

# **FORCE® CURRENT**

---

**Manual del usuario**

© 2025 Garmin Ltd. o sus subsidiarias

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

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

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

# Contenido

## Información importante..... 1

## Primeros pasos..... 2

Instalar el motor en el soporte.....	3
Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre.....	4
Comprobar la holgura de la hélice.....	4
Establecer la conexión a la alimentación.....	5
Guardar el motor.....	6
Desplegar el motor.....	6
Retirar el motor del soporte.....	7
Funcionamiento.....	8
Indicador de estado.....	9
Cambiar la hélice.....	11

## Mando a distancia..... 12

Pantalla del mando a distancia.....	14
Navegar por los menús.....	15
Activar y desactivar la hélice.....	15
Ajustar la velocidad.....	15
Accionar la hélice en una posición de despliegue parcial.....	16
Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre.....	16
Controles por gestos.....	16
Usar controles por gestos para la dirección.....	16
Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo.....	17
Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija.....	17
Instalar las pilas en el mando a distancia.....	17
Fijar un cordón.....	17
Calibrar el mando a distancia.....	18
Vincular el mando a distancia.....	18
Vincular un mando a distancia adicional.....	18

## Piloto automático..... 19

Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre.....	20
Adquirir una señal GPS.....	20

Ajustar la respuesta del piloto automático.....	20
Mantener la velocidad.....	20
Mantener la posición.....	21
Mantener el rumbo.....	21
Cambiar el comportamiento del Ctrl. rumbo.....	21
Navegación.....	22
Pausar y reanudar la navegación.....	22
Detener la navegación.....	22

## Empuje inverso..... 22

Alternar entre el modo hacia delante e inverso.....	23
---	----

## Waypoints..... 23

Crear un waypoint.....	23
Navegar a un waypoint.....	23
Ver los detalles del waypoint.....	23
Editar el nombre de un waypoint.....	23
Borrar un waypoint.....	24

## Rutas..... 24

Navegar por una ruta.....	24
Visualizar los detalles de una ruta.....	24
Editar el nombre de una ruta.....	24
Borrar una ruta.....	25

## Tracks..... 25

Almacenar el track activo.....	25
Borrar el track activo.....	25
Navegar hasta el comienzo de un track activo.....	25
Navegar por un track guardado.....	25
Ver los detalles de los tracks guardados.....	26
Editar los nombres de tracks guardados.....	26
Eliminar un track guardado.....	26

## Configuración..... 26

Configurar el motor eléctrico.....	26
Configurar redes inalámbricas.....	27
Configuración de gestión de la batería.....	27
Configurar el mando a distancia.....	27
Configurar la retroiluminación.....	28

## **Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain..... 28**

## **Conectar a un plotter..... 28**

## **Conectarse a un reloj Garmin.....29**

## **Actualizar el software.....29**

Actualizar el software con la aplicación  
ActiveCaptain..... 30

## **Etiqueta MOB..... 31**

Colocar la correa o el mosquetón..... 32  
Activar y desactivar la etiqueta MOB... 32  
Vincular una etiqueta MOB con el motor  
eléctrico Force Current..... 33  
Anular la etiqueta MOB..... 33  
Sustituir la pila de la etiqueta MOB..... 34

## **Pedales Power Steer..... 34**

Fijar los pedales a los raíles..... 35  
Dirigir con los pedales..... 36  
Invertir la respuesta de la  
dirección..... 37  
Usar las palancas del pedal..... 37  
Cambio de la función de las palancas  
del pedal..... 37  
Vinculación de los pedales..... 37  
Instalar las pilas en los pedales..... 38  
LED de estado..... 38

## **Necesidades y programa de mantenimiento..... 38**

Sustituir la cuerda de tracción..... 39  
Instalar la empuñadura de la  
cuerda..... 40  
Comprobar los ánodos de sacrificio... 41

## **Especificaciones..... 42**

Motor eléctrico..... 42  
Dimensiones..... 43  
Información sobre la propulsión y el  
consumo de corriente del motor..... 44  
Mando a distancia..... 46  
de la etiqueta MOB..... 47  
Pedales Power Steer..... 47  
Dimensiones..... 48

## **Servicios e interfaces de red..... 49**

# Información importante

## ADVERTENCIA

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

Debes retirar el motor eléctrico del kayak antes de transportarlo. Transportar el kayak con el motor eléctrico montado en el soporte puede provocar un accidente y causar lesiones personales graves y daños materiales.

No pongas en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

No utilices el motor en zonas en las que tú u otras personas que estén en el agua puedan entrar en contacto con la hélice rotatoria, ya que podría causar lesiones graves.

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

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

Lleva siempre un remo en el kayak para evitar la posibilidad de quedar atrapado en el agua en caso de fallo de alimentación inesperado u otro problema que impida el uso del motor eléctrico.

Al utilizar el motor eléctrico para conducir el kayak hacia atrás, el kayak puede girar de forma inesperada, ya que el casco interfiere con la propulsión del motor. Debes estar alerta y atento a tu entorno cuando utilices el motor para mover el kayak hacia atrás, a fin de evitar posibles lesiones personales o daños al producto causados por una colisión accidental.

## ATENCIÓN

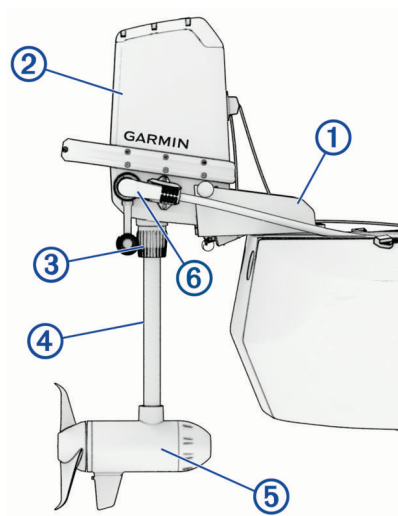
Al transportar el motor eléctrico, utiliza siempre el asa de la parte posterior de la carcasa del sistema de dirección y presta atención al motor de accionamiento de la hélice y la hélice para evitar la posibilidad de lesiones personales o daños materiales.

Asegúrate de que el motor está en la posición de recogida antes de entrar o salir del kayak. Accionar accidentalmente el kayak al entrar o salir de este puede provocar lesiones personales o daños materiales.

## AVISO

Debes usar el motor eléctrico Force Current con la hélice de alta eficiencia solo en aguas abiertas. Al utilizar la hélice de alta eficiencia en aguas poco profundas, existe un mayor riesgo de daños en la hélice si el motor colisiona con un obstáculo bajo el agua.

## Primeros pasos



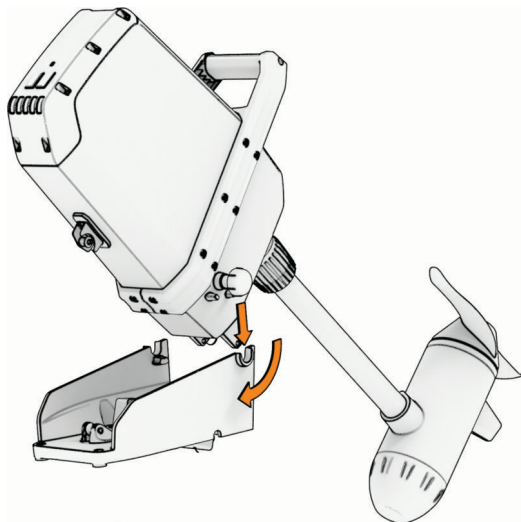
①	Soporte
②	Sistema de dirección
③	Collarín de ajuste de profundidad
④	Eje
⑤	Motor de accionamiento de la hélice
⑥	Conector del cable de alimentación

## Instalar el motor en el soporte

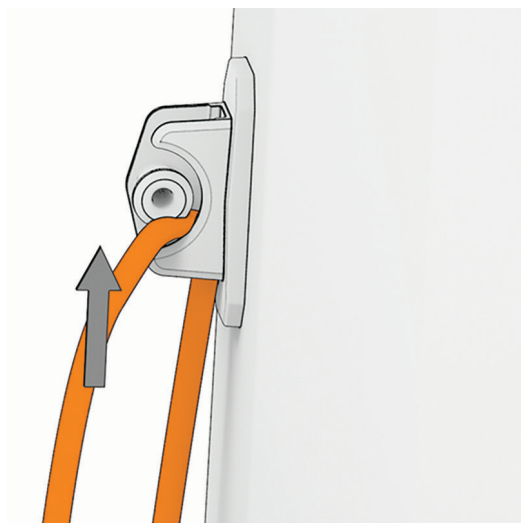
### **⚠ ATENCIÓN**

Al transportar el motor eléctrico, utiliza siempre el asa de la parte posterior de la carcasa del sistema de dirección y presta atención al motor de accionamiento de la hélice y la hélice para evitar la posibilidad de lesiones personales o daños materiales.

- 1 Si es necesario, afloja las ruedas de ajuste de pivote a ambos lados del motor eléctrico.
- 2 Baja el motor sobre el soporte en un ángulo de aproximadamente 45 grados, haciendo coincidir las ruedas de ajuste de pivote del motor con los soportes de pivote del soporte.



- 3 Deja que el motor gire hacia abajo hasta una posición vertical.
- 4 Aprieta las ruedas de ajuste a ambos lados del motor hasta que se detengan.
- 5 Introduce parcialmente la cuerda de arranque en el ojal de la parte delantera del sistema de dirección del motor y tira de la parte superior de la cuerda hacia arriba hasta que se deslice dentro del ojal.



## Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre

### ⚠ ADVERTENCIA

Antes de establecer la profundidad del motor, debe asegurarse de que haya suficiente espacio para la hélice a lo largo de la rotación del eje del motor (verificar el ([Comprobar la holgura de la hélice, página 4](#))).

- 1 Afloja el collarín en la base de la carcasa del sistema de dirección.



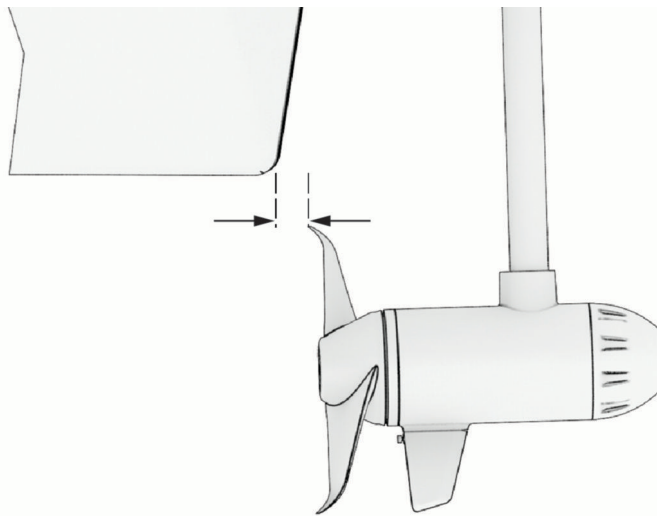
- 2 Aumenta o reduce la profundidad del motor eléctrico de arrastre.
- 3 Después de ajustar el motor a la profundidad deseada, apriete el collarín de la base de la carcasa del sistema de dirección.

## Comprobar la holgura de la hélice

### ⚠ ADVERTENCIA

Antes de encender el motor eléctrico, debes asegurarte de que haya suficiente holgura entre la hélice y el casco durante toda la rotación del eje del motor. Instalar el motor con un espacio insuficiente entre la hélice y el casco puede causar posibles lesiones personales y daños materiales si la hélice entra en contacto con el casco durante el uso.

- 1 Gira el motor de accionamiento de la hélice manualmente para comprobar la holgura mediante una rotación completa de 360 grados del eje.



- 2 Si es necesario, ajusta la profundidad del motor para garantizar que haya suficiente espacio entre la hélice y el casco ([Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre, página 4](#)).



## Establecer la conexión a la alimentación

### ⚠ ADVERTENCIA

Para evitar posibles lesiones personales graves o daños materiales, el disyuntor debe estar en la posición de apagado antes de conectar el cable de alimentación del motor eléctrico a este.

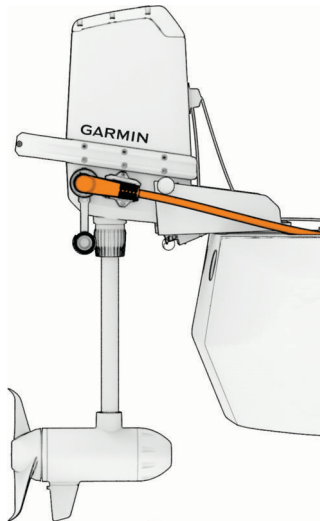
Debes conectar el cable positivo (+) del cable de alimentación a través de un disyuntor o un fusible con una potencia nominal de 40 A (continuo). La conexión de este cable a la alimentación sin un disyuntor o fusible podría provocar un cortocircuito en el cable, lo que podría provocar un sobrecalentamiento y un posible incendio.

### AVISO

Debes conectar el motor eléctrico Force Current a una batería de 12 o 24 V de CC. La conexión del motor a otras tensiones puede provocar un rendimiento deficiente o daños en el producto.

- 1 Conecta el cable de alimentación del motor eléctrico a la batería, pasando el cable rojo (+) a través de un disyuntor con una potencia nominal de 40 A (continuo).
- 2 Gira la tapa protectora del conector de alimentación del motor eléctrico un cuarto de vuelta hacia la izquierda para dejar al descubierto el conector de alimentación.
- 3 Inserta el conector del cable de alimentación, con el cable aproximadamente paralelo al kayak, y empújalo hasta que esté completamente insertado.

**NOTA:** asegúrate de que el anillo de fijación del conector del cable de alimentación está en la posición de desbloqueo antes de conectarlo al motor.

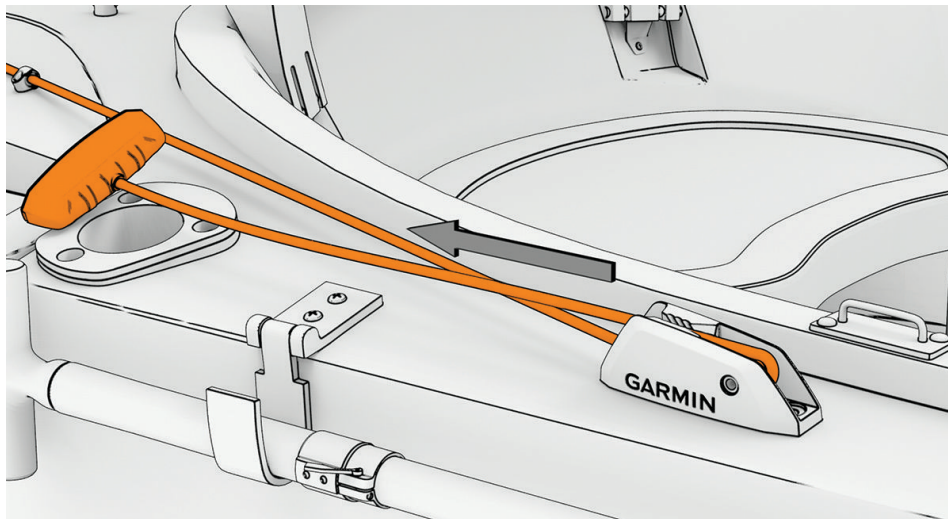


El liberador de tensión del cable de alimentación se apoya contra el soporte de sujeción de la carcasa del motor.

- 4 Gire el anillo de fijación del conector del cable de alimentación un cuarto de vuelta hacia la derecha para bloquearlo en su sitio.

## Guardar el motor

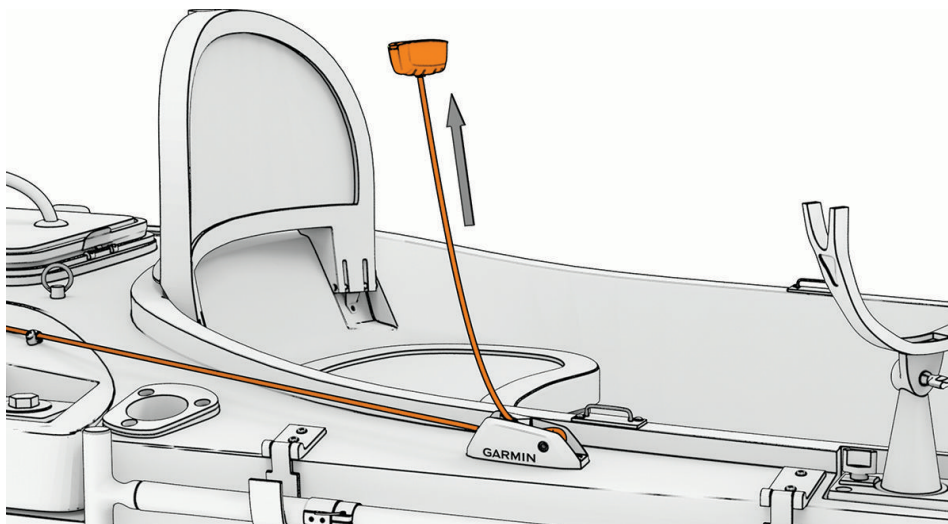
- 1 Tira de la empuñadura de la cuerda hacia el motor, levantando el motor de accionamiento de la hélice para sacarlo del agua.
- 2 Baja la cuerda de modo que se enganche en la mordaza y libera suavemente la tensión.



La cuerda se fija bajo tensión en la mordaza, manteniendo el motor en la posición de recogida.

## Desplegar el motor

- 1 Tira de la empuñadura hacia arriba y hacia atrás para soltar la cuerda de la mordaza.



- 2 Libera suavemente la tensión de la cuerda para bajar el motor de accionamiento de la hélice al agua hasta que se detenga.

El cierre del soporte encaja en el pasador de bloqueo y mantiene el motor en la posición desplegada.

## Retirar el motor del soporte

Debes apagar el disyuntor y desconectar el cable de alimentación del motor antes de retirar el motor del soporte.

Debes colocar el motor en la posición desplegada (*Desplegar el motor, página 6*), o soltar la cuerda de la abrazadera y sostener el motor con la empuñadura de la parte posterior de la carcasa del sistema de dirección, antes de retirar el motor del soporte.

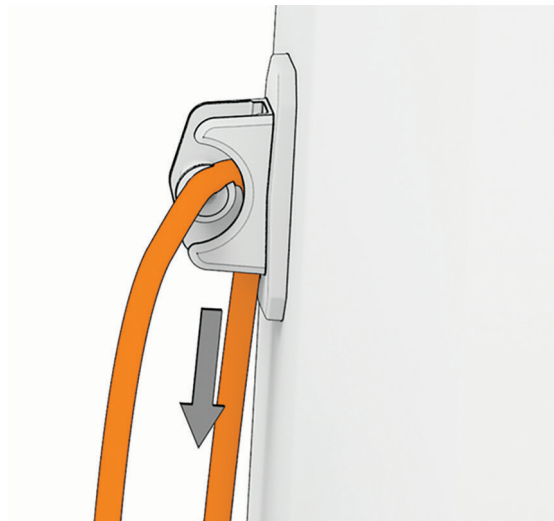
### ⚠ ADVERTENCIA

Debes retirar el motor eléctrico del kayak antes de transportarlo. Transportar el kayak con el motor eléctrico montado en el soporte puede provocar un accidente y causar lesiones personales graves y daños materiales.

### ⚠ ATENCIÓN

Al transportar el motor eléctrico, utiliza siempre el asa de la parte posterior de la carcasa del sistema de dirección y presta atención al motor de accionamiento de la hélice y la hélice para evitar la posibilidad de lesiones personales o daños materiales.

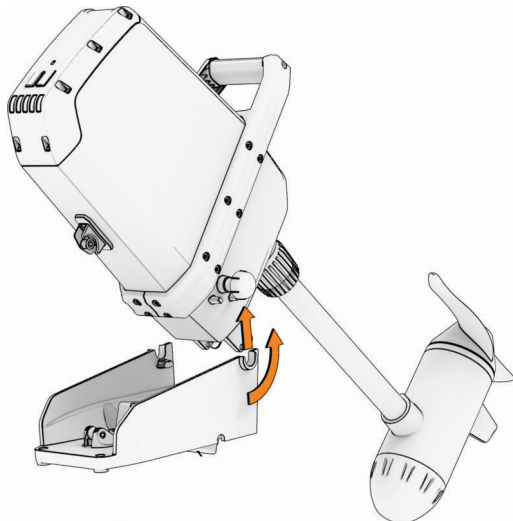
- 1 Tira de la parte superior de la cuerda parcialmente hacia fuera del lado abierto del ojal de la parte delantera del sistema de dirección del motor y tira de la parte inferior de la cuerda hacia abajo hasta que se deslice fuera del ojal.



- 2 Desatornilla los tornillos de ambos lados del motor hasta que se detengan.

- 3 Inclina el motor hasta un ángulo de aproximadamente 45 grados con la empuñadura de la parte posterior del motor.

Si el motor está en la posición desplegada, debes tirar de la cuerda hacia arriba para liberar el cierre del soporte antes de poder inclinar el motor.



- 4 Levanta el motor del soporte con ambas manos.

## Funcionamiento

Puedes operar todas las características del motor eléctrico con el mando a distancia incluido ([Mando a distancia, página 12](#)).

Además del mando a distancia, puedes controlar determinadas funciones del motor eléctrico Force Current con cualquiera de los siguientes dispositivos:

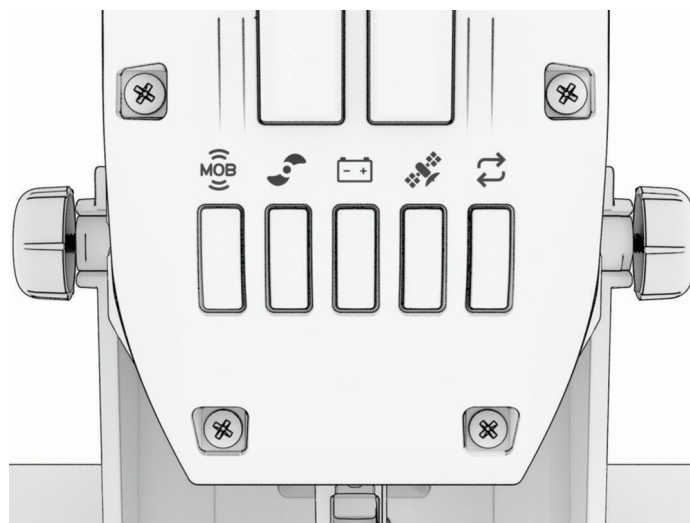
- los pedales Power Steer, incluidos con algunos modelos ([Pedales Power Steer, página 34](#)).
- un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain® ([Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain, página 28](#)).
- un plotter Garmin® compatible ([Conectar a un plotter, página 28](#)).<sup>1</sup>
- un reloj Garmin compatible ([Conectarse a un reloj Garmin, página 29](#)).







Para obtener más información sobre el control del motor eléctrico mediante un reloj o un plotter, consulta el *Manual del usuario* del dispositivo específico.

<sup>1</sup> Algunos plotters ECHOMAP® Ultra y ECHOMAP UHD que ya no reciben actualizaciones de software no son compatibles con algunas funciones del motor eléctrico Force Current. Usa el mando a distancia del motor eléctrico para realizar la configuración inicial.

## Indicador de estado

Los LED de estado del panel superior del motor eléctrico indican el estado del motor.



	<p>Etiqueta Hombre al agua (MOB) (<a href="#">Etiqueta MOB, página 31</a>):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde fijo: etiqueta MOB conectada.</li> <li>• Parpadeo rojo: conexión perdida con la etiqueta MOB. Hélice desactivada.</li> </ul> <p><b>NOTA:</b> una vez restablecida la conexión de la etiqueta MOB, debes pulsar el botón  de la etiqueta MOB o descartar la notificación del mando a distancia o del plotter conectado para poder encender la hélice.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Rojo fijo: etiqueta MOB no conectada. Hélice desactivada.</li> <li>• Parpadeo amarillo: etiqueta MOB no conectada y Modo anul. etiq. MOB activado. Hélice no desactivada (<a href="#">Anular la etiqueta MOB, página 33</a>).</li> </ul>
	<p>Estado de hélice y piloto automático:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde fijo: hélice encendida.</li> <li>• Parpadeo verde: modo de piloto automático activado.</li> <li>• Apagado: hélice apagada.</li> </ul>
	<p>Estado de la batería:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde fijo: nivel correcto de batería.</li> <li>• Amarillo fijo: nivel medio de batería.</li> <li>• Rojo fijo: nivel bajo de batería.</li> <li>• Parpadeo rojo: nivel crítico de batería.</li> </ul> <p><b>NOTA:</b> de forma predeterminada, el indicador de nivel de batería está optimizado para baterías de fosfato de hierro-litio (<a href="#">Configuración de gestión de la batería, página 27</a>).</p>
	<p>Estado de GPS:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde fijo: motor con señal GPS correcta.</li> <li>• Amarillo fijo: motor con mala señal GPS.</li> <li>• Rojo fijo: motor sin señal GPS.</li> </ul>
	<p>Estado:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde fijo: no hay errores.</li> <li>• Azul fijo: motor en modo de vinculación.</li> <li>• Rojo fijo: se ha producido un error.<sup>2</sup>.</li> <li>• Parpadeo rojo: error crítico.</li> </ul>
<p>Todas</p>	<p>Parpadeo alterno en verde: se está instalando una actualización de software en el motor, el mando a distancia o los pedales.</p>

<sup>2</sup> Después de resolver el error, es posible que tengas que apagar el motor y volver a encenderlo para borrar el LED de error rojo.

## Cambiar la hélice

### ADVERTENCIA

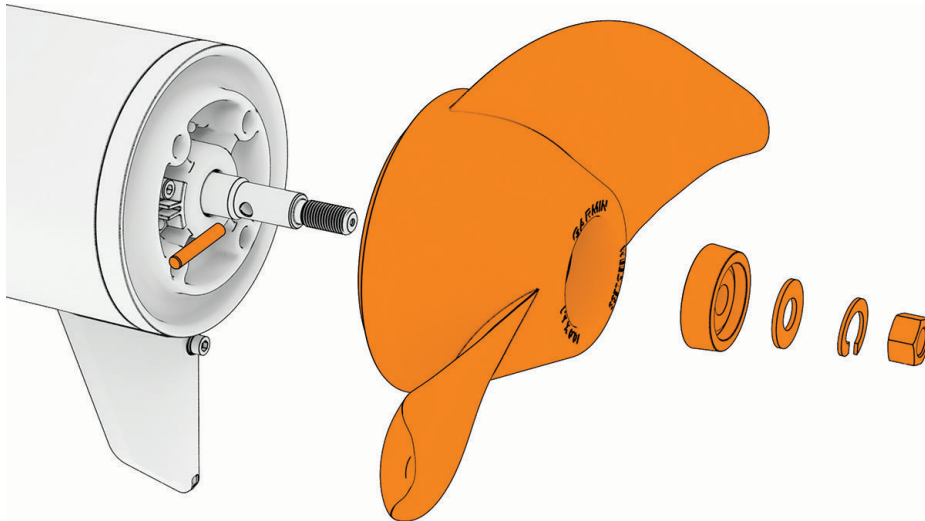
Desconecta siempre el motor de la batería antes de manipular o trabajar con la hélice a fin de evitar lesiones graves o la muerte.

### AVISO

Debes usar el motor eléctrico Force Current con la hélice de alta eficiencia solo en aguas abiertas. Al utilizar la hélice de alta eficiencia en aguas poco profundas, existe un mayor riesgo de daños en la hélice si el motor colisiona con un obstáculo bajo el agua.

El motor eléctrico Force Current incluye una hélice de alta eficiencia y una hélice antialgas. Sigue estos pasos para cambiar las hélices.

- 1 Con una llave de tubo de 15 mm ( $9/16$  in), retira la tuerca que fija la hélice.



- 2 Retira la hélice y aparta la arandela de presión, la arandela plana y el ánodo de sacrificio.
- 3 Asegúrate de que el pasador del eje del motor de la hélice está en su sitio y sustitúyelo si es necesario.
- 4 Instala la nueva hélice.
- 5 Vuelve a colocar el ánodo, la arandela plana, la arandela de presión y la tuerca en el eje de transmisión de la hélice.
- 6 Con una llave de tubo de 15 mm ( $9/16$  in), aprieta la tuerca a 16,27 N-m (12 lbf-ft) para fijar la hélice.

## Mando a distancia

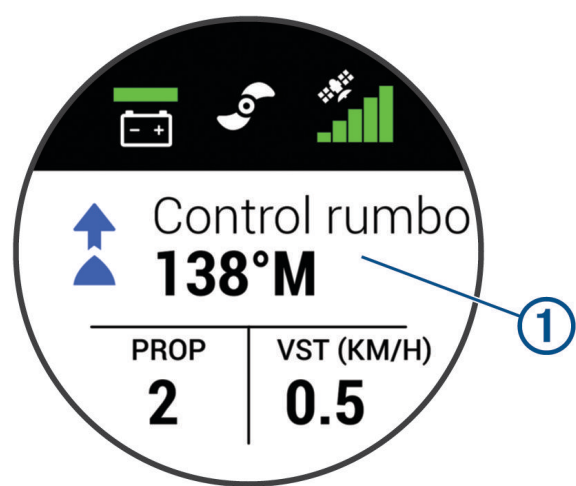




Botón	Descripción
	Mantenlo pulsado para encender y apagar el mando a distancia.
	Púlsalo para activar y ajustar el control de crucero a la velocidad GPS actual ( <i>Mantener la velocidad, página 20</i> ). Púlsalo de nuevo para desactivar el control de crucero y volver al control de velocidad manual.
	Púlsalo dos veces para activar la hélice y establecerla a la velocidad máxima. Púlsalo de nuevo para volver a la velocidad y al estado de la hélice anteriores.
	Púlsalo para activar el control manual ( <i>Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre, página 16</i> ). Mantenlo pulsado para navegar con gestos ( <i>Usar controles por gestos para la dirección, página 16</i> ).
	Púlsalo una vez para activar o desactivar la hélice ( <i>Activar y desactivar la hélice, página 15</i> ). Púlsalo dos veces para apagar cualquier función de piloto automático (si está activada), detener la hélice y alternar entre empuje hacia adelante e inverso ( <i>Empuje inverso, página 22</i> ).
	Púlsalo para navegar por el menú ( <i>Navegar por los menús, página 15</i> ).  En el menú, pulsa  para seleccionar una opción del menú y pulsa  para volver sin guardar. En el modo bloqueo de ancla, púlsalo para desplazar la posición del bloqueo de ancla hacia delante, hacia atrás, hacia la izquierda o hacia la derecha en incrementos de 1,5 m (5 ft).  Al utilizar el control de rumbo o el control manual, pulsa  y  para realizar giros por pasos de un solo grado o mantenlos pulsados para girar en incrementos de cinco grados.  Pulsa  y  para cambios de velocidad incrementales o mantenlos pulsados para cambios de velocidad continuos.  Cuando la velocidad está establecida en cero, pulsa  para cambiar a empuje inverso ( <i>Empuje inverso, página 22</i> ).
	Púlsalo para activar el control de rumbo. El control de rumbo utiliza el motor eléctrico para mantener el rumbo actual ( <i>Mantener el rumbo, página 21</i> ). Púlsalo de nuevo para desactivar el control de rumbo, detener la hélice y reanudar el control manual. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para establecer el control de rumbo ( <i>Controles por gestos, página 16</i> ).
	Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. El bloqueo de ancla utiliza el motor eléctrico para mantener la posición ( <i>Mantener la posición, página 21</i> ). Púlsalo de nuevo para desactivar el bloqueo de ancla y volver al modo de dirección anterior. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para mover la posición del bloqueo de ancla ( <i>Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 17</i> ).
	Púlsalo para abrir el menú. Mantenlo pulsado para salir del menú.
	Púlsalo para marcar un punto intermedio.
1 a 4	Púlsalo para abrir el acceso directo del plotter Garmin asignado al botón. <sup>3</sup>

<sup>3</sup> Requiere una conexión a un plotter Garmin compatible. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.

# Pantalla del mando a distancia










1	<p>Muestra el estado de funcionamiento del motor eléctrico.</p> <p>Por ejemplo, si está en control manual, se muestra Manual, y, si el control de rumbo está activado, se muestra Ctrl. rumbo y el punto de ajuste de control de rumbo en grados.</p>
	<p>Muestra el estado de la batería del motor eléctrico.</p> <p>Verde: el nivel de carga de la batería del motor es alto.</p> <p>Amarillo: el nivel de carga de la batería del motor es medio.</p> <p>Rojo: el nivel de carga de la batería del motor es bajo.</p> <p>Parpadeo en rojo: el nivel de carga de la batería del motor es muy bajo.</p> <p><b>NOTA:</b> por defecto, el indicador de nivel de la batería está optimizado para las baterías de fosfato de hierro-litio (<a href="#">Configuración de gestión de la batería, página 27</a>).</p> <p><b>SUGERENCIA:</b> puedes cambiar el aspecto del estado de la batería del motor eléctrico para que muestre un valor numérico de tensión en lugar de un icono (<a href="#">Configurar el motor eléctrico, página 26</a>).</p> <p>Puedes consultar el nivel de la batería del mando a distancia pulsando </p>
	<p>Muestra el estado de la hélice.</p> <p>Blanco y girando: la hélice está realizando un empuje hacia delante.</p> <p>Rojo y girando: la hélice está realizando un empuje inverso.<sup>4</sup></p> <p>No gira: la hélice está encendida con la velocidad establecida en cero.</p> <p>No se ve: la hélice está apagada.</p>
	<p>Muestra la intensidad de la señal GPS del motor eléctrico.</p>
HÉLICE	<p>Muestra el nivel de velocidad de la hélice (<a href="#">Ajustar la velocidad, página 15</a>).</p> <p>Cuando la hélice está realizando un empuje inverso de forma activa, el nivel de velocidad se muestra en rojo.<sup>4</sup></p> <p><b>NOTA:</b> la velocidad de la hélice no se muestra cuando el motor está utilizando el control de crucero.</p>
VST	<p>Muestra la velocidad GPS medida.</p>

<sup>4</sup> Durante el empuje inverso, el motor hace más ruido, produce menos propulsión y es menos eficiente que durante el empuje hacia delante.

## Navegar por los menús

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

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

## Activar y desactivar la hélice



### ADVERTENCIA

No utilices el motor en zonas en las que tú u otras personas que estén en el agua puedan entrar en contacto con la hélice rotatoria, ya que podría causar lesiones graves.

No pongas en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

- 1 Si fuera necesario, despliega el motor eléctrico (*Desplegar el motor, página 6*).

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


- 2 En el mando a distancia, pulsa  para activar la hélice.
- 3 Pulsa  de nuevo para desactivar la hélice.

## Ajustar la velocidad

En el mando a distancia, pulsa  o  para aumentar o disminuir la velocidad.

En el modo manual, la velocidad de la hélice, que se muestra en el campo HÉLICE de la pantalla del mando a distancia, aumenta o disminuye en consecuencia.


En el modo de control de crucero, la velocidad objetivo actual se muestra en la pantalla del mando a distancia del motor eléctrico, y aumenta o disminuye en consecuencia.


**NOTA:** en el modo manual, aumentar o disminuir la velocidad con el mando a distancia no enciende automáticamente la hélice. Tienes que pulsar el botón  del mando a distancia para encender la hélice.

## Cambiar a la velocidad máxima

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

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

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

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


## Accionar la hélice en una posición de despliegue parcial

### ADVERTENCIA

No pongas en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

Solo debes utilizar la hélice del motor eléctrico con el motor parcialmente desplegado en limitadas circunstancias, como para pasar por encima de maleza u obstáculos sumergidos. De lo contrario, tú u otra persona podría entrar en contacto con la hélice giratoria, lo que podría causar lesiones graves.

### ATENCIÓN

Antes de sacar parcialmente el motor del agua, debes pulsar  del mando a distancia para asegurarte de que el motor está en modo manual. Sacar el motor del agua mientras está en el modo piloto automático, puede producir un movimiento inesperado del motor o del kayak, lo que puede provocar lesiones personales o daños materiales.

### AVISO




Debes usar el motor eléctrico Force Current con la hélice de alta eficiencia solo en aguas abiertas. Al utilizar la hélice de alta eficiencia en aguas poco profundas, existe un mayor riesgo de daños en la hélice si el motor colisiona con un obstáculo bajo el agua.

- 1 Con el motor eléctrico en posición desplegada, tira del asa de la cuerda lentamente para sacar el motor lo suficiente para que pueda pasar por encima de la maleza o los obstáculos.  
Si sacas demasiado el motor del agua, la hélice se apagará automáticamente.
- 2 Enciende la hélice y establece la velocidad necesaria para que la embarcación supere el obstáculo.
- 3 Cuando pases el obstáculo, baja lentamente el motor para devolverlo a la posición de despliegue.

## Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre

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

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

- 1 Si es necesario, pulsa .
- 2 Pulsa  y  para navegar.




**SUGERENCIA:** también puedes utilizar los controles por gestos para navegar ([Usar controles por gestos para la dirección, página 16](#)).

## Controles por gestos

Para interactuar con el motor eléctrico de arrastre, puedes mover el mando a distancia o dirigirlo hacia él. Tendrás que calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre ([Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20](#)) y la brújula del mando a distancia ([Calibrar el mando a distancia, página 18](#)) para poder utilizar los controles por gestos.



### Usar controles por gestos para la dirección

Puedes dirigir el motor apuntando con el mando a distancia.

- 1 Si es necesario, activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 15](#)).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Mientras mantienes pulsado , apunta con el mando a distancia hacia la izquierda o la derecha para girar a babor o a estribor.
- 4 Suelta  para dejar de dirigir.



## Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo

Puedes mover el mando a distancia para ajustar el control de rumbo (*Mantener el rumbo*, página 21).

- 1 Si es necesario, activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice*, página 15).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Apunta el mando a distancia hacia donde quieras ajustar el rumbo.
- 4 Suelta  para ajustar la dirección del rumbo.

## Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija

Si la función de bloqueo de ancla está activada, puedes mover el mando a distancia para ajustar tu posición (*Mantener la posición*, página 21).


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

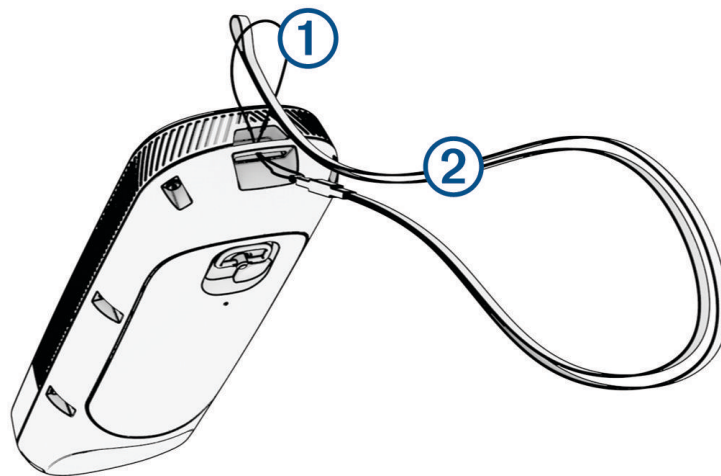
## Instalar las pilas en el mando a distancia


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

- 1 Gira la anilla hacia la izquierda y tira de ella para extraer la tapa.
- 2 Introduce las dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.
- 3 Vuelve a colocar la tapa de la batería y gira la anilla hacia la derecha.

## Fijar un cordón

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




- 2 Mete el otro extremo del cordón  por el lazo y tira con fuerza.
- 3 Si es necesario, lleva el cordón en el cuello o la muñeca para asegurarlo durante el uso.

## Calibrar el mando a distancia

### AVISO




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

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

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

## Vincular el mando a distancia



El mando a distancia viene vinculado de fábrica con el motor eléctrico. Sigue estos pasos si necesitas volver a vincularlo.

- 1 Enciende el motor eléctrico.
- 2 Pulsa  tres veces en el motor eléctrico para acceder al modo de vinculación.  
El LED de estado de  del motor eléctrico se ilumina en azul mientras busca una conexión.
- 3 Coloca el mando a distancia a una distancia de 1 m (3 pies) del motor eléctrico.
- 4 Enciende el mando a distancia.
- 5 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Vinculando** > **Vincular** > **Iniciar**.  
Después de unos segundos, en el mando a distancia aparece el mensaje Vinculación completada.

## Vincular un mando a distancia adicional

Puedes conectar hasta dos mandos a distancia al motor eléctrico a la vez.

Para vincular un segundo mando a distancia, debes seguir estos pasos con el primer mando a distancia conectado.

- 1 Enciende el motor eléctrico.
- 2 En un mando a distancia que ya esté vinculado con el motor, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Vinculando** > **Añadir control adicional**.
- 3 Coloca el mando a distancia adicional a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico.
- 4 Enciende el mando a distancia adicional.
- 5 En el mando a distancia adicional, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Vinculando** > **Vincular** > **Iniciar**.

El mensaje Dispositivo encontrado aparecerá en el primer mando a distancia. Después de unos segundos, el mensaje Vinculación completada aparecerá en el segundo mando a distancia.

# Piloto automático

## ADVERTENCIA

Tú eres responsable del uso seguro y prudente de la embarcación. Las funciones de piloto automático del motor eléctrico son herramientas que mejoran la capacidad de controlar la embarcación. No te eximen de la responsabilidad de utilizar de forma segura la embarcación. Evita los riesgos de navegación y en ningún momento dejes los controles del motor desatendidos.

Antes de activar cualquier función de piloto automático, asegúrate de que el motor está completamente en la posición desplegada y de que el pestillo del soporte está cerrado. La activación de una función de piloto automático antes de que el motor se bloquee en posición desplegada puede provocar un movimiento inesperado del kayak, lo que puede producir lesiones personales graves o daños materiales.

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

## ATENCIÓN

Al usar el piloto automático, es necesario prepararse para paradas, acelerones y giros repentinos.

El motor eléctrico Force Current admite funciones de piloto automático como seguir una ruta planificada previamente, mantener el rumbo y seguir la posición.

Debes calibrar el compás del motor eléctrico para poder utilizar las funciones del piloto automático ([Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20](#)). Debes tener una señal GPS para activar un modo piloto automático ([Adquirir una señal GPS, página 20](#)).

Puedes activar y controlar todos los modos de piloto automático con el mando a distancia incluido ([Mando a distancia, página 12](#)). Puedes controlar determinadas funciones del piloto automático mediante otros dispositivos compatibles ([Funcionamiento, página 8](#)).

**SUGERENCIA:** en algunas situaciones, los modos piloto automático pueden crear más turbulencias de las esperadas. Puedes ajustar la configuración de ganancia del piloto automático para adaptar la sensibilidad del piloto automático a las diferentes condiciones ([Ajustar la respuesta del piloto automático, página 20](#)).

El Force Current es compatible con las siguientes funciones de piloto automático:

**Control de crucero:** el motor controla automáticamente la velocidad de la hélice para mantener una velocidad objetivo ([Mantener la velocidad, página 20](#)).

**Bloqueo de ancla:** el motor dirige y acciona automáticamente la hélice para mantener la posición ([Mantener la posición, página 21](#)).

**Control de rumbo:** el motor dirige automáticamente para mantener el mismo rumbo en la embarcación ([Mantener el rumbo, página 21](#)).


**Seguir ruta:** el motor puede dirigir y accionar la hélice automáticamente para navegar a un waypoint o por un trayecto o circuito ([Navegación, página 22](#)).

## Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre

Antes de calibrar la brújula del motor eléctrico, debes desplazarte a una zona abierta de aguas tranquilas, con espacio suficiente para maniobrar el kayak en círculo.

### AVISO

La calibración de la brújula del motor eléctrico en malas condiciones de viento y agua puede afectar negativamente al rendimiento del piloto automático.


- 1 Asegúrate de que el motor eléctrico está en la posición desplegada (*Desplegar el motor, página 6*).
- 2 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico** > **Calibrar** > **Brújula**.
- 3 Cuando se te solicite, sigue las instrucciones que se muestran en la pantalla para calibrar la brújula.

### AVISO

Al calibrar la brújula, debes utilizar el motor eléctrico para dirigir el kayak a baja velocidad. El uso de una paleta para dirigir el kayak y calibrar la brújula puede provocar un movimiento excesivo, lo que puede provocar un rendimiento deficiente del piloto automático.





Si las funciones del piloto automático no funcionan como se espera, debes repetir el proceso de calibración.

## Adquirir una señal GPS

- 1 Mueve la embarcación a una zona con una vista sin obstáculos del cielo.
- 2 Espera de 30 a 60 segundos mientras el motor eléctrico localiza satélites.  
Cuando el motor ha adquirido una posición mediante GPS, el indicador LED  se ilumina en verde fijo.

## Ajustar la respuesta del piloto automático

Puedes ajustar la configuración de ganancia del piloto automático para adaptar la sensibilidad del piloto automático a las diferentes condiciones.

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico**.
- 2 Selecciona una opción:
  - Para ajustar la ganancia del modo bloqueo de ancla, selecciona **Ganancia del ancla**.
  - Para ajustar la ganancia del piloto automático para los modos de navegación, incluidos el control de rumbo y el control de crucero, selecciona **Ganancia de navegación**.
- 3 Selecciona  o  para aumentar o reducir el valor de ganancia:
  - Aumenta el ajuste de ganancia para que el piloto automático responda mejor. El motor será más preciso a la hora de controlar la embarcación, pero puede crear más turbulencias. Los valores de ganancia más altos suelen ser necesarios para embarcaciones más grandes o pesadas.
  - Reduce el ajuste de ganancia para que el piloto automático tenga menos capacidad de respuesta. El motor creará menos turbulencias, pero puede ser menos preciso a la hora de controlar la embarcación.
- 4 Elige  para confirmar la selección.

## Mantener la velocidad


Para poder utilizar las funciones del piloto automático, tienes que calibrar el motor eléctrico (*Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20*).

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

**SUGERENCIA:** puedes usar el control de crucero junto con otros modos de piloto automático (*Piloto automático, página 19*).

En el mando a distancia, pulsa .

El control de crucero se establece en la velocidad actual.


Para desactivar el control de crucero y apagar la hélice, pulsa .



## Mantener la posición

Para poder utilizar las funciones de piloto automático, es necesario calibrar el motor eléctrico ([Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20](#)).

La función de bloqueo de ancla utiliza el GPS para mantener la posición mediante el motor eléctrico.

Pulsa .

**NOTA:** puedes ajustar la posición del bloqueo del ancla pulsando la tecla de flecha del mando a distancia o mediante los controles por gestos ([Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 17](#)).

Para desactivar el bloqueo de ancla, pulsa  de nuevo.



## Mantener el rumbo

Para poder utilizar las funciones de piloto automático, es necesario calibrar el motor eléctrico ([Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20](#)).



Puedes activar Ctrl. rumbo para mantener la embarcación en movimiento en la misma dirección del compás. El motor puede ajustar el rumbo automáticamente para compensar la deriva causada por factores como el viento y las corrientes.

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

2 Pulsa .

**NOTA:** puedes ajustar la dirección pulsando  y  o utilizando controles por gestos ([Controles por gestos, página 16](#)).

**SUGERENCIA:** mientras utilizas este modo piloto automático, también puedes mantener la velocidad con el control de crucero ([Mantener la velocidad, página 20](#)).

Para desactivar el Ctrl. rumbo y volver al modo manual, debes seleccionar  o .

## Cambiar el comportamiento del Ctrl. rumbo

Por defecto, la función Ctrl. rumbo está configurada en el modo Ir a para compensar la deriva y mantener la embarcación en movimiento en la misma dirección. Si lo prefieres, puedes configurar la función Ctrl. rumbo en el modo Alin embarc para ignorar la deriva y limitarse a mantener la proa de la embarcación apuntando hacia la misma dirección.

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico** > **Ctrl. rumbo**.

2 Selecciona **Alin embarc**.

Puedes seleccionar Ir a para volver al comportamiento predeterminado de Ctrl. rumbo.

## Navegación

Para poder utilizar las funciones del piloto automático, tienes que calibrar el motor eléctrico ([Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20](#)).

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

1 En el mando a distancia, selecciona una opción:

- Comienza a navegar hacia un waypoint guardado ([Navegar a un waypoint, página 23](#)).
- Comienza a navegar por una ruta guardada ([Navegar por una ruta, página 24](#)).
- Comienza a recuperar el track activo ([Navegar hasta el comienzo de un track activo, página 25](#)).
- Comienza a navegar por un track guardado ([Navegar por un track guardado, página 25](#)).

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



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

2 Ajusta la velocidad según sea necesario.


**SUGERENCIA:** mientras usas este modo de piloto automático, también puedes mantener la velocidad con el control de crucero ([Mantener la velocidad, página 20](#)).

## Pausar y reanudar la navegación

1 Durante la navegación, puedes seleccionar una de las siguientes opciones en el mando a distancia:

- Para poner en pausa la navegación pero continuar en la misma dirección y a la misma velocidad, selecciona  > **Standby**.
- Para poner en pausa la navegación y establecer el bloqueo de ancla, selecciona .

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

2 Selecciona  > **Seguir ruta** o pulsa  para reanudar la navegación.

3 Si fuera necesario, pon en marcha la hélice.

## Detener la navegación

Selecciona  > **Detener navegación**.

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

## Empuje inverso

En el modo manual, puedes hacer funcionar la hélice en sentido inverso. Hacer funcionar la hélice en sentido inverso durante breves periodos de tiempo puede resultar útil en algunas situaciones, como salir de un espacio estrecho sin tener que controlar tanto la dirección del motor.


Como la hélice del motor eléctrico está diseñada principalmente para el empuje hacia delante, resulta menos eficiente a la hora de crear empuje inverso, lo que se traduce en más ruido del motor, especialmente a velocidades de la hélice más altas, y más turbulencias bajo el agua.


### AVISO

Debes utilizar el empuje inverso con moderación para minimizar la cavitación y el desgaste excesivo de la hélice y de su motor de accionamiento.

## Alternar entre el modo hacia delante e inverso

- 1 Pulsa  dos veces.

El  de la pantalla del mando a distancia se enciende en rojo cuando la hélice gira en sentido inverso. Si el motor está funcionando en modo de piloto automático, cambia automáticamente al modo manual. Si la hélice está en marcha, se detiene automáticamente.

- 2 Pulsa  de nuevo para encender la hélice.

**NOTA:** al alternar entre los modos hacia delante e inverso, la velocidad de la hélice se ajusta automáticamente a la última velocidad que usaste en el mismo modo de empuje.

## Waypoints


Los waypoints se utilizan para marcar ubicaciones y poder volver a ellas más tarde. El motor eléctrico puede almacenar hasta 5000 waypoints.

Cuando el motor eléctrico está conectado a un plotter, los waypoints almacenados en ambos se sincronizan automáticamente.


**NOTA:** como los sistemas están sincronizados, al eliminar waypoints, restaurar la configuración predeterminada o borrar los datos de usuario con el mando a distancia del motor eléctrico, los waypoints del plotter también se eliminan. Del mismo modo, si eliminas un waypoint del plotter, este se elimina automáticamente del motor eléctrico.

### Crear un waypoint


Puedes guardar la ubicación actual como un waypoint.

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


### Navegar a un waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.  
Se muestra una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 15](#)).  
El motor eléctrico de arrastre conduce la embarcación hasta la ubicación del waypoint ([Navegación, página 22](#)).


### Ver los detalles del waypoint

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

### Editar el nombre de un waypoint

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

## Borrar un waypoint

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


## Rutas

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

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


Puedes guardar hasta 100 rutas.

## Navegar por una ruta


- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.  
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Selecciona una opción:
  - Selecciona **Hacia delante** para navegar por la ruta desde el punto de partida de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
  - Selecciona **Hacia atrás** para navegar por la ruta desde el punto de destino de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
  - Para navegar desde la ubicación actual hasta el principio de la ruta y, a continuación, navegar por la ruta, selecciona **Desde el inicio**.
- 5 Activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice, página 15*).  
El motor eléctrico recorrerá la ruta en la dirección elegida (*Navegación, página 22*).

Por defecto, a medida que te acerques al final de la ruta, el motor eléctrico cambiará a la función de bloqueo de ancla y mantendrá la posición al final de la ruta. Puedes cambiar este comportamiento desde el menú de configuración (*Configurar el motor eléctrico, página 26*).


## Visualizar los detalles de una ruta

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

## Editar el nombre de una ruta

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

## Borrar una ruta

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

## Tracks


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

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

### Almacenar el track activo

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

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

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Guardar track activo**.  
El track activo se guardará con la fecha actual como nombre del track.
- 2 Cambia el nombre del track guardado (opcional).


### Borrar el track activo

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


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

### Navegar hasta el comienzo de un track activo


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

- 1 Selecciona  > **Tracks** > **Retroceder por el trayecto**.
- 2 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 15](#)).  
El motor eléctrico de arrastre te lleva de vuelta al punto de partida del track activo por el camino de ida ([Navegación, página 22](#)).


### Navegar por un track guardado

- 1 Selecciona  > **Tracks** > **Tracks guardados**.  
Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.
- 2 Selecciona un track guardado.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Selecciona una opción:
  - Para navegar por el track guardado desde el principio hasta el final, selecciona **Hacia delante**.
  - Para navegar por el track guardado desde el final del track hasta el principio, selecciona **Hacia atrás**.
- 5 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 15](#)).  
El motor eléctrico de arrastre recorre el track guardado en la dirección seleccionada ([Navegación, página 22](#)).


## Ver los detalles de los tracks guardados

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

## Editar los nombres de tracks guardados

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

## Eliminar un track guardado

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

# Configuración

## Configurar el motor eléctrico

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

**Wi-Fi:** establece las preferencias de red inalámbrica para el motor eléctrico (*Configurar redes inalámbricas, página 27*).

**Calibrar:** calibra el compás del motor eléctrico (*Calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre, página 20*) y establece la variación de proa del motor eléctrico.

**Modo dirección:** determina cómo los pedales Power Steer dirigen la embarcación (*Invertir la respuesta de la dirección, página 37*).

**Modo anul. etiq. MOB:** activa esta opción para que la hélice funcione incluso cuando el motor haya perdido la conexión con la etiqueta MOB (*Anular la etiqueta MOB, página 33*).

**Botones program.:** redefine la función de las palancas de los pedales Power Steer (*Cambio de la función de las palancas del pedal, página 37*).

**Unidades:** permite establecer las unidades de medida.

**Gestión de la batería:** define la configuración relacionada con la batería del motor eléctrico (*Configuración de gestión de la batería, página 27*).

**Pitido:** activa o desactiva los pitidos de notificación del piloto automático.

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

**Ctrl. rumbo:** establece el comportamiento de la función de control de rumbo (*Cambiar el comportamiento del Ctrl. rumbo, página 21*).

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

### ATENCIÓN

Si utilizas el ajuste Manual para la opción de Naveg. a meta, debes prepararte para tomar el control de la embarcación.

**Ganancia del ancla:** establece el nivel de respuesta del piloto automático en el modo bloqueo de ancla ([Ajustar la respuesta del piloto automático, página 20](#)).

**Ganancia de navegación:** establece el nivel de respuesta del piloto automático en otros modos de piloto automático ([Ajustar la respuesta del piloto automático, página 20](#)).

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

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

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

**NOTA:** al restablecer la configuración predeterminada, no se borran los datos de usuario del motor eléctrico ni de un plotter conectado.

**Suprimir diagnóstico:** borra los datos generados por el sistema que se almacenan en el motor eléctrico para solucionar problemas.

## Configurar redes inalámbricas

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

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

**Modo:** establece el modo Wi-Fi. Puedes desactivar la tecnología Wi-Fi, conectarte a la red de un plotter o crear un punto de acceso inalámbrico para utilizar la aplicación ActiveCaptain ([Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain, página 28](#)).

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

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

## Configuración de gestión de la batería

En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico** > **Gestión de la batería**.

**Indicador:** establece el aspecto del indicador de batería del motor eléctrico a un icono a un valor numérico de tensión.

**Ajustes de la batería:** establece el tipo de batería conectada al motor eléctrico, lo que ayuda a calcular el estado de la batería notificado.

## Configurar el mando a distancia

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

**Retroiluminación:** ajusta la configuración de retroiluminación. ([Configurar la retroiluminación, página 28](#))

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

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

**Calibrar:** calibra el mando a distancia para las funciones de control por gestos ([Calibrar el mando a distancia, página 18](#)).

**Vinculando:** vincula el mando a distancia con el motor eléctrico de arrastre ([Vincular el mando a distancia, página 18](#)).

**Idioma:** establece el idioma del texto en pantalla.

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

## Configurar la retroiluminación

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

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


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

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

**Brillo:** define el nivel de brillo de la retroiluminación.

## Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain

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



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

## Conectar a un plotter

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

**NOTA:** puedes consultar la lista de dispositivos Garmin compatibles en [garmin.com/force\\_current/compatible/](http://garmin.com/force_current/compatible/) para asegurarte de que el plotter es compatible con el motor eléctrico.

Puedes conectar el motor eléctrico de arrastre de forma inalámbrica a un plotter de Garmin compatible de la embarcación. Después de conectarte a un plotter compatible, puedes controlar el motor eléctrico desde el plotter.

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





## Conectarse a un reloj Garmin

Puedes conectar el motor eléctrico de forma inalámbrica a un dispositivo wearable compatible de Garmin y controlarlo con el reloj a través de la aplicación Motor eléctrico.

**NOTA:** puedes consultar la lista de dispositivos Garmin compatibles en [garmin.com/force\\_current/compatible/](https://garmin.com/force_current/compatible/) para asegurarte de que tu reloj es compatible con el motor eléctrico.

La primera vez que conectas el motor eléctrico a tu reloj, debes vincularlos. Una vez vinculados, el reloj se conecta al motor automáticamente cuando este está encendido y dentro del alcance.

- 1 Asegúrate de que el motor eléctrico está encendido y de que tiene un mando a distancia conectado.
- 2 Coloca tu reloj compatible de Garmin a una distancia de 3 m (10 ft) del motor eléctrico.
- 3 En el reloj, mantén pulsado **MENU**.
- 4 Selecciona **Sensores y accesorios > Añadir > Motor eléctrico**.
- 5 En la pantalla del motor eléctrico, pulsa  tres veces para acceder al modo vinculación.  
En la pantalla del motor eléctrico,  se ilumina en azul de forma fija cuando busca una conexión y cambia a verde fijo una vez que la conexión se ha realizado correctamente.
- 6 Confirma el código de vinculación que aparece en el reloj y en el mando a distancia conectado.

Puedes pulsar **START** y seleccionar Motor eléctrico en la lista de actividades y aplicaciones para abrir los controles del motor eléctrico.

## Actualizar el software

Visita [garmin.com/support/software/marine/](https://garmin.com/support/software/marine/) para encontrar información sobre las últimas actualizaciones de software para tus dispositivos náuticos Garmin.

## Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain

Ve a [garmin.com/videos/trolling\\_motor\\_update/](https://garmin.com/videos/trolling_motor_update/) y mira un vídeo que te ayudará con el proceso de actualización del software.

### AVISO

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

El proceso de instalación tardará varios minutos.

**NOTA:** para actualizar el motor eléctrico, es necesario que conectes el dispositivo móvil directamente a una red Wi-Fi específica del motor eléctrico con la aplicación ActiveCaptain.

1 ActiveCaptain Si fuera necesario, configura el motor eléctrico para su uso con la aplicación ActiveCaptain (*Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain, página 28*).

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

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

3 Abre la aplicación ActiveCaptain.

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

5 Conecta el dispositivo móvil a Internet.

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

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


La aplicación ActiveCaptain descarga la actualización en el dispositivo móvil.

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

La actualización se transfiere al motor eléctrico. Este proceso puede tardar hasta 30 minutos en completarse. Las luces indicadoras de la velocidad del motor parpadearán en el panel de visualización del motor eléctrico para indicar que el software se está actualizando.

**NOTA:** si la transferencia se ha completado pero las luces del panel de visualización del motor eléctrico no comienzan a parpadear, debes apagar el motor eléctrico y volver a encenderlo para ejecutar la actualización.

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

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

9 Asegúrate de que el pedal esté encendido y conectado.

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

## Etiqueta MOB

La etiqueta Hombre al agua (MOB) es un accesorio incluido diseñado para ayudar a garantizar la seguridad cuando salgas del kayak. Cuando la etiqueta MOB está activada y vinculada al motor eléctrico, la hélice se detiene automáticamente cuando la etiqueta MOB se sumerge.

### ⚠ ADVERTENCIA

Debes llevar la etiqueta MOB en el cuerpo y asegurarte de que está encendida y vinculada al motor eléctrico para que la función de apagado automático del motor MOB funcione como se espera. Si la etiqueta MOB no está encendida, vinculada, enganchada al cuerpo o sumergida, el motor eléctrico no detendrá automáticamente la hélice. Salir del kayak mientras la hélice está en marcha puede provocar lesiones personales graves o incluso la muerte.

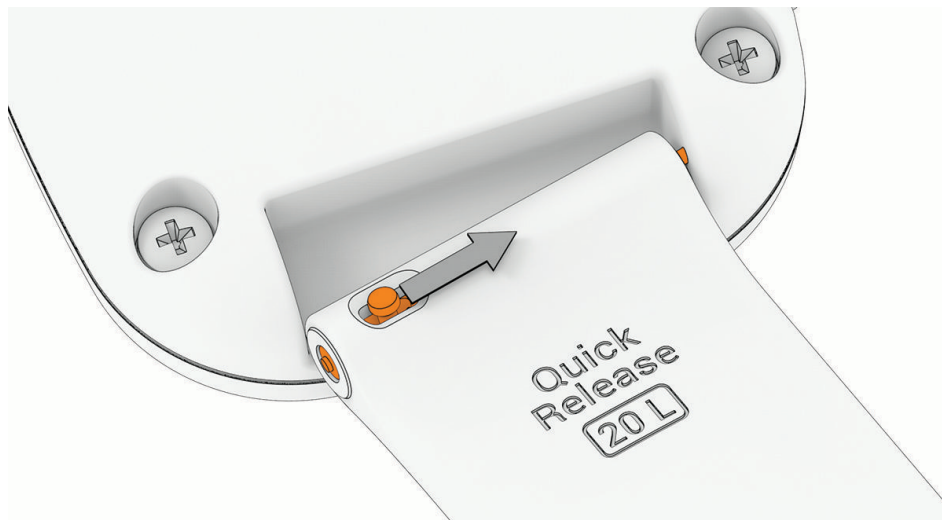


①	<p>Botón de encendido e interfaz:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pulsa para comprobar el estado y el nivel de batería de la etiqueta.</li> <li>• Mantén pulsado para encender o apagar la etiqueta.</li> </ul>
	<p>Botón MOB:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Mantén pulsado para detener la hélice.</li> <li>• Después de volver al kayak, pulsa para borrar el estado de MOB y reanudar el funcionamiento normal del motor.</li> </ul>
②	<p>⚠ ADVERTENCIA</p> <p>Debes asegurarte de que la zona alrededor del motor eléctrico está despejada antes de reanudar el funcionamiento normal del motor. Si se reanuda el funcionamiento normal mientras hay otras personas cerca del motor eléctrico, podrían producirse lesiones personales graves o la muerte.</p> <p><b>SUGERENCIA:</b> también puedes restablecer el estado MOB pulsando el botón de MOB OVERRIDE en el motor eléctrico o ignorando el mensaje de estado en el mando a distancia o un plotter conectado.</p>
🛡	<p>Al pulsar el botón de encendido, el color del LED indica el estado de conexión de la etiqueta:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde: conectado.</li> <li>• Rojo: no conectado.</li> </ul>
🔋	<p>Al pulsar el botón de encendido, el color del LED indica el estado de batería de la etiqueta:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verde: el nivel de la batería es alto.</li> <li>• Naranja: el nivel de la batería es medio.</li> <li>• Rojo: el nivel de la batería es bajo.</li> </ul>

## Colocar la correa o el mosquetón

La etiqueta MOB se suministra con una correa para mosquetón, una correa para muñeca y una etiqueta flotante. Puedes utilizar la correa para mosquetón para fijar la etiqueta MOB a la ropa o puedes fijarla a la correa para llevarla en la muñeca. También puedes fijar la etiqueta flotante al mosquetón o a la correa para muñeca para evitar que la etiqueta MOB se hunda si se pierde accidentalmente en el agua. Sigue estos pasos para fijar la correa para muñeca o la correa para mosquetón a la etiqueta MOB.

- 1 Inserta un extremo del perno de la correa o de la correa para mosquetón en uno de los orificios de la etiqueta MOB.
- 2 Desliza el pasador de liberación rápida para retraer el otro extremo del pasador de resorte.







- 3 Alinea el perno con el otro orificio de la etiqueta MOB y suelta el pasador.

## Activar y desactivar la etiqueta MOB

Cuando no estés usando el motor eléctrico, puedes desactivar la etiqueta MOB para conservar la duración de la batería.





### AVISO


Debes activar una etiqueta MOB antes de que pueda comunicarse con el motor eléctrico.

- Si la etiqueta MOB está desactivada, mantén pulsado el botón de encendido del lateral durante al menos dos segundos.  
El icono  y el icono  parpadean en verde dos veces para indicar que la etiqueta MOB está activada.
- Si la etiqueta MOB está activada, mantén pulsado el botón de encendido del lateral durante al menos 4 segundos.  
El icono  y el icono  parpadean en rojo dos veces para indicar que la etiqueta MOB está desactivada.

## Vincular una etiqueta MOB con el motor eléctrico Force Current

La etiqueta MOB incluida con el motor eléctrico Force Current viene vinculada de fábrica con el motor eléctrico. Sigue estos pasos para vincular una nueva etiqueta MOB con el motor eléctrico.

- 1 Asegúrate de que el motor eléctrico esté encendido.
- 2 Mantén pulsado el botón de encendido del lateral de la etiqueta MOB para encenderla.  
El icono  de la etiqueta MOB parpadea en rojo.
- 3 En el motor eléctrico, pulsa  tres veces.  
El indicador LED de  parpadea en azul mientras el motor busca una conexión.
- 4 Asegúrate de que la etiqueta MOB está a menos de 1 m (3 pies) del motor eléctrico.
- 5 Pulsa el botón de encendido de la etiqueta MOB tres veces rápidamente.  
El icono  de la etiqueta MOB parpadea en azul mientras busca una conexión.

Cuando la conexión se realiza correctamente, el LED de estado de  del motor eléctrico se ilumina en verde fijo.


## Anular la etiqueta MOB


Si el motor eléctrico pierde su conexión a la etiqueta MOB, pero no has salido del kayak, puedes anular la función MOB para reanudar temporalmente el funcionamiento normal.

### ADVERTENCIA

Debes asegurarte de que la zona alrededor del motor eléctrico está despejada antes de reanudar el funcionamiento normal del motor. Si se reanuda el funcionamiento normal mientras hay otras personas cerca del motor eléctrico, podrían producirse lesiones personales graves o la muerte.

Cuando el motor haya perdido la conexión con la etiqueta MOB y la hélice se haya detenido, selecciona una opción:

- En el mando a distancia del motor eléctrico, selecciona  > **Configuración > Motor eléctrico > Modo anul. etiq. MOB.**
- Mantén pulsado cinco segundos el botón de MOB OVERRIDE de la parte superior de la carcasa del motor eléctrico.

El motor eléctrico emite un pitido largo cuando se activa o desactiva el Modo anul. etiq. MOB. El motor eléctrico emite pitidos periódicos y el LED de estado del  parpadea en amarillo cuando se activa el Modo anul. etiq. MOB.

Si recuperas la etiqueta MOB y se restablece su conexión al motor eléctrico, este desactivará automáticamente el Modo anul. etiq. MOB. Para reanudar el funcionamiento normal, pulsa el botón MOB de la etiqueta MOB o descarta el mensaje MOB en el mando a distancia o un plotter conectado.

## Sustituir la pila de la etiqueta MOB

### ⚠ ADVERTENCIA

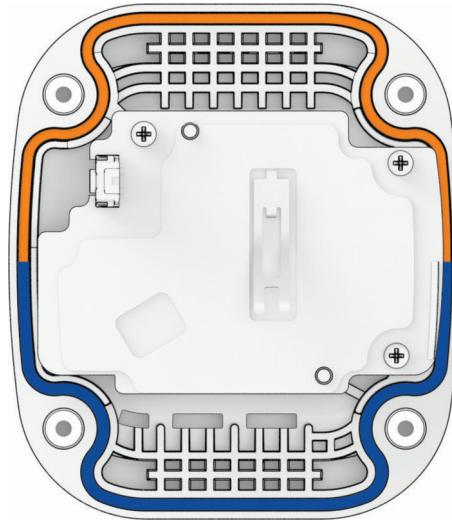
Consulta la guía *Información importante sobre el producto y tu seguridad* que se incluye en la caja del producto y en la que encontrarás advertencias e información importante sobre el producto.

### AVISO

La etiqueta MOB utiliza una pila de botón CR2032 3V. Debes instalar una pila de botón CR2032 3V nueva como repuesto. No se admite el uso de ningún otro tipo de pila.

Solo debes adquirir una pila/batería de repuesto de un fabricante de alta calidad y un proveedor de confianza. El uso de una pila de baja calidad podría dar lugar a un rendimiento deficiente del producto y a una menor autonomía de la pila, especialmente a bajas temperaturas. No utilices pilas/baterías recargables. Las pilas/baterías recargables pueden tener una especificación de tensión superior y pueden causar daños permanentes al dispositivo.

- 1 Con un destornillador Phillips del n.º 1, suelta los cuatro tornillos prisioneros para retirar la tapa posterior.



- 2 Levanta con suavidad la pestaña blanca para soltar la pila de la tapa posterior.
- 3 Coloca la nueva batería en la tapa posterior, con el lado positivo (+) hacia abajo.
- 4 Asegúrate de que la junta de goma de la cubierta delantera de la etiqueta MOB no esté rota y esté completamente asentada en su ranura.

La junta encaja en la ranura en una orientación específica.

### AVISO

Si la junta no está asentada correctamente en la ranura, no se produce el sellado, lo que hace que falle la etiqueta MOB cuando se expone al agua. Ponte en contacto con el departamento de asistencia técnica de Garmin para obtener información sobre la compra de una junta de repuesto.

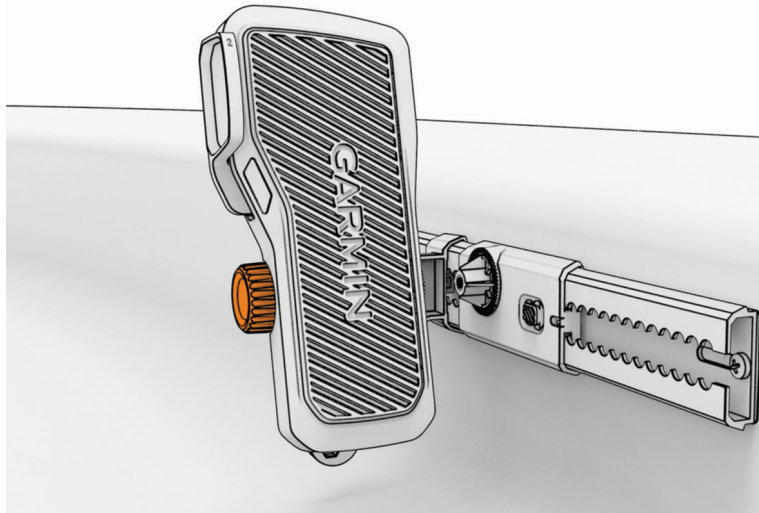
Después de sustituir la pila, es posible que tengas que volver a vincular la etiqueta MOB ([Vincular una etiqueta MOB con el motor eléctrico Force Current](#), página 33).

## Pedales Power Steer

Los pedales Power Steer son un accesorio opcional incluido en algunos modelos.

## Fijar los pedales a los raíles

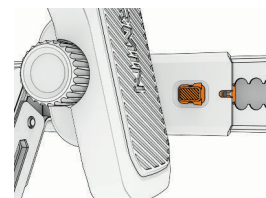
- 1 Alinea el tornillo de la parte exterior del pedal con la ranura roscada del soporte del pedal en el raíl y gira la rueda de ajuste del otro lado del pedal hacia la derecha para fijar el pedal al soporte del pedal.



- 2 Inclina el pedal hacia delante y hacia atrás para comprobar su rango de movimiento y ajusta el ángulo del pedal si es necesario.
- 3 Si es necesario, pulsa el botón del soporte del pedal y deslízalo a lo largo del raíl para colocar el pedal a una distancia cómoda.

### AVISO

No muevas los soportes de los pedales completamente hacia ninguno de los extremos del raíl del pedal. Si el soporte del pedal se solapa con uno de los tornillos de montaje del raíl del pedal, puede resultar difícil moverlo.



- 4 Repite los pasos en el otro pedal.

**SUGERENCIA:** puedes comprobar las marcas en las que los pedales se conectan a los soportes para asegurarte de que ambos pedales están instalados en el mismo ángulo.

### AVISO

Debes retirar los pedales de los soportes de pedales antes de transportar el kayak. Los pedales pueden aflojarse durante el transporte, lo que podría causar daños materiales.



## Dirigir con los pedales

### ⚠ ADVERTENCIA

Para aprender a utilizar los pedales, se recomienda empezar a usarlos en aguas abiertas y tranquilas donde no haya obstáculos. Comienza con pequeños movimientos hasta que te sientas cómodo con la respuesta de los pedales.

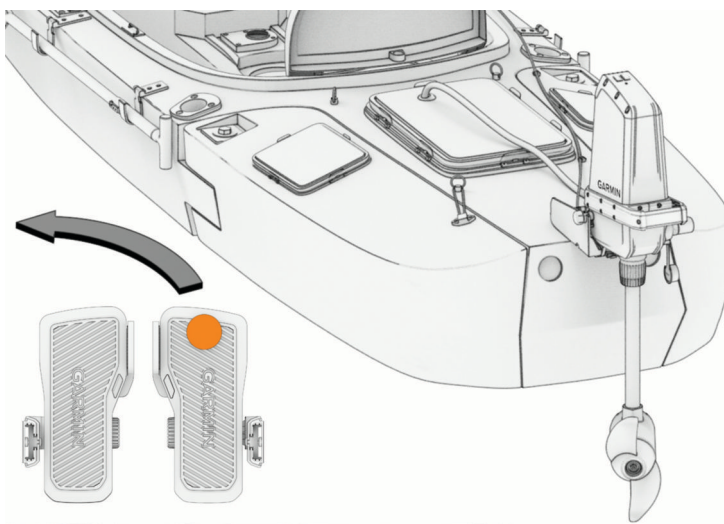
Puedes inclinar cada pedal hacia delante o hacia atrás desde la posición de punto muerto. A medida que inclinas los pedales más en cualquier dirección, la hélice gira más rápido. La posición combinada de ambos pedales determina el ángulo del motor de accionamiento de la hélice.

- Para avanzar, inclina ambos pedales hacia delante.
- Para retroceder, inclina ambos pedales hacia atrás.

### ⚠ ADVERTENCIA

Al utilizar el motor eléctrico para conducir el kayak hacia atrás, el kayak puede girar de forma inesperada, ya que el casco interfiere con la propulsión del motor. Debes estar alerta y atento a tu entorno cuando utilices el motor para mover el kayak hacia atrás, a fin de evitar posibles lesiones personales o daños al producto causados por una colisión accidental.

- Para girar a la izquierda, inclina el pedal derecho hacia delante mientras mantienes el pedal izquierdo en la posición de punto muerto.



La punta del motor de accionamiento de la hélice gira hacia la derecha, girando el kayak hacia la izquierda.

- Para girar a la derecha, inclina el pedal izquierdo hacia delante mientras mantienes el pedal derecho en la posición de punto muerto.

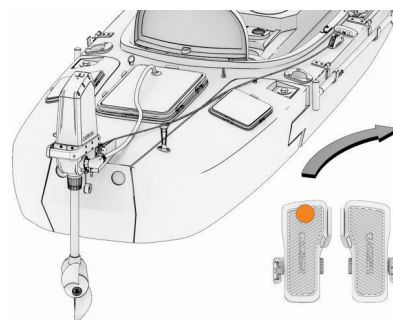
La punta del motor de accionamiento de la hélice gira hacia la izquierda, girando el kayak hacia la derecha.

- Para girar el kayak en un ángulo más agudo, inclina un pedal hacia delante mientras inclinas el otro pedal hacia atrás.

La punta del motor de accionamiento de la hélice gira hasta 90 grados, dependiendo del ángulo relativo de cada pedal.

**NOTA:** en ángulos de dirección superiores a 45 grados, la velocidad de transmisión de la hélice se limita automáticamente para reducir las turbulencias.

Puedes invertir la respuesta de los pedales derecho e izquierdo para emular la dirección con un timón controlado por cable ([Invertir la respuesta de la dirección, página 37](#)).





## Invertir la respuesta de la dirección

De forma predeterminada, los pedales Power Steer emulan la dirección diferencial, como la de un cortacésped de giro cero. Puedes invertir la respuesta de los pedales derecho e izquierdo para emular la dirección con un timón controlado por cable.

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico** > **Modo dirección**.

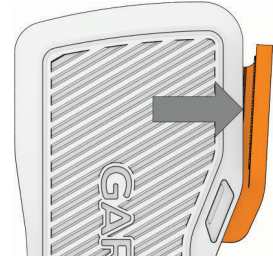
2 Selecciona **Timón**.

Puedes seleccionar Giro cero para volver al modo de navegación predeterminado.

## Usar las palancas del pedal

Puedes utilizar las palancas de cada uno de los pedales para activar los modos piloto automático.

- Para activar o desactivar el **Ctrl. rumbo**, presione la palanca del pedal izquierdo.
- Para activar o desactivar el **Bloqueo de ancla**, presione la palanca del pedal derecho.



## Cambio de la función de las palancas del pedal

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico** > **Botones program..**

2 Selecciona una opción:

- Para configurar la palanca del pedal derecho, selecciona **Pedal derecho**.
- Para configurar la palanca del pedal izquierdo, selecciona **Pedal izquierdo**.

3 Selecciona una opción:

- Para desactivar la palanca del pedal, selecciona **Ninguna**.
- Para activar o desactivar el bloqueo de ancla al pisar la palanca del pedal, selecciona **Bloqueo de ancla**.
- Para activar o desactivar el control de rumbo al pisar la palanca del pedal, selecciona **Ctrl. rumbo**.
- Para marcar un waypoint en la ubicación actual al pisar la palanca del pedal, selecciona **Marcar waypoint**.


## Vinculación de los pedales

Si los pedales se incluían con el motor eléctrico, vendrán vinculados de fábrica. Sigue estos pasos para vincular un nuevo conjunto de pedales.

Debes vincular cada pedal por separado.

1 Asegúrate de que el motor eléctrico esté encendido.

2 En el motor eléctrico, pulsa  tres veces para entrar en el modo de vinculación.

El indicador LED de  parpadea en azul mientras busca una conexión.

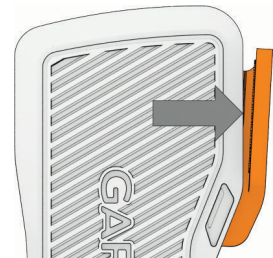
3 Coloca un pedal a una distancia de 1 m (3 ft.) del motor eléctrico.

4 Presiona la palanca del pedal tres veces.

El indicador LED del pedal parpadeará en azul mientras busca una conexión y se iluminará en verde fijo cuando se establezca correctamente.

5 Repite los pasos 2 a 4 para instalar el otro pedal.

**SUGERENCIA:** a modo de prueba, al pisar la palanca del pedal, el indicador LED parpadea en verde para indicar que el pedal está vinculado con el motor, o parpadea en rojo para indicar que no está vinculado.



## Instalar las pilas en los pedales

Cada pedal funciona con dos pilas AA (no incluidas). Para un funcionamiento óptimo, utiliza pilas de litio.

**SUGERENCIA:** puedes pulsar la palanca del pedal dos veces para comprobar el nivel. El indicador LED del pedal se iluminará en verde, amarillo o rojo fijos para indicar el nivel general de la batería.

- 1 En un pedal, gira la anilla hacia la izquierda y tira de ella para extraer la tapa.
- 2 Introduce dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.
- 3 Vuelve a colocar la tapa de pilas y gira la anilla hacia la derecha.
- 4 Repite estos pasos con el otro pedal.

## LED de estado

El LED de cada pedal Power Steer se ilumina para indicar el estado del pedal.

Verde	El pedal está conectado al motor eléctrico y se ha activado un comando de palanca.
Azul	El pedal está en modo de vinculación.
Blanco	El pedal está conectado y se ha movido a la posición de punto muerto.
Morado	El pedal está instalando una actualización de software.
	<b>AVISO</b> No desconectes la alimentación del pedal cuando el software se esté actualizando, ya que podrías dañar el pedal.
Rojo	El pedal se ha activado, pero no está conectado al motor eléctrico.

## Necesidades y programa de mantenimiento

### AVISO

Después de utilizar el motor en agua salada o en agua semisalada, debes enjuagar el motor con agua dulce y aplicar un spray de silicona a base de agua con un paño suave. Evita pulverizar chorros de agua sobre el motor, ya que podría provocar la entrada de agua y causar daños al producto.

Para mantener la garantía, debes llevar a cabo tareas de mantenimiento rutinarias con el objetivo de preparar el motor para la temporada.

Para el motor eléctrico Force Current:

- Comprueba el extremo de la cuerda de arranque debajo del pestillo del soporte y ata un nuevo nudo de tope si es necesario.
- Comprueba el movimiento del pestillo del soporte. Si no retrocede suavemente, limpia y lubrícalo.
- Comprueba el extremo de la cuerda de arranque en la empuñadura y ata un nuevo nudo de tope si es necesario.
- Comprueba las poleas de la cuerda en el soporte del motor y en la mordaza, y asegúrate de que giran libremente. Limpia o sustituye cualquier pieza dañada si es necesario.
- Comprueba la empuñadura y sustitúyelo si presenta grietas u otros signos de desgaste.
- Comprueba toda la cuerda de arranque en busca de deshilachado u otros signos de desgaste. Sustitúyela si es necesario.
- Comprueba los cáncamos y la mordaza. Aprieta los tornillos de montaje si es necesario. Sustituye los cáncamos y la mordaza si presentan grietas u otros signos de desgaste.
- Comprueba los tornillos que fijan el soporte al kayak. Aprieta o sustituye los tornillos si es necesario.
- Comprueba la superficie de montaje alrededor del soporte. Si hay signos de desgaste, prueba a reforzar la superficie de montaje y volver a instalar el soporte.
- Comprueba el soporte del motor y sustitúyelo si presenta grietas u otros signos de daños.

- Comprueba las ruedas de ajuste pivotantes motor y sustitúyelas si presentan grietas u otros signos de daños.
- Comprueba todo el cable de alimentación para ver si está desgastado y sustitúyelo si es necesario.
- Comprueba si el conector del cable de alimentación presenta corrosión o conectores doblados. Limpia o sustituye el cable si es necesario.
- Comprueba la cubierta del conector de alimentación del motor para asegurarte de que encaja correctamente y protege el conector de alimentación. Sustituye la tapa del conector si es necesario.
- Comprueba los ánodos del motor de accionamiento de la hélice y sustitúyelos si es necesario (*Comprobar los ánodos de sacrificio, página 41*).
- Comprueba la hélice para asegurarte de que la tuerca de la hélice está apretada a 16,27 N-m (12 lbf-ft).
- Comprueba el desgaste de la hélice. Sustitúyela si es necesario (*Cambiar la hélice, página 11*).

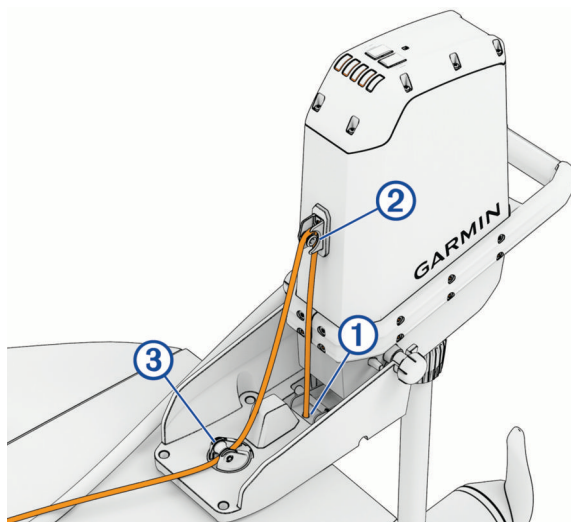
Para los pedales Power Steer:

- Comprueba los tornillos que fijan el los raíles de los pedales al kayak. Apriétalos si es necesario.
- Comprueba el compartimento de las pilas de los pedales para asegurarte de que las pilas no tienen fugas. Limpia los contactos de la pila si es necesario.

Puedes solicitar las piezas de repuesto y accesorios más comunes en [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](https://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor). Para obtener instrucciones de mantenimiento e información sobre otras piezas de repuesto, consulta el *Manual de mantenimiento* en [garmin.com/manuals/force\\_current\\_trolling\\_motor](https://garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor).

## Sustituir la cuerda de tracción

- 1 Corta la cuerda desgastada o dañada, y retírala del motor y de la empuñadura.
- 2 Pasa un extremo de la nueva cuerda a través del enganche metálico de liberación en el soporte ①.



- 3 Ata el extremo de la nueva cuerda debajo del soporte en un nudo de tope para evitar que la cuerda se salga del enganche de liberación.
- 4 Pasa la cuerda por el ojal de la parte delantera del motor ②.
- 5 Guía el cable hacia abajo e introdúcelo a través de la polea giratoria del soporte ③.
- 6 Pasa la cuerda a través de los pasadores y la mordaza.
- 7 Instala la empuñadura en la cuerda nueva (*Instalar la empuñadura de la cuerda, página 40*).

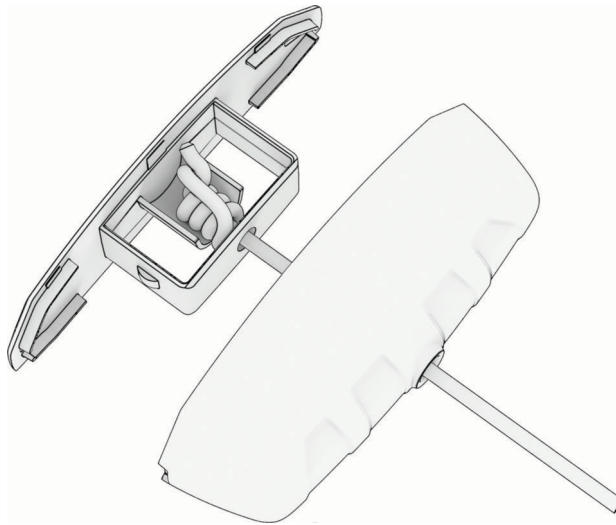


## Instalar la empuñadura de la cuerda

- 1 Introduce el extremo de la cuerda a través de las dos piezas de la empuñadura.
- 2 Recorta la cuerda, dejando suficiente holgura para asegurarte de que puedes alcanzarla cómodamente desde tu posición sentado en el kayak.

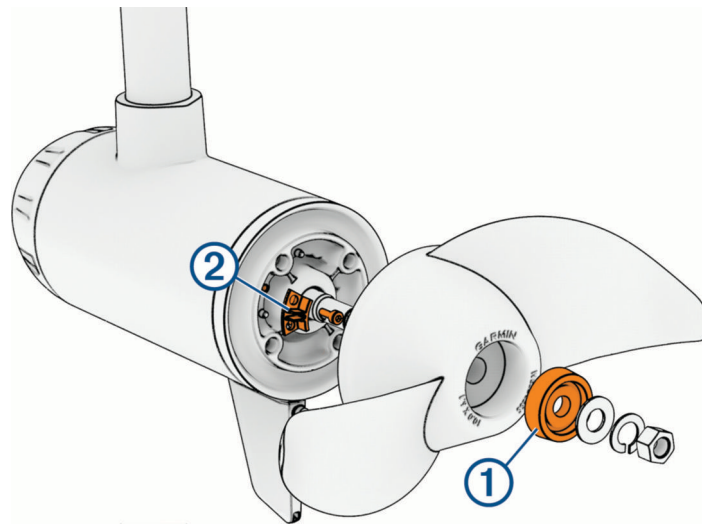
**SUGERENCIA:** recomendamos recortar la cuerda a unos 20 cm (8 pulg.) desde la mordaza, de modo que la empuñadura se mantenga cerca de la mordaza cuando el motor esté en la posición desplegada.

- 3 Realiza un nudo de tope para atar la cuerda dentro de la empuñadura.
- 4 Si es necesario, recorta y funde el extremo de la cuerda para evitar que se deshilache.
- 5 Une las dos piezas de la empuñadura.



## Comprobar los ánodos de sacrificio

- 1 Con una llave de tubo de 15 mm ( $\frac{9}{16}$  in), afloja la tuerca en el extremo de la hélice.
- 2 Retira la hélice y aparta la tuerca, la arandela de presión y la arandela plana.
- 3 Retira y examina el ánodo de la hélice ①.



- 4 Con una llave hexagonal de 3 mm, extrae y examina el ánodo de accionamiento de la hélice ②.
- 5 Selecciona una opción:
  - Si el tamaño del ánodo es igual o superior a la mitad del ánodo original, límpialo con un cepillo de alambre o papel de lija.

### AVISO

Debes retirar el ánodo del motor antes de limpiarlo con un cepillo de alambre o papel de lija. Si se limpia el ánodo mientras está instalado en el motor, podría dañarse el motor, acelerar la corrosión y acortar su vida útil.

- Si el tamaño del ánodo es inferior a la mitad del ánodo original, deséchalo y compra uno de repuesto.

Puedes comprar un conjunto de ánodos de repuesto en [garmin.com/accessories/force\\_current\\_trolling\\_motor](https://garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor).

### AVISO

Al volver a instalar la hélice en el motor de accionamiento de la hélice, debes apretar la tuerca de la hélice a 16,27 N-m (12 lbf-ft) para fijarla correctamente.

# Especificaciones

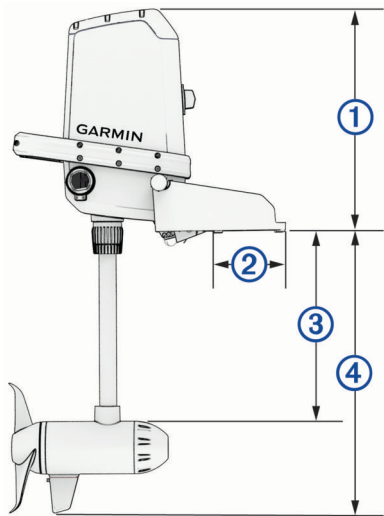
## Motor eléctrico

Peso	Solo motor: 10,1 kg (22,2 lb) Con soporte y cable: 12,6 kg (27,8 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -5 °C a 40 °C (de 23 °F a 104 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Clasificación de resistencia al agua	Carcasa del sistema de dirección: IEC 60529 IPX7 <sup>5</sup> Carcasa del motor de accionamiento de la hélice: IEC 60529 IPX8 <sup>6</sup>
Distancia de seguridad de la brújula	91 cm (3 ft)
Longitud del cable de alimentación	165 cm (5 ft. 5 in)
Voltaje de entrada	De 10 a 32 V de CC
Amperaje de entrada	40 A continuos
Disyuntor (no incluido)	32 V CC o superior, apto para 40 A continuos <b>NOTA:</b> puedes proteger el sistema con un disyuntor de mayor tamaño, que no supere los 60 A, si trabajas a altas temperaturas o si compartes el circuito con otros dispositivos. Debes comprobar que el cableado de la embarcación cumple con los estándares de cableado náutico usando un disyuntor de mayor amperaje antes de cambiarlo.
Consumo de energía máximo	512 W a 12,8 V de CC 1024 W a 25,6 V de CC
Frecuencia inalámbrica y potencia de transmisión	2,4 GHz a 19,0 dBm máximo

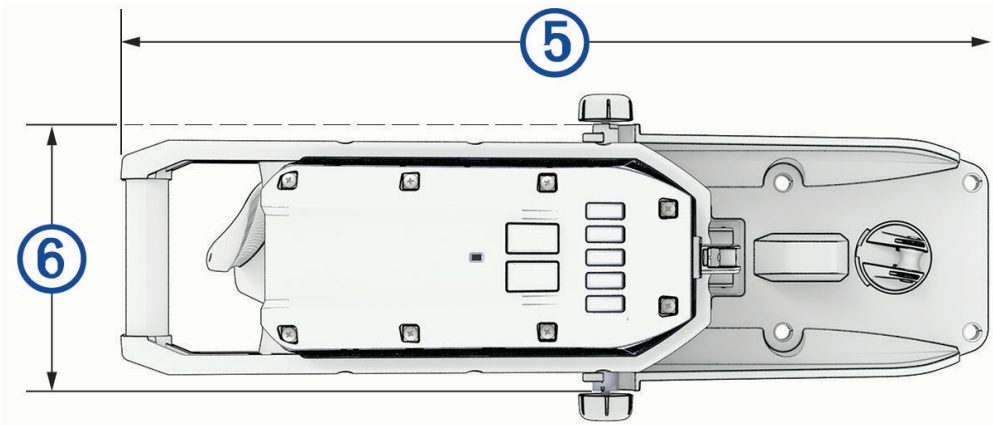
<sup>5</sup> Resiste la inmersión accidental en el agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

<sup>6</sup> Resiste la inmersión continua en el agua a una profundidad de hasta 3 metros.

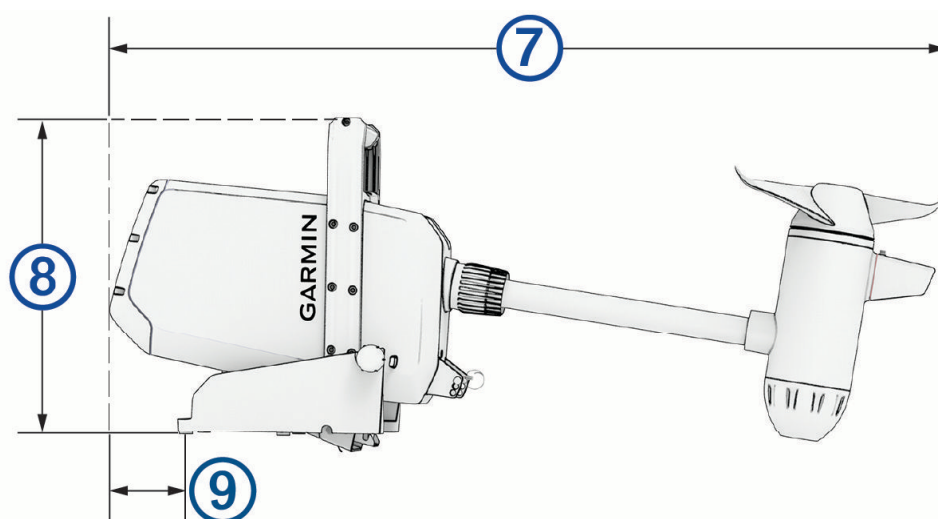
Dimensiones



①	431 mm (17 pulg.)
②	29 mm (1 1/8 in)
③	290 mm (11 3/8 in) mín. 422 mm (16 5/8 in) máx.
④	470 mm (18 1/2 in) mín. 602 mm (23 3/4 in) máx.



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



⑦	1005 mm (39 <sup>5</sup> / <sub>8</sub> in)
⑧	385 mm (15 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> in)
⑨	112 mm (4 <sup>3</sup> / <sub>8</sub> in)

### Información sobre la propulsión y el consumo de corriente del motor

Puedes consultar estas tablas para conocer la relación entre el nivel de aceleración, la potencia de salida y el consumo de corriente del motor. Estos valores se recopilan en función de la configuración de prueba de ISO 13342, utilizando la hélice de alta eficiencia Garmin, en aguas relativamente en calma, con el motor desplegado a la profundidad suficiente para no ventilar, y con tolerancias de  $\pm 22$  N (5 lbf) y  $\pm 5$  A. Los niveles de tensión se han medido en los terminales del cable de alimentación del motor eléctrico.



Ajuste de velocidad de la hélice	Fuente de alimentación de 12,8 V de CC			Fuente de alimentación de 25,6 V de CC		
	Empuje (lb)	Empuje (N)	Corriente (A)	Empuje (lb)	Empuje (N)	Corriente (A)
20	36,8	163,8	33,9	56,0	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55,0	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27,0	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116,0	20,2	40,5	180,2	18,1
15	24,8	110,5	17,7	36,7	163,1	15,8
14	21,8	97,1	15,3	33,8	150,1	13,6
13	18,8	83,4	12,9	29,0	129,0	11,3
12	17,7	78,6	11,1	25,7	114,2	9,2
11	15,5	68,9	9,3	22,6	100,5	7,8
10	13,8	61,2	7,8	19,9	88,6	6,3
9	12,3	54,9	6,6	17,2	76,4	5,1
8	10,3	45,6	5,4	14,5	64,5	4,0
7	9,0	40,0	4,3	11,9	53,0	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10,0	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8,0	35,6	1,8
4	5,0	22,2	2,2	6,7	29,7	1,4
3	3,9	17,4	1,5	4,2	18,5	0,8
2	2,0	8,9	0,8	2,0	8,9	0,4
1	1,0	4,4	0,4	1,0	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1,0	4,4	0,7	1,0	4,4	0,4
-3	2,0	8,9	1,2	2,5	11,1	0,8
-4	2,6	11,5	1,8	3,5	15,6	1,3
-5	3,0	13,3	2,4	4,0	17,8	1,6
-6	4,0	17,8	2,8	5,0	22,2	2,1
-7	4,5	20,0	3,8	6,0	26,7	2,7
-8	5,5	24,5	4,7	7,5	33,4	3,4
-9	6,5	28,9	5,7	8,7	38,6	4,1
-10	7,5	33,4	6,9	9,7	43,0	5,0
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1

Ajuste de velocidad de la hélice	Fuente de alimentación de 12,8 V de CC			Fuente de alimentación de 25,6 V de CC		
	Empuje (lb)	Empuje (N)	Corriente (A)	Empuje (lb)	Empuje (N)	Corriente (A)
-12	9,5	42,3	10,3	12,5	55,6	7,5
-13	10,7	47,4	11,9	14,3	63,4	8,9
-14	11,8	52,3	13,8	16,0	71,2	10,7
-15	13,8	61,2	16,8	17,8	79,3	12,4
-16	13,8	61,5	19,5	19,5	86,7	14,7
-17	16,0	71,2	22,6	22,2	98,6	17,6
-18	17,8	79,3	26,5	24,3	107,9	20,9
-19	19,8	87,9	32,0	26,8	119,0	23,9
-20	20,5	91,2	33,7	27,5	122,3	25,4

**NOTA:** los valores negativos de velocidad de la hélice significan que la hélice funciona en sentido contrario (*Empuje inverso*, página 22).

## Mando a distancia

Dimensiones (ancho × alto × profundidad)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 <sup>1</sup> / <sub>4</sub> in)
Peso	109 g (3,8 oz) sin pilas
Material	Nailon con fibra de vidrio
Tipo de pantalla	Visible a la luz del sol, transflectiva, memoria a nivel de píxeles (MIP)
Resolución de la pantalla	R240 x 240 píxeles
Tamaño de pantalla (diámetro)	30,2 mm (1 <sup>3</sup> / <sub>16</sub> in)
Temperatura de funcionamiento	De -15 °C a 55 °C (de -5 °F a 131 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Tipo de pila/batería	2 pilas AA (no incluidas)
Autonomía de la batería	240 h, con un uso normal
Radiofrecuencia	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX7 <sup>7</sup>
Distancia de seguridad de la brújula	15 cm (6 in)

<sup>7</sup> Resiste la inmersión accidental en agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

## de la etiqueta MOB

Peso	21,635 g (modelo negro) 21,222 g (modelo blanco)
Tipo de pila/batería	Pila de botón de litio CR2032
Temperatura de funcionamiento	De -15 a 60 °C (de 5 a 140 °F)
Distancia de seguridad de la brújula	5 cm (1,97 in)
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) <sup>8</sup>
Frecuencia inalámbrica y potencia de transmisión	2,4 GHz a +8 dBm nominal

## Pedales Power Steer

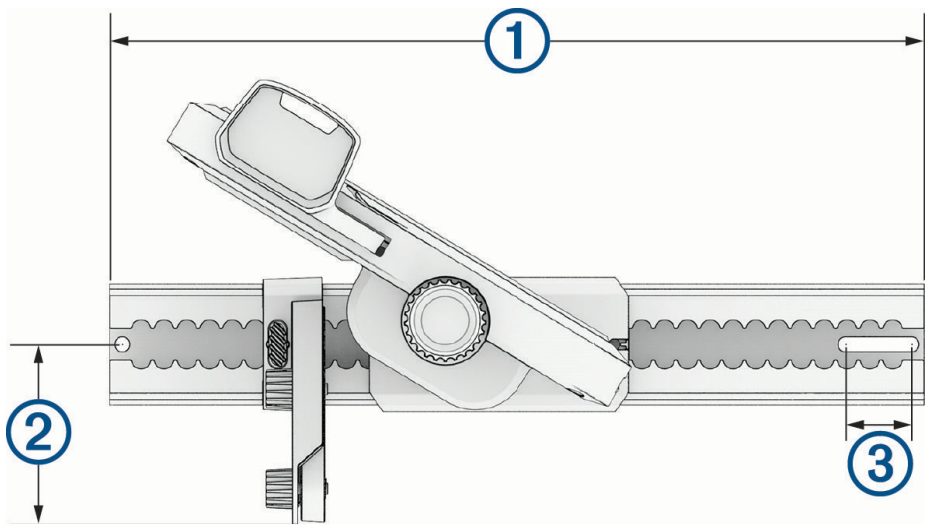
Los pedales Power Steer solo se incluyen en algunos modelos.

Peso (sistema completo, incluidos los raíles)	3,08 kg (6,8 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -5 °C a 40 °C (de 23 °F a 104 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX7 <sup>9</sup>
Distancia de seguridad de la brújula	61 cm (24 in)
Alimentación eléctrica	2 pilas AA por pedal
Frecuencia inalámbrica y potencia de transmisión	2,4 GHz a 9,1 dBm máximo

<sup>8</sup> Resiste la inmersión accidental en el agua a una profundidad de hasta 50 m durante hasta 30 min. Para saber más, visita [garmin.com/waterrating](https://garmin.com/waterrating).

<sup>9</sup> Resiste la inmersión accidental en el agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

Dimensiones



①	394 mm (15 1/2 in)
②	87 mm (3 7/16 in) mínimo (brazo estabilizador corto) 196 mm (7 11/16 in) máximo (brazo estabilizador largo)
③	32 mm (1 1/4 in)



④	141 mm (5 9/16 in)
⑤	21 mm (13/16 in)

## Servicios e interfaces de red

El equipo, cuando se conecta mediante Wi-Fi, puede utilizar estas interfaces y servicios de red. Estos servicios e interfaces están activados de forma predeterminada, no se pueden desactivar y son necesarios para el correcto funcionamiento del equipo.

- Servicios propietarios de Garmin
- Protocolo DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

**NOTA:** al conectar el equipo a la red, la información privada se sincroniza con el equipo recién añadido.

