão no carro do pedal e deslize-o ao longo do trilho para posicionar o pedal a uma distância confortável.

AVISO

Não mova os carros dos pedais até as extremidades do trilho. Se o carro do pedal se sobrepuser a um dos parafusos de montagem do trilho, poderá ser difícil movê-lo.

- 4 Repita as etapas para o outro pedal.

DICA: você pode verificar as marcas onde os pedais se conectam aos carros dos pedais para garantir que ambos estejam instalados no mesmo ângulo.



AVISO

Você deve remover os pedais dos carros dos pedais antes de transportar o caiaque. Os pedais podem se soltar durante o transporte, o que pode causar danos materiais.

Como direcionar com os pedais

⚠ ATENÇÃO

Aprenda a operar os pedais em águas abertas e sem perigos. Comece com movimentos pequenos até ficar confortável com a resposta do pedal.

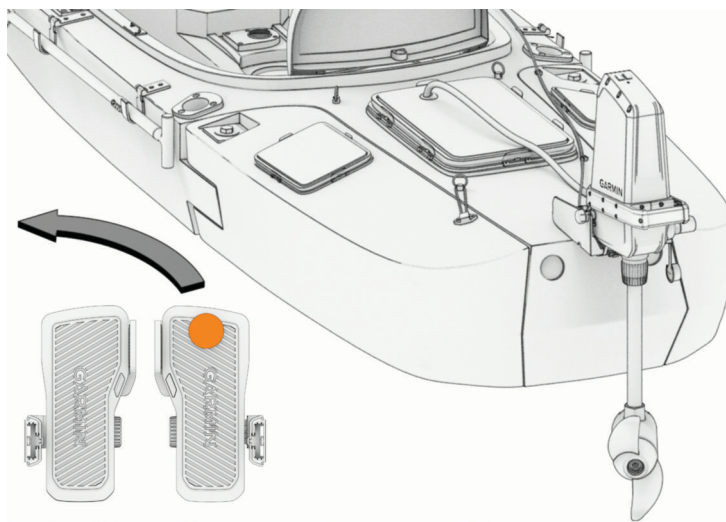
Você pode inclinar cada pedal para frente ou para trás a partir de uma posição neutra. À medida que você inclina os pedais mais para qualquer direção, a hélice gira mais rápido. A posição combinada de ambos os pedais determina o ângulo do motor de propulsão da hélice.

- Para mover para frente, incline ambos os pedais para frente.
- Para mover para trás, incline ambos os pedais para trás.

⚠ ATENÇÃO

Ao usar o motor de corrico para conduzir o caiaque para trás, o caiaque pode mudar de direção inesperadamente, devido ao casco interferir no impulso do motor. Você deve ficar alerta e atento ao seu entorno ao usar o motor para mover o caiaque para trás, para evitar possíveis ferimentos pessoais ou danos causados por uma colisão acidental.

- Para virar à esquerda, incline o pedal direito para frente mantendo o pedal esquerdo na posição neutra.



O nariz do motor de propulsão da hélice gira para a direita, girando o caiaque para a esquerda.

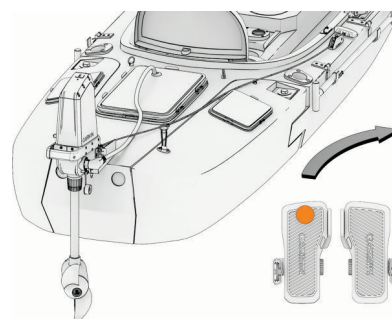
- Para virar à direita, incline o pedal esquerdo para frente mantendo o pedal direito na posição neutra.

O nariz do motor de propulsão da hélice gira para a esquerda, girando o caiaque para a direita.

- Para virar seu caiaque em um ângulo mais acentuado, incline um pedal para frente enquanto inclina o outro para trás.

O nariz do motor de propulsão da hélice gira até 90 graus, dependendo do ângulo relativo de cada pedal.

OBSERVAÇÃO: em ângulos de direção superiores a 45 graus, a velocidade da propulsão da hélice é automaticamente limitada para reduzir a turbulência.



Você pode inverter a resposta dos pedais direito e esquerdo para simular a direção com um leme controlado por cabo ([Como inverter a resposta da direção, página 33](#)).

Como inverter a resposta da direção

Por padrão, os pedais Power Steer simulam a direção diferencial, como a de um cortador de grama com giro zero. Você pode inverter a resposta dos pedais direito e esquerdo para simular a direção com um leme controlado por cabo.

1 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.

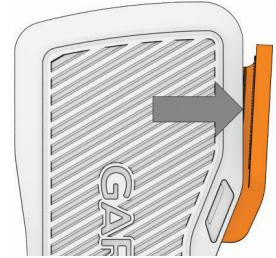
2 Selecione **Rudder**.

Você pode selecionar Zero-Turn para retornar ao modo de direção padrão.

Como usar as alavancas dos pedais

Você pode usar as alavancas em cada um dos pedais para ativar os modos do piloto automático.

- Para ativar ou desativar o **Heading Hold**, empurre a alavanca do pedal esquerdo.
- Para ativar ou desativar a **Anchor Lock**, empurre a alavanca do pedal direito.



Alterando a função das alavancas dos pedais

1 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.

2 Selecione uma opção:

- Para configurar a alavanca no pedal direito, selecione **Right Pedal**.
- Para configurar a alavanca no pedal esquerdo, selecione **Left Pedal**.

3 Selecione uma opção:

- Para desativar a alavanca dos pedais, selecione **None**.
- Para ativar ou desativar a trava de âncora ao pressionar a alavanca dos pedais, selecione **Anchor Lock**.
- Para ativar ou desativar a manutenção de direção ao pressionar a alavanca dos pedais, selecione **Heading Hold**.
- Para marcar um ponto de parada em sua localização atual ao pressionar a alavanca dos pedais, selecione **Mark Waypoint**.

Emparelhamento dos pedais

Se os pedais vieram junto com o motor de corrico, eles já estão emparelhados de fábrica. Siga estas etapas para emparelhar um novo conjunto de pedais.

Você deve emparelhar cada pedal separadamente.

1 Certifique-se de que o motor de corrico está ligado.

2 No motor de corrico, pressione  três vezes para entrar no modo de emparelhamento.

O indicador LED de  pisca em azul ao procurar uma conexão.

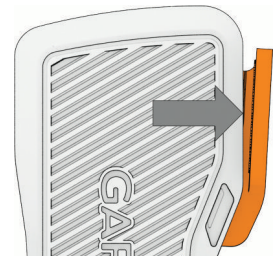
3 Aproxime um pedal até 1 m (3 pés) do motor de corrico.

4 Empurre a alavanca no pedal três vezes.

A luz indicadora LED no pedal piscará em azul enquanto busca uma conexão e ficará verde sólida quando a conexão for bem-sucedida.

5 Repita as etapas de 2 a 4 para emparelhar o outro pedal.

DICA: como teste, ao pressionar a alavanca dos pedais, a luz indicadora LED pisca em verde para indicar que o pedal está emparelhado com o motor ou pisca em vermelho para indicar que não está emparelhado.



Como instalar as baterias nos pedais

Cada pedal funciona com duas pilhas AA (não incluídas). Use pilhas de lítio para obter melhores resultados.

DICA: você pode pressionar a alavanca do pedal duas vezes para testar o nível. A luz indicadora de LED no pedal acende verde, amarela ou vermelha para indicar o nível geral da bateria.

- 1 Em um dos pedais, gire o anel em D no sentido anti-horário e puxe para cima para remover a tampa.
- 2 Insira as duas pilhas AA, observando as polaridades.
- 3 Recoloque a tampa do compartimento de pilha e gire a meia argola em sentido horário.
- 4 Repita essas etapas no outro pedal.

LED de status

O LED em cada pedal de Power Steer acende para indicar o status do pedal.

Verde	O pedal está conectado ao motor de corrico, e um comando de alavanca foi ativado.
Azul	O pedal está no modo de emparelhamento.
Branco	O pedal está conectado foi movido para a posição neutra.
Roxo	O pedal está instalando uma atualização de software.
	AVISO Não remova a alimentação do pedal durante a atualização de software, pois poderá danificar o pedal.
Vermelho	A alavanca do pedal foi ativada, mas o pedal não está conectado ao motor de corrico.

Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain

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

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. Depois de conectado a um chartplotter compatível, você pode controlar o motor de corrico diretamente do chartplotter.

- 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.
A luz indicadora LED  no 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.

Estabelecer conexão com um relógio Garmin

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

Na primeira vez que conectar o motor de corrico ao relógio, você deve emparelhar os dois. Depois de emparelhados, o relógio 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 relógio Garmin compatível ao alcance de 3 m (10 pés) do motor de corrico.
- 3 No relógio, mantenha **MENU** pressionado.
- 4 Selecione **Sensores e acessórios > Adicionar novo > Trolling Motor**.
- 5 No visor do motor de corrico, pressione  três vezes para entrar no modo de emparelhamento.
O  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 relógio e no controle remoto conectado.

Você pode pressionar START e selecionar Trolling Motor na lista de atividades e apps para abrir os controles do motor de corrico.

Atualizações de software

Em garmin.com/support/software/marine/, veja mais informações sobre as atualizações de software mais recentes para seus dispositivos marítimos Garmin.

Necessidades e cronograma de manutenção

AVISO

Após o uso do motor em água salgada ou salobra, você deve 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 no motor, 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.

Para o motor de corrico Force Current:

- Verifique a extremidade da corda de tração sob a trava do suporte e refaça o nó de bloqueio, se necessário.
- Verifique o movimento da trava do suporte. Se a trava do suporte não retornar suavemente, limpe-a e lubrifique-a.
- Verifique a extremidade da corda de tração na alça de puxar e refaça o nó de bloqueio, se necessário.
- Verifique as roldanas da corda no suporte do motor e no grampo e certifique-se de que elas girem livremente. Limpe ou substitua qualquer peça danificada, se necessário.
- Verifique a alça de tração e substitua-a se houver rachaduras ou outros sinais de desgaste.
- Verifique toda a extensão da corda de tração em busca de desgaste ou desfiamento. Substitua-a se necessário.
- Verifique os olhais e o grampo. Aperte os parafusos de fixação, se necessário. Substitua os olhais e o grampo se houver rachaduras ou outros sinais de desgaste neles.
- Verifique os parafusos que fixam o suporte ao caiaque. Aperte-os ou substitua-os, se necessário.
- Verifique a superfície de montagem ao redor do suporte. Se houver sinais de desgaste, considere reforçar a superfície e reinstalar o suporte.
- Verifique o suporte do motor e substitua-o se houver rachaduras ou outros sinais de dano.
- Verifique os botões de pivô do motor e substitua-os se houver rachaduras ou outros sinais de dano.
- Verifique toda a extensão do cabo de alimentação para ver se há desgastes e substitua-o, se necessário.
- Verifique se há corrosão ou soquetes tortos no conector do cabo de alimentação. Limpe ou substitua o cabo, se necessário.
- Verifique a tampa do conector de alimentação no motor para garantir que ela esteja corretamente encaixada para proteger o conector. Substitua a tampa do conector, se necessário.
- Verifique os ânodos no motor de acionamento da hélice e substitua-os, se necessário (*Verificação dos ânodos de sacrifício, página 38*).
- Verifique se a porca da hélice está apertada a 16,27 N-m (12 lbf-ft.).
- Verifique se há desgastes na hélice. Substitua-a se necessário (*Trocar a hélice, página 10*).

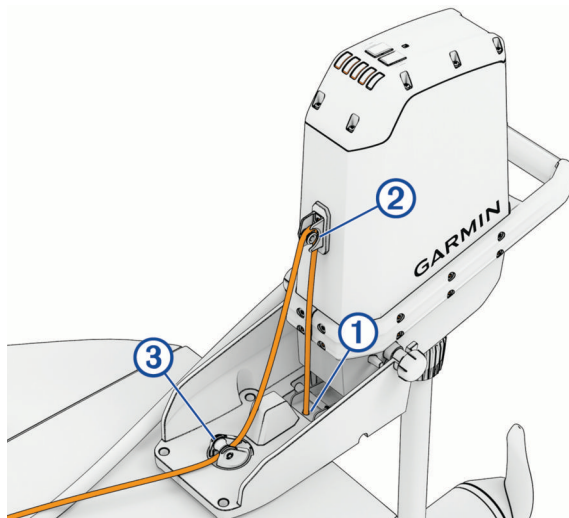
Para os pedais Power Steer:

- Verifique os parafusos que fixam os trilhos dos pedais ao caiaque. Aperte-os, se necessário.
- Verifique o compartimento de bateria nos pedais para garantir que as baterias não tenham vazado. Limpe os contatos da bateria, se necessário.

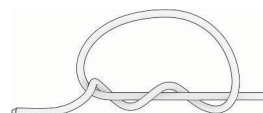
Você pode solicitar os acessórios e as peças de reposição mais comuns, em garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Para obter instruções de serviço e informações sobre peças de reposição, consulte o *Manual de serviços em campo*, em garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Substituindo a corda de tração

- 1 Corte a corda gasta ou danificada para removê-la do motor e da alça.
- 2 Passe uma das extremidades da nova corda pela trava metálica de liberação no suporte ①.



- 3 Amarre a extremidade da nova corda sob o suporte com um nó de bloqueio para evitar que ela escape pela trava.
- 4 Passe a corda para cima pelo ilhó na frente do motor ②.
- 5 Guie a corda para baixo e passe-a pela roldana giratória no suporte ③.
- 6 Passe a corda pelos olhais e pela trava.
- 7 Instale a alça na nova corda ([Instalar a alça da corda, página 37](#)).

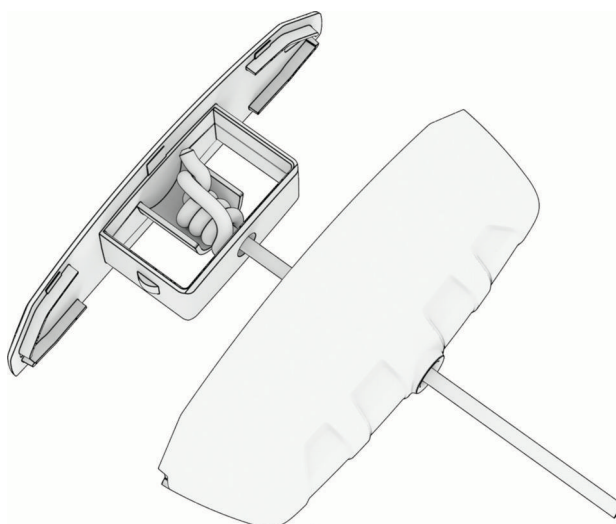


Instalar a alça da corda

- 1 Passe a ponta da corda pelas duas peças da alça de tração.
- 2 Corte a corda, deixando folga suficiente para garantir que você possa alcançá-la confortavelmente enquanto estiver sentado em seu caiaque.

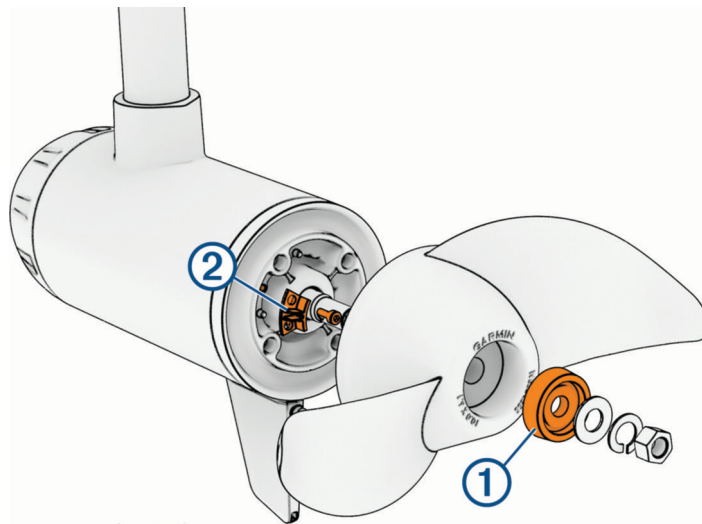
DICA: recomendamos cortar a corda a cerca de 20 cm (8 pol.) a partir do grampo, de modo que a alça de tração permaneça próxima do grampo quando o motor estiver na posição de implementação.

- 3 Amarre um nó de bloqueio para prender a corda dentro da alça de tração.
- 4 Se necessário, apare e derreta a ponta da corda para evitar desgaste.
- 5 Encaixe as duas peças da alça de tração.



Verificação dos ânodos de sacrifício

- 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 da hélice ①.



- 4 Usando uma chave sextavada de 3 mm, remova e examine o ânodo do motor da hélice ②.
- 5 Selecione uma opção:
 - Se algum ânodo estiver com menos da metade de seu tamanho original, limpe-o com uma escova de aço ou lixa.

AVISO

Você deve remover o ânodo do motor antes de limpá-lo com 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.

Você pode adquirir um novo conjunto de ânodos em garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

AVISO

Ao reinstalar a hélice no motor, aperte a porca da hélice com 16,27 N-m (12 lbf-pés) para garantir a fixação adequada.

Especificações

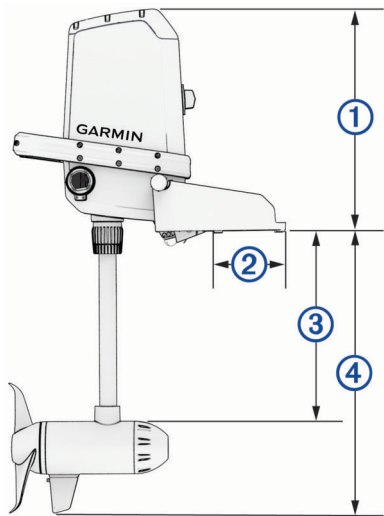
Motor de corrico

Peso	Somente motor: 10,1 kg (22,2 lb.) Com suporte e cabo: 12,6 kg (27,8 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)
Classificação de impermeabilidade	Compartimento do sistema de direção: IEC 60529 IPX7 ⁶ Compartimento do motor de acionamento da hélice: IEC 60529 IPX8 ⁷
Distância segura da bússola	91 cm (3 pés)
Comprimento do cabo de alimentação	165 cm (5 pés e 5 pol.)
Tensão de entrada	De 12 a 24 Vdc
Amperagem de entrada	40 A contínuos
Disjuntor (não incluído)	32 VCC ou mais, adequado para 40 A contínuos OBSERVAÇÃO: você pode proteger o sistema usando um disjuntor maior, sem exceder 60 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.
Consumo máximo de energia	420 W @ 12 Vcc 768 W @ 24 Vcc
Frequência sem fio e potência de transmissão	2,4 GHz @ 19,0 dBm máximo

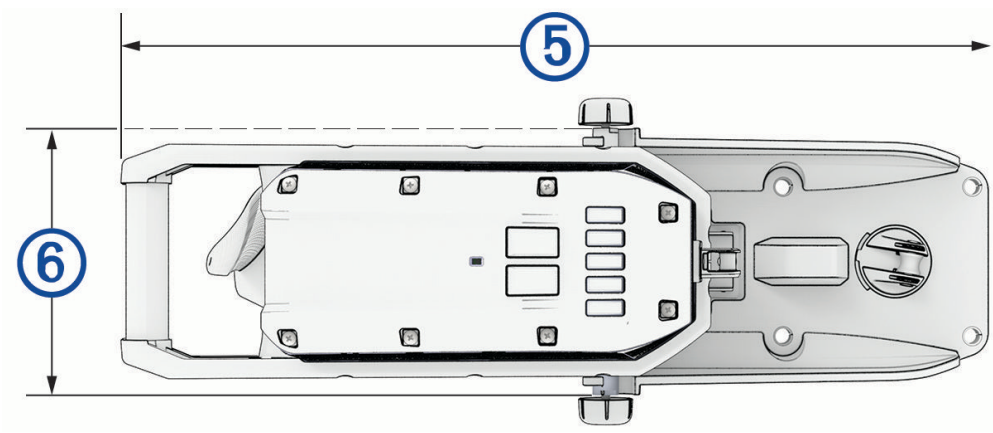
⁶ Resiste exposição acidental à água de até 1 metro por até 30 minutos.

⁷ Resistente à imersão contínua em água com profundidade de até 3 metros.

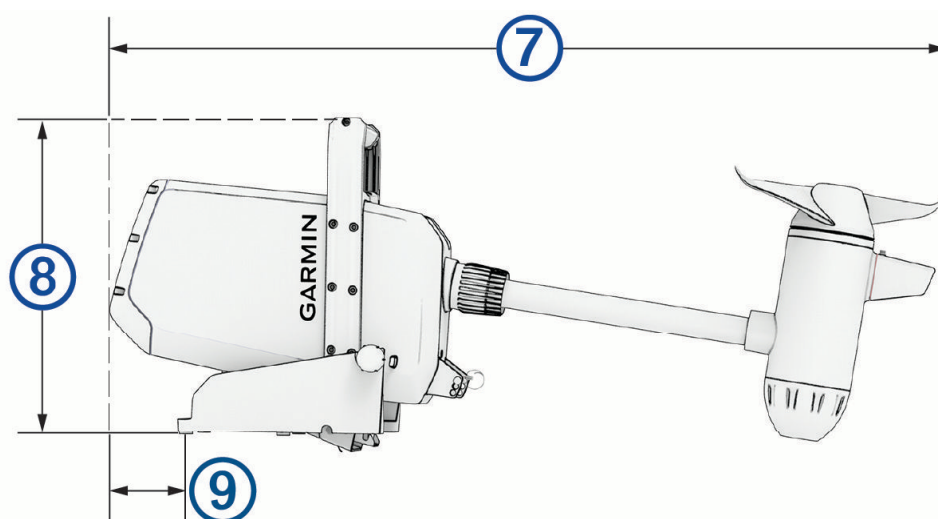
Dimensões



①	431 mm (17 pol.)
②	29 mm (1 1/8 pol.)
③	Mín. de 290 mm (11 3/8 pol.) Máx. de 422 mm (16 5/8 pol.)
④	Mín. de 470 mm (18 1/2 pol.) Máx. de 602 mm (23 3/4 pol.)



⑤	527 mm (20 3/4 pol.)
⑥	185 mm (7 5/16 pol.)



⑦	1.005 mm (39 ⁵ / ₈ pol.)
⑧	385 mm (15 ³ / ₁₆ pol.)
⑨	112 mm (4 ³ / ₈ pol.)

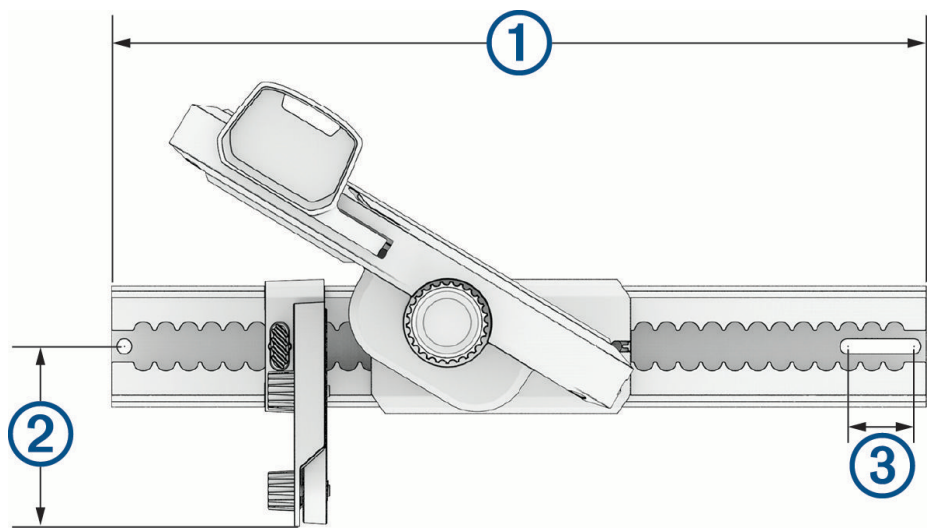
Pedais Power Steer

Os pedais Power Steer estão incluídos apenas em alguns modelos.

Peso (sistema completo, incluindo trilhos)	3,08 kg (6,8 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)
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 ⁸
Distância segura da bússola	61 cm (24 pol)
Fonte de alimentação	2 pilhas AA por pedal
Frequência sem fio e potência de transmissão	2,4 GHz @ 9,1 dBm máximo

⁸ Resiste exposição acidental à água de até 1 metro por até 30 minutos.

Dimensões



①	394 mm (15 1/2 pol.)
②	87 mm (3 7/16 pol.) mínimo (braço estabilizador curto) 196 mm (7 11/16 pol.) máximo (braço estabilizador longo)
③	32 mm (1 1/4 pol.)



④	141 mm (5 9/16 pol.)
⑤	21 mm (13/16 pol.)

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 pilha	240 horas, uso típico
Frequência de rádio	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 ⁹
Distância segura da bússola	15 cm (6 pol.)

Especificações da

Peso	21,635 g (modelo preto) 21,222 g (modelo branco)
Tipo de bateria	Pilha tipo moeda de lítio CR2032
Temperatura operacional	De -15° a 60°C (de 5° a 140°F)
Distância segura da bússola	5 cm (1,97 pol.)
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ¹⁰
Frequência sem fio e potência de transmissão	2,4 GHz a +8 dBm nominal

⁹ Resistente à imersão acidental em água em até 1 m de profundidade por até 30 min.

¹⁰ É resistente a exposição acidental à água de até 50 m de profundidade por até 30 min. Para obter mais informações, acesse garmin.com/waterrating

