

GARMIN®

FORCE[®] PRO

Manuale Utente

© 2025 Garmin Ltd. o sue affiliate

Tutti i diritti riservati. Ai sensi delle norme sul copyright, non è consentito copiare integralmente o parzialmente il presente manuale senza il consenso scritto di Garmin. Garmin si riserva il diritto di modificare o migliorare i prodotti e di apportare modifiche al contenuto del presente manuale senza obbligo di preavviso nei confronti di persone o organizzazioni. Visitare il sito Web www.garmin.com per gli attuali aggiornamenti e ulteriori informazioni sull'uso del prodotto.

Garmin®, il logo Garmin, ActiveCaptain® e Force® sono marchi di Garmin Ltd. o delle società affiliate, registrati negli Stati Uniti e in altri Paesi. L'uso di tali marchi non è consentito senza il consenso esplicito da parte di Garmin.

Wi-Fi® è un marchio registrato di Wi-Fi Alliance Corporation.

Sommario

Operazioni iniziali..... 1

Dislocare il motore dalla posizione di riposo.....	1
Regolare la profondità del trolling motor.....	2
Riporre il motore dalla posizione di dislocamento.....	3
Fissare la fascetta di sicurezza.....	4
Funzionamento.....	4
Pannello dello schermo del trolling motor.....	5
Indicatore di stato.....	7
Impostazione dell'offset della prua.....	7
Cambio dell'elica.....	8

Telecomando..... 9

Schermo del telecomando.....	11
Navigazione nei menu.....	12
Attivazione e disattivazione dell'elica..	12
Regolare la velocità del trolling motor.....	12
Azionamento dell'elica in caso di dislocamento parziale.....	13
Virata manuale del trolling motor.....	13
Controlli tramite gesti.....	13
Uso dei controlli tramite gesti per sterzare.....	13
Uso dei controlli tramite gesti per regolare il mantenimento direzione.....	13
Uso dei controlli tramite gesti per regolare la posizione mantenuta.....	14
Installazione delle batterie nel telecomando.....	14
Fissaggio di un laccetto.....	14
Calibrazione del telecomando.....	14
Associazione del telecomando.....	15
Associazione di un telecomando aggiuntivo.....	15

Autopilota..... 16

Calibrazione della bussola del trolling motor.....	16
Acquisizione di un segnale GPS.....	16

Configurare la risposta dell'autopilota.....	17
Mantenere la velocità.....	17
Mantenimento della posizione.....	17
Mantenimento della direzione.....	18
Modifica del comportamento Mant. direz.....	18
Navigazione.....	18
Sospensione e ripresa della navigazione.....	19
Interruzione della navigazione.....	19

Spinta in retromarcia..... 19

Passaggio dalla modalità Marcia avanti a quella Retromarcia.....	19
--	----

Waypoint..... 19

Creazione di un waypoint.....	19
Navigazione verso un waypoint.....	20
Visualizzazione dei dettagli del waypoint.....	20
Modifica del nome di un waypoint.....	20
Eliminazione di un waypoint.....	20

Rotte..... 20

Navigazione di una rotta.....	21
Visualizzazione dei dettagli di una rotta.....	21
Modifica del nome di una rotta.....	21
Eliminazione di una rotta.....	21

Tracce..... 21

Salvare la traccia attiva.....	22
Cancellare la traccia attiva.....	22
Navigazione verso l'inizio di una traccia attiva.....	22
Navigazione lungo una traccia salvata.....	22
Visualizzazione dei dettagli di una traccia salvata.....	22
Modifica del nome di una traccia salvata.....	22
Eliminare una traccia salvata.....	23

Impostazioni..... 23

Impostazioni del trolling motor.....	23
Impostazioni della rete wireless.....	24

Impostazioni di gestione della batteria.....	24	Informazioni sulla spinta del motore e sull'assorbimento di corrente.....	41
Impostazioni del telecomando.....	24	Telecomando.....	43
Impostazioni di retroilluminazione...	24	Pedale.....	44
Connessione a un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain.....	25	Interfacce e servizi di rete.....	44
Connessione al chartplotter.....	25		
Connessione a un orologio Garmin.....	26		
Aggiornamenti software.....	26		
Aggiornamento software con l'app ActiveCaptain.....	27		
Pedale.....	28		
Installazione delle batterie.....	29		
Associazione del pedale.....	29		
Indicatore di stato.....	30		
Disattivazione dei pulsanti dell'autopilota sul pedale.....	30		
Esigenze e pianificazione della manutenzione.....	31		
Controllo e pulizia dei terminali di alimentazione.....	32		
Lubrificazione delle cerniere e delle boccole.....	33		
Pulizia e lubrificazione del meccanismo di bloccaggio.....	33		
Controllo e sostituzione delle guide di montaggio.....	35		
Controllo e sostituzione del paraurti del supporto.....	36		
Manutenzione degli anodi.....	36		
Manutenzione dell'anodo dell'elica..	37		
Manutenzione dell'anodo della testata.....	37		
Sostituzione del cavo di trazione.....	38		
Riparazione dei graffi sulla vernice.....	38		
Caratteristiche tecniche.....	39		
Motore elettrico.....	39		
Dimensioni a riposo.....	40		
Dimensioni in dislocamento.....	40		

Operazioni iniziali

AVVERTENZA

Per avvisi sul prodotto e altre informazioni importanti, consultare la guida inclusa nella confezione del dispositivo.

Non accendere il motore quando l'elica è fuori dall'acqua. Il contatto con l'elica rotante può provocare gravi lesioni.

Non utilizzare il motore in aree in cui sono presenti persone in acqua che potrebbero entrare a contatto con l'elica in movimento, con il rischio di gravi lesioni.



Ogni utente è responsabile della condotta della propria imbarcazione. Le funzioni di autopilota sul motore elettrico migliorano la governabilità dell'imbarcazione, ma non esimono l'utente dal navigare responsabilmente e con prudenza. Durante la navigazione, evitare le zone pericolose e non lasciare mai il timone.

Apprendere le modalità d'uso dell'autopilota in acque calme e tranquille.

Prestare attenzione durante l'uso del motore elettrico in prossimità di moli, scogli affioranti, pontili, tralicci e altre imbarcazioni.

Scollegare sempre il motore dalla batteria prima di maneggiare o lavorare con l'elica, il motore di trasmissione dell'elica, i collegamenti elettrici o gli alloggiamenti dei componenti elettronici per evitare lesioni gravi o morte.

ATTENZIONE

Tenere sempre con sé il telecomando quando si utilizza il motore elettrico. Se, in un qualsiasi momento, il funzionamento del trolling motor dovesse essere modificato o arrestato, è possibile premere  sul telecomando oppure il pedale, o ancora premere  sul supporto per arrestare l'elica.

Quando si utilizzano le funzioni dell'autopilota, prepararsi ad arresti improvvisi, accelerazioni e virate.

Prestare la massima attenzione durante lo stivaggio o l'installazione del motore, per evitare il rischio di intrappolamento o schiacciamento causato dalle parti mobili, che possono provocare lesioni personali.

Quando si esegue lo stivaggio o l'installazione del motore, assicurare un posizionamento stabile e prestare attenzione alle superfici scivolose intorno al motore. Se il motore scivola durante lo stivaggio o l'installazione, può causare lesioni.

È necessario assicurare sempre la cinghia di sicurezza dopo lo stivaggio del trolling motor, per impedire che si attivi inaspettatamente. Un'attivazione improvvisa del motore potrebbe provocare lesioni personali e danni all'imbarcazione e al trolling motor.

Dislocare il motore dalla posizione di riposo

ATTENZIONE

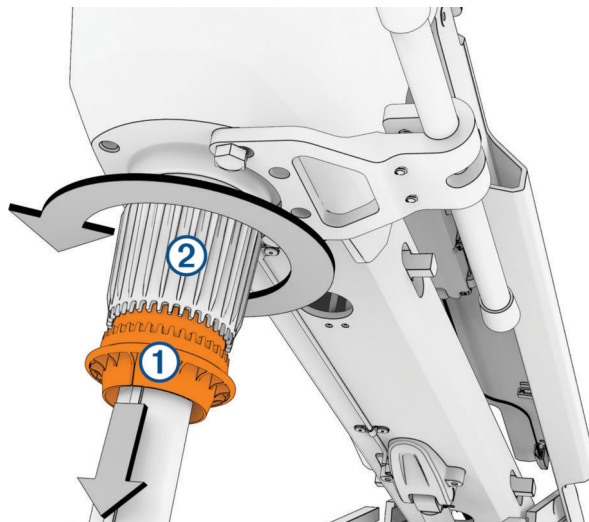
Quando si esegue lo stivaggio o l'installazione del motore, assicurare un posizionamento stabile e prestare attenzione alle superfici scivolose intorno al motore. Se il motore scivola durante lo stivaggio o l'installazione, può causare lesioni.

Prestare la massima attenzione durante lo stivaggio o l'installazione del motore, per evitare il rischio di intrappolamento o schiacciamento causato dalle parti mobili, che possono provocare lesioni personali.

- 1 Sganciare la fascetta di sicurezza.
- 2 Tirare indietro il cavo di trazione fino a quando non si arresta per rilasciare il fermo e continuare a tenerlo stretto.
- 3 Sollevare il motore e farlo avanzare utilizzando il cavo di trazione, quindi abbassarlo lentamente nella posizione di dislocamento.
- 4 Se necessario, spingere verso il basso il braccio di montaggio per bloccare il motore nella posizione di dislocamento.

Regolare la profondità del trolling motor

- 1 Spostare il motore in modo che si arresti a metà tra le posizioni di riposo e dislocamento.
- 2 Scorrere la ghiera ① verso il basso per sbloccare il collare di regolazione della profondità.



- 3 Allentare il collare ② per sbloccare l'albero.

NOTA: prepararsi a fare scorrere verso il basso il motore quando si allenta la cinghia.

- 4 Aumentare o ridurre la profondità del trolling motor.
- 5 Serrare la cinghia alla base dell'alloggiamento del sistema di timoneria.
- 6 Scorrere la ghiera sul collare di regolazione della profondità nuovamente verso l'alto.
- 7 Selezionare un'azione:
 - Se si sta attivando il trolling motor, spostare il motore nella posizione completamente di installazione per controllare la profondità.
 - Se si sta stivando il trolling motor, spostare il motore in posizione di stivaggio e assicurarsi che si appoggi sulle guide di metallo vicino al bordo della prua (*Riporre il motore dalla posizione di dislocamento, pagina 3*).
- 8 Se necessario, ripetere questa procedura per impostare la profondità corretta per la posizione dislocata o riposta.

Riporre il motore dalla posizione di dislocamento

⚠ ATTENZIONE

Quando si esegue lo stivaggio o l'installazione del motore, assicurare un posizionamento stabile e prestare attenzione alle superfici scivolose intorno al motore. Se il motore scivola durante lo stivaggio o l'installazione, può causare lesioni.

Prestare la massima attenzione durante lo stivaggio o l'installazione del motore, per evitare il rischio di intrappolamento o schiacciamento causato dalle parti mobili, che possono provocare lesioni personali.

È necessario assicurare sempre la cinghia di sicurezza dopo lo stivaggio del trolling motor, per impedire che si attivi inaspettatamente. Un'attivazione improvvisa del motore potrebbe provocare lesioni personali e danni all'imbarcazione e al trolling motor.

AVVISO

È necessario attendere che il motore di trasmissione smetta di girare prima di spostarlo nella posizione di stivaggio. Se il motore ruota ancora quando si sposta nella posizione di stivaggio, potrebbe danneggiare il sistema di timoneria.

- 1 Reggendo la maniglia in perpendicolare rispetto al cavo di trazione, tirarlo per rilasciare il fermo e sollevare il motore e rimuoverlo dalla posizione di utilizzo.

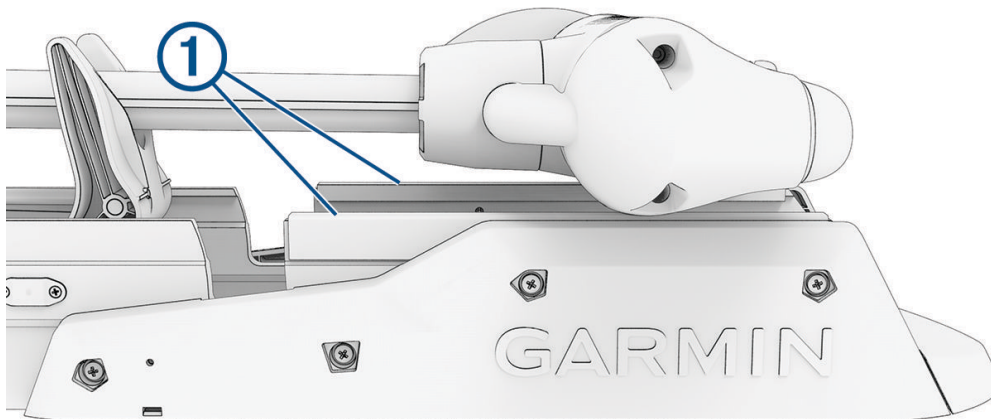
AVVISO

È necessario tenere sempre la maniglia in perpendicolare rispetto al cavo quando lo si tira per evitare un'usura eccessiva che potrebbe portare al danneggiamento del cavo.

- 2 Se necessario, regolare la profondità del motore, in modo che si appoggi sulle guide ① della base del supporto (*Regolare la profondità del trolling motor, pagina 2*).

AVVISO

Bisogna assicurarsi che il motore sia saldamente poggiato sulle guide, quando si trova in posizione di stivaggio. Se la profondità del motore è troppo bassa, potrebbe premere sulla molla a gas. Se invece è troppo alta, l'estremità della base del supporto potrebbe fuoriuscire. Lo stivaggio del motore senza che poggi sulle guide recherà danni al motore stesso.



- 3 Se necessario, spingere verso il basso l'alloggiamento del sistema di timoneria per bloccarlo in posizione di riposo.
- 4 Fissare la fascetta di sicurezza (*Fissare la fascetta di sicurezza, pagina 4*).

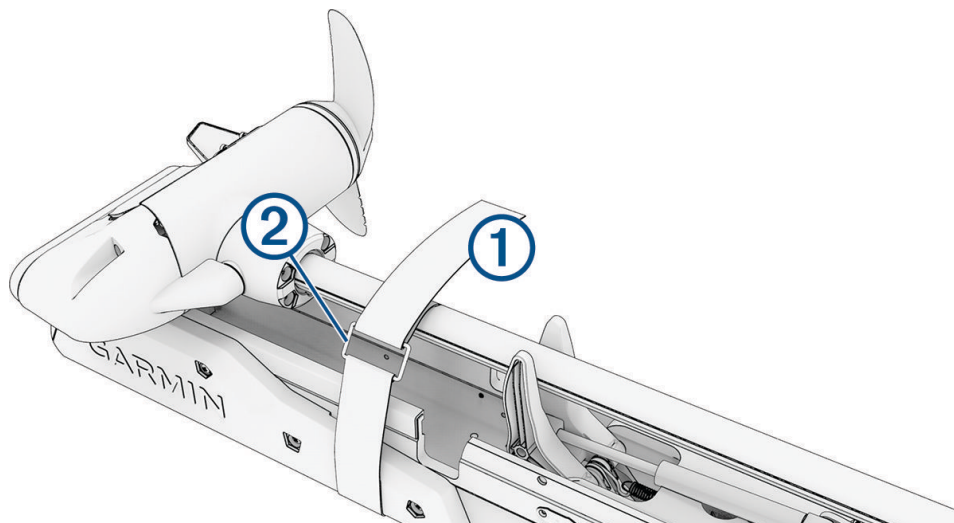
Fissare la fascetta di sicurezza

⚠ ATTENZIONE

È necessario assicurare sempre la cinghia di sicurezza dopo lo stivaggio del trolling motor, per impedire che si attivi inaspettatamente. Un'attivazione improvvisa del motore potrebbe provocare lesioni personali e danni all'imbarcazione e al trolling motor.

La fascetta di sicurezza trattiene saldamente il motore alla base nella posizione di riposo e ne impedisce il dislocamento involontario.

- 1 Con il motore in posizione di riposo, sollevare l'estremità lunga della fascetta ① sopra la parte superiore del motore.



- 2 Passare l'estremità della fascetta attraverso la fibbia ② sull'altra estremità della fascetta.
- 3 Tirare la fascetta attraverso la fibbia fino a fissare saldamente il motore al supporto.
- 4 Estrarre la fascetta dalla fibbia e spingerla verso il basso per fissarla all'altro lato della fascetta.

Funzionamento

È possibile utilizzare tutte le funzioni del trolling motor utilizzando il telecomando incluso ([Telecomando](#), [pagina 9](#)).

Oltre al telecomando, è possibile controllare alcune funzioni del trolling motor Force Pro utilizzando uno dei seguenti dispositivi:

- Il pedale ([Pedale](#), [pagina 28](#)).
- Un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain® ([Connessione a un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain](#), [pagina 25](#)).
- Un chartplotter Garmin® compatibile ([Connessione al chartplotter](#), [pagina 25](#)).
- Un orologio Garmin compatibile ([Connessione a un orologio Garmin](#), [pagina 26](#)).

Per informazioni dettagliate sul controllo del trolling motor tramite orologio o chartplotter, consultare il *Manuale Utente* del dispositivo specifico.

Pannello dello schermo del trolling motor









ATTENZIONE

Bisogna tenere gli oggetti metallici grossi, come cassette degli attrezzi, lontano dal pannello dello schermo mentre il motore è in funzione. Questi oggetti possono infatti interferire con l'HDG, influenzando sulle prestazioni dell'autopilota integrato e causando potenziali lesioni personali o danni alla proprietà.

Il pannello dello schermo sul supporto del trolling motor mostra informazioni importanti.

NOTA: la retroilluminazione sul pannello dello schermo reagisce alla luce ambientale e si attenua automaticamente di notte.



 Velocità	<p>Verde: velocità in spinta in avanti. Rosso: velocità in spinta inversa. Il numero di barre rappresenta la velocità dell'elica o del controllo della velocità di crociera (Regolare la velocità del trolling motor, pagina 12).</p> <p>NOTA: nella spinta inversa, il motore diventa più rumoroso, produce meno spinta ed è meno efficiente rispetto alla spinta in avanti.</p>
 Stato della batteria del trolling motor	<p>Verde: il livello della batteria del motore è buono. Giallo: il livello della batteria del motore è medio. Rosso: il livello della batteria del motore è scarso. Rosso lampeggiante: la batteria del motore è completamente scarica.</p> <p>NOTA: gli indicatori del livello della batteria sono ottimizzati per le batterie al piombo-acido e potrebbero non essere accurati per altri tipi di batterie, come gli ioni di litio.</p>
 Stato del segnale GPS	<p>Giallo: il motore ha un segnale GPS forte. Giallo: il motore ha un segnale GPS debole. Rosso: il motore non riceve alcun segnale GPS.</p>
 Stato del motore	<p>Verde: il motore funziona normalmente. Rosso (fisso): il software del motore è in fase di avvio. Rosso (lampeggiante): si è verificato un errore di sistema. Blu: il dispositivo è in modalità di associazione. Giallo: il motore è in modalità di ripristino (per gli aggiornamenti del software e le procedure di ripristino).</p>
 Alimentazione	<p>Premere per accendere o spegnere il motore.</p> <p>NOTA: per impostazione predefinita, il trolling motor si accende automaticamente quando riceve alimentazione. Non è necessario premere questo pulsante per accenderlo. Questa opzione può essere modificata nelle impostazioni (Impostazioni del trolling motor, pagina 23).</p> <p>Il trolling motor si spegne automaticamente dopo due ore in posizione di stivaggio.</p> <p>Quando l'elica ruota, premere per arrestarla.</p> <p>Premere tre volte per attivare la modalità di associazione.</p>
 Stato dell'elica	<p>Si illumina quando l'elica è attiva (Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12).</p>
 Stato del mantenimento direzione	<p>Si illumina quando il mantenimento della direzione è attivo (Mantenimento della direzione, pagina 18).</p>
 Stato del punto di ormeggio	<p>Si illumina quando il punto di ormeggio è attivo (Mantenimento della posizione, pagina 17).</p>



Indicatore di stato

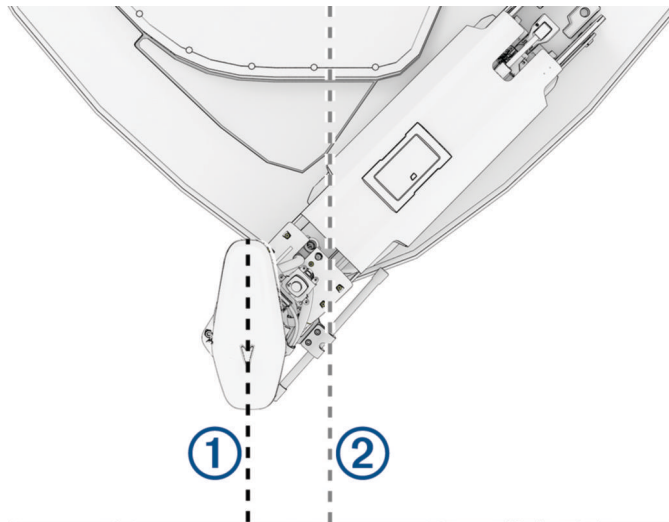
Il LED  indica lo stato del motore.





Verde	Funzionamento normale
Rosso	Fisso: avvio del sistema in corso Lampeggiante: errore di sistema
Blu	Modalità di associazione
Giallo	Modalità di ripristino (per aggiornamenti software e procedure di ripristino)

Impostazione dell'offset della prua

In base all'angolo di installazione, il trolling motor potrebbe non allinearsi alla linea centrale dell'imbarcazione. Per ottenere risultati ottimali, è necessario impostare l'offset della prua.

- 1 Utilizzando il telecomando, regolare l'angolo del trolling motor  in modo che sia allineato alla linea centrale dell'imbarcazione , puntando in avanti.



- 2 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Calibra** > **Offset prua**.
- 3 Premere  o  per regolare l'offset della prua.
- 4 Premere  per impostare l'offset della prua.
- 5 Se necessario, ripetere questa procedura.

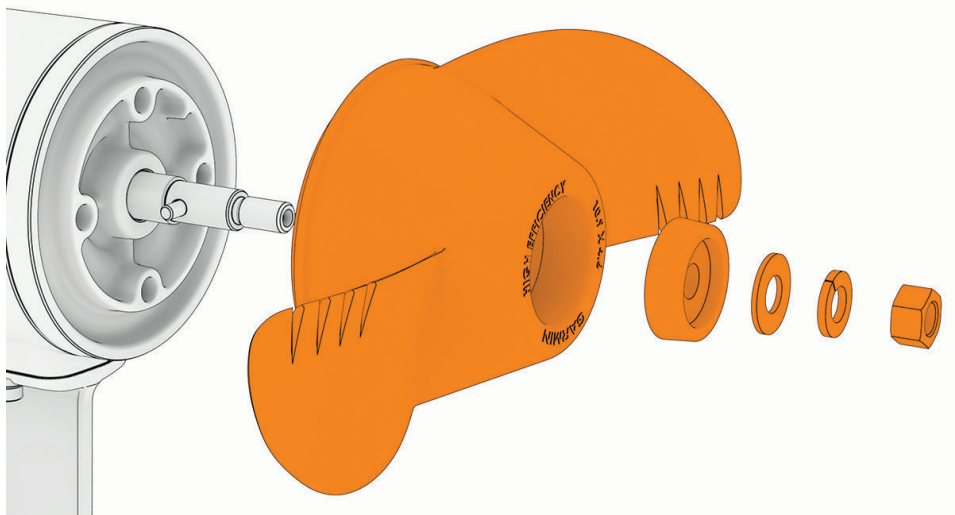
Cambio dell'elica

AVVERTENZA

Prima di maneggiare o intervenire sull'elica, scollegare sempre il motore dalla batteria per evitare lesioni gravi o morte.

Il trolling motor Force Pro include un'elica ad alta efficienza e un'elica antialga. Per sostituire le eliche, procedere come segue.

- 1 Usando una presa da 15 mm ($\frac{9}{16}$ pollici), rimuovere il bullone che fissa l'elica.



- 2 Rimuovere l'elica e mettere da parte la rondella di blocco, la rondella piatta e l'anodo sacrificale.
- 3 Verificare che il perno nell'albero del motore di trasmissione dell'elica sia in posizione e, se necessario, sostituirlo.
- 4 Montare la nuova elica.
- 5 Riposizionare l'anodo, la rondella piatta, la rondella di sicurezza e il dado sull'albero del motore di trasmissione dell'elica.
- 6 Con una presa da 15 mm ($\frac{9}{16}$ pollici), serrare il dado a 16,27 N-m (12 lbf-ft) per fissare l'elica.

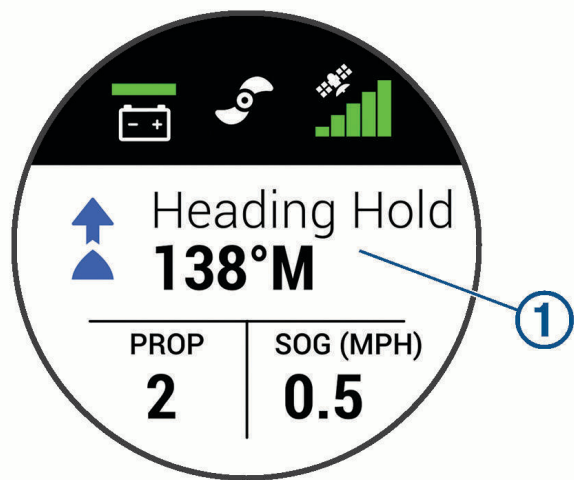
Telecomando







Tasto	Descrizione
	Tenere premuto per accendere o spegnere il telecomando.
	Premere per attivare e impostare il cruise control sulla SOG corrente (<i>Mantenere la velocità, pagina 17</i>). Premere di nuovo per disattivare il cruise control e tornare al controllo manuale della velocità.
	Premere due volte sull'elica per attivarla e impostarla sulla velocità massima. Premere nuovamente per tornare alla velocità e allo stato dell'elica precedenti.
	Premere per utilizzare il controllo manuale (<i>Virata manuale del trolling motor, pagina 13</i>). Tenere premuto per sterzare utilizzando i gesti (<i>Uso dei controlli tramite gesti per sterzare, pagina 13</i>).
	Premere per accendere e spegnere l'elica (<i>Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12</i>). Premere due volte per disattivare la funzione Autopilota (se era attiva) e passare dalla spinta in avanti a quella in retromarcia (<i>Spinta in retromarcia, pagina 19</i>).
	Premere per navigare nel menu (<i>Navigazione nei menu, pagina 12</i>). Quando ci si trova nel menu, premere per selezionare una voce di menu, quindi premere per tornare indietro senza salvare. Quando è attivato il punto di ormeggio, premere per spostarne la posizione in avanti, all'indietro, a sinistra o a destra con incrementi di 1,5 m (5 piedi). Quando è attivato il mantenimento direzione o il controllo manuale, premere e per effettuare rotazioni di un grado o tenere premuto per effettuare virate con incrementi di cinque gradi. Premere e per variare la velocità in incrementi oppure tenere premuto per variare la velocità in modo continuo. Quando la velocità è impostata su zero, premere per passare alla retromarcia (<i>Spinta in retromarcia, pagina 19</i>).
	Premere per attivare il mantenimento direzione, Mantenimento direzione usa il trolling motor per preservare la rotta corrente (<i>Mantenimento della direzione, pagina 18</i>). Premere di nuovo per disattivare il mantenimento direzione, arrestare l'elica e riprendere il controllo manuale. Tenere premuto per impostare il mantenimento direzione puntando il telecomando (<i>Uso dei controlli tramite gesti per regolare il mantenimento direzione, pagina 13</i>).
	Premere per attivare il punto di ormeggio. Il punto di ormeggio utilizza il motore elettrico per mantenere la posizione (<i>Mantenimento della posizione, pagina 17</i>). Premere di nuovo per disattivare il punto di ormeggio e tornare alla modalità di virata precedente. Tenere premuto per spostare la posizione del punto di ormeggio puntando il telecomando (<i>Uso dei controlli tramite gesti per regolare la posizione mantenuta, pagina 14</i>).
	Premere per aprire il menu. Premere per chiudere il menu.
	Premere per contrassegnare un waypoint.
Da 1 a 4	Premere per aprire la scelta rapida per il chartplotter Garmin assegnato al tasto. ¹

¹ Richiede una connessione a un chartplotter Garmin compatibile. Per istruzioni, consultare il Manuale Utente del chartplotter.

Schermo del telecomando










1	Mostra lo stato operativo del trolling motor. Ad esempio, quando è attivato il controllo manuale, viene indicato lo stato Manuale e, quando è attivato il mantenimento direzione, viene indicato lo stato Mant. direz. con il relativo punto impostato in gradi.
	Indica lo stato della batteria del trolling motor. Verde: il livello della batteria del motore è buono. Giallo: il livello della batteria del motore è medio. Rosso: il livello della batteria del motore è scarso. Rosso lampeggiante: la batteria del motore è completamente scarica. NOTA: per impostazione predefinita, l'indicatore del livello della batteria è ottimizzato per le batterie al piombo-acido (Impostazioni di gestione della batteria, pagina 24). SUGGERIMENTO: è possibile modificare l'aspetto dello stato della batteria del trolling motor in modo che mostri un voltaggio numerico invece di un'icona (Impostazioni del trolling motor, pagina 23). È possibile visualizzare il livello della batteria del telecomando premendo  .
	Indica lo stato dell'elica. Bianca e rotante: l'elica fornisce spinta in avanti. Rossa e rotante: l'elica fornisce spinta inversa. ² Non rotante: l'elica è accesa con velocità impostata su 0. Non mostrata: l'elica è spenta.
	Indica la potenza del segnale GPS del trolling motor.
PROP	Indica il livello della velocità dell'elica (Regolare la velocità del trolling motor, pagina 12). Quando l'elica fornisce attivamente una spinta inversa, il livello di velocità è mostrato in rosso. ² NOTA: la velocità dell'elica non viene mostrata, quando il motore è in modalità di cruise control.
SOG	Mostra la SOG misurata.

² Nella spinta inversa, il motore diventa più rumoroso, produce meno spinta ed è meno efficiente rispetto alla spinta in avanti.

Navigazione nei menu

È possibile utilizzare il menu e i tasti freccia per navigare nel menu del telecomando.

- Premere per aprire il menu, premere .
- Per passare da una voce di menu all'altra, premere  e .
- Per selezionare una voce di menu, premere .
- Per tornare a una voce di menu precedente, premere .
- Per uscire dal menu, premere  o  ripetutamente fino a raggiungere la schermata principale.

Attivazione e disattivazione dell'elica



AVVERTENZA

Non utilizzare il motore in aree in cui sono presenti persone in acqua che potrebbero entrare a contatto con l'elica in movimento, con il rischio di gravi lesioni.

Non accendere il motore quando l'elica è fuori dall'acqua. Il contatto con l'elica rotante può provocare gravi lesioni.

- 1 Se necessario, posizionare il trolling motor (*Dislocare il motore dalla posizione di riposo, pagina 1*).

NOTA: l'elica non può essere attivata quando il trolling motor è in posizione di riposo.


- 2 Sul telecomando o sul pedale, premere  per accendere l'elica.
- 3 Premere nuovamente  per arrestare l'elica.

Regolare la velocità del trolling motor

Sul telecomando, premere  o  per aumentare o ridurre la velocità.

In modalità manuale, la velocità dell'elica, mostrata nel campo PROP sullo schermo del telecomando, aumenta o diminuisce di conseguenza.

Nella modalità di controllo della velocità di crociera, la velocità target corrente viene visualizzata sullo schermo del telecomando per trolling motor e aumenta o diminuisce di conseguenza.


NOTA: in modalità manuale, l'aumento o la diminuzione della velocità mediante il telecomando non attiva automaticamente l'elica. Per accendere l'elica, è necessario premere  sul telecomando.

Attivazione della velocità massima

- 1 Sul telecomando, premere due volte .

La velocità dell'elica del trolling motor arriva rapidamente al valore massimo.

- 2 Premere  per tornare alla velocità dell'elica precedente.

SUGGERIMENTO: a velocità massima, è possibile premere  sul telecomando per diminuire lentamente la velocità dell'elica.

Azionamento dell'elica in caso di dislocamento parziale

È possibile utilizzare l'elica del trolling motor con il motore dislocato solo in parte, ad esempio quando si superano alghe o ostacoli sommersi.

- 1 Con il motore in posizione dislocata, tirare in alto il cavo di trazione fino a quando non si arresta per rilasciare il fermo e continuare a tenerlo stretto.
- 2 Tirare il cavo di trazione verso l'alto e all'indietro per sollevare lentamente il motore fino a quando non si trova in una posizione adeguata per superare le alghe o l'ostacolo.
La rotazione dell'elica si arresta e il motore ruota da un lato.
- 3 Utilizzare il telecomando o il pedale per accendere l'elica e ruotare il motore secondo necessità.
NOTA: se si solleva il motore oltre il punto intermedio, l'elica si arresta automaticamente come misura di sicurezza, ma il motore non ruota di lato.
- 4 Dopo aver superato l'ostacolo, abbassare lentamente il motore in posizione dislocata o sollevarlo in posizione di riposo.

Dopo aver utilizzato il motore in posizione parzialmente dislocata, potrebbe essere necessario ruotarlo manualmente su un lato prima di sollevarlo in posizione di riposo in modo che sia posizionato correttamente sulle guide del supporto.

Virata manuale del trolling motor

In modalità manuale, è possibile regolare la direzione e la velocità del trolling motor in base alle necessità.

NOTA: per impostazione predefinita, il trolling motor è in modalità manuale quando viene acceso.

- 1 Se necessario, premere .
- 2 Premere  o  per virare.




SUGGERIMENTO: è possibile inoltre usare i controlli tramite gesti per virare (*Uso dei controlli tramite gesti per sterzare, pagina 13*).

Controlli tramite gesti

È possibile puntare o muovere il telecomando per interagire con il trolling motor. È necessario calibrare la bussola nel trolling motor (*Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16*) e la bussola nel telecomando (*Calibrazione del telecomando, pagina 14*) prima di poter utilizzare i controlli tramite gesti.



Uso dei controlli tramite gesti per sterzare

È possibile sterzare il motore puntando il telecomando.

- 1 Se necessario, attivare l'elica (*Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12*).
- 2 Tenere premuto .
- 3 Tenendo premuto , puntare il telecomando a sinistra o a destra per ruotare il timone a sinistra o a dritta.
- 4 Rilasciare  per arrestare la rotazione.



Uso dei controlli tramite gesti per regolare il mantenimento direzione

È possibile spostare il telecomando per regolare il mantenimento direzione (*Mantenimento della direzione, pagina 18*).

- 1 Se necessario, attivare l'elica (*Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12*).
- 2 Tenere premuto .
- 3 Puntare il telecomando verso il punto in cui si desidera regolare il mantenimento direzione.
- 4 Rilasciare  per impostare la direzione.

Uso dei controlli tramite gesti per regolare la posizione mantenuta

È possibile spostare il telecomando per regolare la posizione quando si utilizza la funzione del punto di ormeggio ([Mantenimento della posizione, pagina 17](#)).

- 1 Tenere premuto .
- 2 Puntare il telecomando nella direzione in cui si desidera spostare la posizione.
La posizione si trova a 1,5 m (5 piedi) nella direzione di puntamento.
- 3 Rilasciare .
- 4 Ripetere questa procedura fino a raggiungere la posizione desiderata.

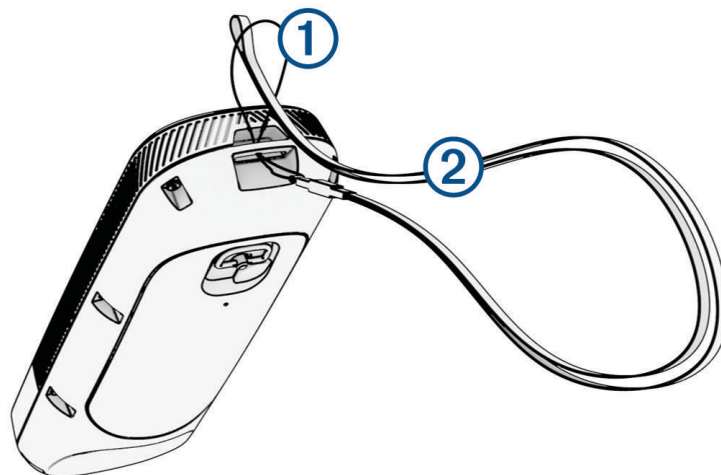
Installazione delle batterie nel telecomando

Il telecomando funziona utilizzando due batterie AA (non incluse). Per ottenere risultati ottimali, utilizzare batterie al litio.

- 1 Ruotare il D-ring in senso antiorario, quindi sollevare il coperchio per rimuoverlo.
- 2 Inserire due batterie AA rispettando la polarità.
- 3 Riposizionare il coperchio della batteria e ruotare il D-ring in senso orario.

Fissaggio di un laccetto

- 1 Dalla parte posteriore del telecomando, inserire il passante del laccetto ① nell'alloggiamento.




- 2 Inserire l'altra estremità del laccetto ② nel passante e tirare.
- 3 Se necessario, fissare il laccetto al collo o al polso per mettere il dispositivo in sicurezza durante l'uso.

Calibrazione del telecomando

AVVISO




Calibrare la bussola elettronica all'esterno. Per migliorare la precisione della direzione, non sostare nelle vicinanze di oggetti che potrebbero influenzarne i campi magnetici, ad esempio veicoli, edifici o cavi elettrici posizionati ad altezza uomo.

È necessario calibrare la bussola nel telecomando prima di poter controllare il motore tramite gesti. Se i controlli tramite gesti non funzionano correttamente dopo la calibrazione, è possibile ripetere il processo più volte.

- 1 Selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto** > **Calibra**.
- 2 Selezionare **Avvia** e seguire le istruzioni visualizzate.

Associazione del telecomando



Il telecomando è associato al trolling motor in fabbrica. Se è necessario eseguire nuovamente l'associazione, procedere come segue.

- 1 Quindi accendere il trolling motor.
- 2 Premere  sul trolling motor tre volte per accedere alla modalità di associazione.
Il LED di stato  sul trolling motor si illumina in blu durante la ricerca di una connessione.
- 3 Portare il telecomando entro una distanza di 1 m (3 piedi) dal trolling motor.
- 4 Accendere il telecomando.
- 5 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto** > **Associazione** > **Associa** > **Avvia**.
Dopo alcuni secondi, sul telecomando viene visualizzato il messaggio Associazione completata.

Associazione di un telecomando aggiuntivo

Al trolling motor si possono collegare fino a due telecomandi contemporaneamente.

Per associare un secondo telecomando, è necessario seguire questi passaggi con il primo telecomando collegato.

- 1 Quindi accendere il trolling motor.
- 2 Su un telecomando già associato al motore, selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto** > **Associazione** > **Aggiungi telecomando**.
- 3 Avvicinare il telecomando aggiuntivo a meno di 1 m (3 piedi) di distanza dal pannello dello schermo del trolling motor.
- 4 Accendere il telecomando aggiuntivo.
- 5 Sul telecomando aggiuntivo, selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto** > **Associazione** > **Associa** > **Avvia**.
Sul primo telecomando appare il messaggio Dispositivo trovato. Dopo alcuni secondi, sul secondo telecomando viene visualizzato il messaggio Associazione completata.

Autopilota

⚠ AVVERTENZA

Ogni utente è responsabile della condotta della propria imbarcazione. Le funzioni di autopilota sul motore elettrico migliorano la governabilità dell'imbarcazione, ma non esimono l'utente dal navigare responsabilmente e con prudenza. Durante la navigazione, evitare le zone pericolose e non lasciare mai il timone.

Apprendere le modalità d'uso dell'autopilota in acque calme e tranquille.

⚠ ATTENZIONE

Quando si utilizzano le funzioni dell'autopilota, prepararsi ad arresti improvvisi, accelerazioni e virate.

Il trolling motor Force Pro supporta funzioni autopilota come seguire un percorso pianificato, mantenere la propria rotta e preservare la posizione.

È necessario calibrare la bussola del trolling motor prima di poter utilizzare le funzioni dell'autopilota ([Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16](#)). Per attivare una modalità autopilota, è necessario disporre di un segnale GPS ([Acquisizione di un segnale GPS, pagina 16](#)).

È possibile attivare e controllare ogni modalità autopilota utilizzando il telecomando incluso ([Telecomando, pagina 9](#)). È possibile controllare alcune funzioni dell'autopilota utilizzando altri dispositivi compatibili ([Funzionamento, pagina 4](#)).

SUGGERIMENTO: in alcune situazioni, le modalità autopilota possono creare più turbolenze del previsto. È possibile regolare le impostazioni di guadagno dell'autopilota per adattare la sensibilità dell'autopilota alle diverse condizioni ([Configurare la risposta dell'autopilota, pagina 17](#)).

Force Pro supporta le funzioni autopilota seguenti:

Controllo crociera: il motore controlla automaticamente la velocità dell'elica per mantenere una velocità ottimale ([Mantenere la velocità, pagina 17](#)).

Anchor Lock: il motore vira automaticamente e aziona l'elica per mantenere la posizione ([Mantenimento della posizione, pagina 17](#)).

Mantenimento direzione: il motore vira automaticamente per mantenere l'imbarcazione nella stessa direzione ([Mantenimento della direzione, pagina 18](#)).


Navigazione rotta: il motore può virare e azionare automaticamente l'elica per navigare verso un waypoint o lungo un percorso o una traccia ([Navigazione, pagina 18](#)).

Calibrazione della bussola del trolling motor

Prima di calibrare la bussola del trolling motor, è necessario spostarsi in un'area aperta con acque calme e spazio sufficiente per manovrare la barca in circolo.


AVVISO

La taratura della bussola del trolling motor in condizioni di acque agitate e vento potrebbe influire negativamente sulle prestazioni dell'autopilota.

- 1 Assicurarsi che il trolling motor si trovi in posizione di utilizzo ([Dislocare il motore dalla posizione di riposo, pagina 1](#)).
- 2 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Calibra** > **Bussola**.
- 3 Se richiesto, seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo per calibrare la bussola.
È possibile utilizzare un pedale, un telecomando o un motore esterno per virare la barca mentre si calibra la bussola.





Se le funzioni dell'autopilota non funzionano come previsto, è necessario ripetere il processo di calibrazione.

Acquisizione di un segnale GPS

- 1 Sposta l'imbarcazione in un'area con una visuale libera del cielo.
- 2 Attendere da 30 a 60 secondi mentre il trolling motor individua i satelliti.
Quando il motore ha acquisito una posizione tramite GPS, la spia luminosa a LED  è di colore verde fisso.

Configurare la risposta dell'autopilota

È possibile regolare l'impostazione dei guadagni dell'autopilota per adattare la sensibilità dell'autopilota alle diverse condizioni.


- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor**.
- 2 Selezionare un'opzione:
 - Per regolare il guadagno per la modalità Blocco ancoraggio, selezionare **Guadagno ancora**.
 - Per regolare il guadagno dell'autopilota per le modalità di navigazione, tra cui mantenimento della direzione e controllo della velocità di crociera, selezionare **Guadagno navigazione**.
- 3 Selezionare  o  per aumentare o ridurre il livello di guadagno:
 - Aumentare l'impostazione del guadagno per rendere l'autopilota più reattivo. Il motore sarà più preciso nel controllo dell'imbarcazione, ma potrebbe creare più turbolenza. Valori di guadagno più elevati sono generalmente necessari per imbarcazioni più grandi o più pesanti.
 - Ridurre l'impostazione del guadagno per rendere l'autopilota meno reattivo. Il motore crea meno turbolenza, ma potrebbe essere meno preciso nel controllo dell'imbarcazione.
- 4 Selezionare  per confermare la selezione.

Mantenere la velocità

Prima di poter utilizzare le funzioni autopilota, occorre calibrare il trolling motor ([Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16](#)).

La funzione cruise control è una funzione dell'autopilota che imposta e mantiene una velocità specifica rispetto al fondo, adeguandosi automaticamente alle variazioni della corrente e del vento.

SUGGERIMENTO: è possibile utilizzare il controllo della velocità di crociera insieme ad altre modalità Autopilota ([Autopilota, pagina 16](#)).

Sul telecomando, premere .

La funzione cruise control è abilitata alla velocità attuale.

Per disattivare la funzione di controllo della velocità di crociera e disattivare l'elica, è necessario premere .


Mantenimento della posizione

Prima di poter utilizzare le funzioni autopilota, occorre calibrare il trolling motor ([Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16](#)).

La funzione Anchor Lock utilizza il GPS per mantenere la posizione mediante il trolling motor.

Premere .

NOTA: è possibile regolare la posizione di blocco dell'ancoraggio premendo un tasto freccia sul telecomando oppure usando i controlli tramite gesti ([Uso dei controlli tramite gesti per regolare la posizione mantenuta, pagina 14](#)).

Per disattivare il blocco dell'ancoraggio, premere di nuovo .

Mantenimento della direzione

Prima di poter utilizzare le funzioni autopilota, occorre calibrare il trolling motor ([Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16](#)).



È possibile attivare la funzione Mant. direz. per mantenere l'imbarcazione in movimento nella stessa direzione della bussola. Il motore può regolare automaticamente la direzione per compensare la deriva causata da fattori quali vento e correnti.

1 Timonare l'imbarcazione nella direzione desiderata.

2 Premere .

NOTA: è possibile regolare la direzione premendo  e , oppure utilizzando i controlli tramite gesti ([Uso dei controlli tramite gesti per regolare il mantenimento direzione, pagina 13](#)).

SUGGERIMENTO: quando si utilizza questa modalità autopilota, è anche possibile mantenere la velocità utilizzando il cruise control ([Mantenere la velocità, pagina 17](#)).

Per disattivare Mant. direz. e tornare alla modalità manuale, è necessario selezionare  o .

Modifica del comportamento Mant. direz.

Per impostazione predefinita, la funzione Mant. direz. è configurato sulla modalità Vai, che può regolare la direzione per compensare la deriva e mantenere l'imbarcazione in movimento nella stessa rotta. Se si preferisce, è possibile configurare la funzione Mant. direz. per usare la modalità Allin. Imb., in modo da ignorare la deriva e tenere puntata semplicemente la prua dell'imbarcazione nella stessa direzione.

1 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Mant. direz..**

2 Selezionare **Allin. Imb..**

È possibile selezionare Vai per tornare al comportamento predefinito Mant. direz..

Navigazione

Prima di poter utilizzare le funzioni autopilota, occorre calibrare il trolling motor ([Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16](#)).

Il trolling motor utilizza il GPS per indirizzare l'imbarcazione verso un waypoint o per seguire una rotta o una traccia.

1 Sul telecomando, selezionare un'opzione:

- Iniziare la navigazione verso un waypoint salvato ([Navigazione verso un waypoint, pagina 20](#)).
- Iniziare la navigazione su una rotta salvata ([Navigazione di una rotta, pagina 21](#)).
- Iniziare a ritracciare la traccia attiva ([Navigazione verso l'inizio di una traccia attiva, pagina 22](#)).
- Iniziare a navigare lungo una traccia salvata ([Navigazione lungo una traccia salvata, pagina 22](#)).

NOTA: è inoltre possibile utilizzare il trolling motor per seguire i percorsi di rotta automatica quando si avvia la navigazione da un chartplotter collegato. Per ulteriori informazioni, vedere il manuale utente del chartplotter.



La Navigazione viene visualizzata sullo schermo del telecomando e il trolling motor indirizza automaticamente l'imbarcazione verso la destinazione.

2 Regolare la velocità come si desidera.



SUGGERIMENTO: quando si utilizza questa modalità autopilota, è anche possibile mantenere la velocità utilizzando il cruise control ([Mantenere la velocità, pagina 17](#)).

Sospensione e ripresa della navigazione

1 Durante la navigazione, sul telecomando, selezionare un'opzione:


- Per sospendere la navigazione continuando nella stessa direzione alla stessa velocità, selezionare  > **Standby**.
- Per sospendere la navigazione e impostare il punto di ormeggio, selezionare .

La navigazione si arresta e il trolling motor torna alla modalità manuale o mantiene la posizione nel punto di ormeggio.

2 Selezionare  > **Segui rotta** o premere  per riprendere la navigazione.

3 Se necessario, avviare l'elica.

Interruzione della navigazione

Selezionare  > **Stop navigazione**.

La navigazione si arresta e il trolling motor torna alla modalità manuale.

Spinta in retromarcia


In modalità manuale, è possibile azionare l'elica in retromarcia. In alcune situazioni può essere utile far funzionare l'elica in retromarcia per brevi periodi di tempo, ad esempio per uscire da spazi ristretti con minore virata del motore.


Poiché l'elica del motore per pesca alla traina è progettata principalmente per la spinta in avanti, è meno efficace nella produzione della spinta in retromarcia. Conseguentemente aumenta il rumore proveniente dal motore, in particolare a velocità più elevate dell'elica e maggiore turbolenza subacquea.

AVVISO

Utilizzare la spinta in retromarcia con parsimonia per ridurre al minimo la formazione di cavità e l'usura eccessiva sull'elica e sul motore di trasmissione dell'elica.

Passaggio dalla modalità Marcia avanti a quella Retromarcia

1 Premere due volte .

L'icona  sullo schermo del telecomando diventa rossa quando l'elica è impostata sulla retromarcia. Se il motore è in funzione in modalità autopilota, passa automaticamente alla modalità manuale. Se l'elica è in funzione, si arresta automaticamente.

2 Premere nuovamente  per accendere l'elica.

NOTA: quando si passa dalla modalità Marcia avanti a quella Retromarcia, la velocità dell'elica viene impostata automaticamente sull'ultima velocità utilizzata nella stessa modalità di spinta.

Waypoint

I waypoint vengono utilizzati per contrassegnare le posizioni in modo da potervi tornare in seguito. Il trolling motor può memorizzare fino a 5000 waypoint.


Quando il trolling motor è collegato a un chartplotter, i waypoint memorizzati su entrambi vengono sincronizzati automaticamente.

NOTA: poiché i sistemi sono sincronizzati, quando si eliminano waypoint, si ripristinano le impostazioni predefinite o si cancellano i dati dell'utente utilizzando il telecomando del trolling motor, anche i waypoint sul chartplotter vengono eliminati. Analogamente, se si elimina un waypoint dal chartplotter, questo viene automaticamente eliminato dal trolling motor.


Creazione di un waypoint

È possibile salvare la posizione corrente come waypoint.


1 Se necessario, condurre l'imbarcazione a una posizione che si desidera salvare come waypoint.

2 Sul telecomando, premere .


Navigazione verso un waypoint

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Waypoint**.
Viene visualizzato un elenco dei dieci waypoint più vicini.
- 2 Selezionare un waypoint.
- 3 Selezionare **Naviga verso posizione**.
- 4 Accendere l'elica ([Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12](#)).
Il trolling motor raggiunge la posizione del waypoint ([Navigazione, pagina 18](#)).


Visualizzazione dei dettagli del waypoint

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Waypoint**.
Viene visualizzato un elenco dei dieci waypoint più vicini.
- 2 Selezionare un waypoint.
- 3 Selezionare **Leggi**.

Modifica del nome di un waypoint

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Waypoint**.
Viene visualizzato un elenco dei dieci waypoint più vicini.
- 2 Selezionare un waypoint.
- 3 Selezionare **Modifica**.
- 4 Inserire un altro nome per il waypoint.

Eliminazione di un waypoint

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Waypoint**.
Viene visualizzato un elenco dei dieci waypoint più vicini.
- 2 Selezionare un waypoint.
- 3 Selezionare **Elimina**.


Rotte

Un percorso è una sequenza di posizioni che conduce alla destinazione finale.

Quando si collega il trolling motor a un chartplotter, le rotte memorizzate sul chartplotter vengono sincronizzate con quelle memorizzate sul trolling motor. L'eliminazione o la modifica delle rotte su un dispositivo viene applicata automaticamente alle rotte memorizzate sull'altro dispositivo. È possibile creare rotte solo sul chartplotter.


È possibile salvare fino a 100 rotte.

Navigazione di una rotta


- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Percorsi**.
Viene visualizzato un elenco delle dieci rotte più vicine.
- 2 Selezionare una rotta.
- 3 Selezionare **Naviga verso posizione**.
- 4 Selezionare un'opzione:
 - Per seguire la rotta dal punto di partenza, selezionare **Inoltra**.
 - Per seguire la rotta dal punto d'arrivo, selezionare **Ordine inverso**.
 - Per spostarsi dalla posizione corrente all'inizio della rotta, quindi navigare lungo la rotta, selezionare **Dall'inizio**.
- 5 Attivare l'elica (*Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12*).
Il motore elettrico resta azionato lungo la rotta nella direzione scelta (*Navigazione, pagina 18*).

Quando ci si avvicina alla fine della rotta, per impostazione predefinita, il motore elettrico passa alla funzione di blocco ancora e mantiene la posizione fino alla fine della rotta. È possibile modificare questo comportamento nelle impostazioni (*Impostazioni del trolling motor, pagina 23*).


Visualizzazione dei dettagli di una rotta

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Percorsi**.
Viene visualizzato un elenco delle dieci rotte più vicine.
- 2 Selezionare una rotta.
- 3 Selezionare **Leggi**.

Modifica del nome di una rotta

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Percorsi**.
Viene visualizzato un elenco delle dieci rotte più vicine.
- 2 Selezionare una rotta.
- 3 Selezionare **Modifica**.
- 4 Inserire il nuovo nome della rotta.

Eliminazione di una rotta

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Percorsi**.
Viene visualizzato un elenco delle dieci rotte più vicine.
- 2 Selezionare una rotta.
- 3 Selezionare **Elimina**.

Tracce

La traccia è la registrazione della rotta seguita dall'imbarcazione. La traccia in corso di registrazione viene definita traccia attiva ed è possibile salvarla. È possibile salvare fino a 50 tracce.

Quando si collega il trolling motor a un chartplotter, la traccia attiva e le tracce salvate memorizzate sul chartplotter vengono sincronizzate con la traccia attiva e le tracce salvate memorizzate sul trolling motor. L'aggiunta, l'eliminazione o la modifica delle tracce attive e salvate su un dispositivo viene applicata automaticamente alle tracce attive e salvate sull'altro dispositivo.

Salvare la traccia attiva

La traccia in fase di registrazione viene detta traccia attiva. È possibile salvare la traccia attiva e utilizzarla in un secondo momento.

È possibile salvare fino a 50 tracce sul trolling motor.

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Tracce** > **Salva traccia attiva**.

La traccia attiva viene salvata con la data corrente come nome.

- 2 Cambiare il nome della traccia salvata (opzionale).

Cancellare la traccia attiva

Selezionare  > **Tracce** > **Cancella traccia attiva**.

La memoria delle tracce viene cancellata e la registrazione della traccia attiva prosegue.

Navigazione verso l'inizio di una traccia attiva

La traccia in fase di registrazione viene detta traccia attiva. È possibile tornare dalla posizione corrente al punto di partenza della traccia attiva seguendo la rotta effettuata.

- 1 Selezionare  > **Tracce** > **Marcia indietro**.

- 2 Accendere l'elica ([Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12](#)).

Il trolling motor torna al punto di partenza della traccia attiva seguendo la rotta percorsa ([Navigazione, pagina 18](#)).

Navigazione lungo una traccia salvata

- 1 Selezionare  > **Tracce** > **Tracce salvate**.

Viene visualizzato un elenco delle dieci tracce salvate più vicine.

- 2 Selezionare una traccia salvata.

- 3 Selezionare **Naviga verso posizione**.

- 4 Selezionare un'opzione:

- Per navigare sulla traccia salvata dall'inizio alla fine, selezionare **Inoltra**.
- Per navigare sulla traccia salvata dalla fine all'inizio, selezionare **Ordine inverso**.

- 5 Accendere l'elica ([Attivazione e disattivazione dell'elica, pagina 12](#)).

Il trolling motor resta azionato lungo la traccia salvata nella direzione scelta ([Navigazione, pagina 18](#)).

Visualizzazione dei dettagli di una traccia salvata

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Tracce** > **Tracce salvate**.

Viene visualizzato un elenco delle dieci tracce salvate più vicine.

- 2 Selezionare una traccia salvata.

- 3 Selezionare **Leggi**.

Modifica del nome di una traccia salvata

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Tracce** > **Tracce salvate**.


Viene visualizzato un elenco delle dieci tracce salvate più vicine.

- 2 Selezionare una traccia salvata.

- 3 Selezionare **Modifica**.

- 4 Inserire un nuovo nome per la traccia salvata.

Eliminare una traccia salvata

- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Tracce** > **Tracce salvate**.
Viene visualizzato un elenco delle dieci tracce salvate più vicine.
- 2 Selezionare una traccia salvata.
- 3 Selezionare **Elimina**.

Impostazioni

Impostazioni del trolling motor

Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor**.

Wi-Fi: consente di impostare le preferenze della rete wireless per il trolling motor (*Impostazioni della rete wireless, pagina 24*).

Calibra: calibra la bussola del trolling motor (*Calibrazione della bussola del trolling motor, pagina 16*) e imposta l'offset prua del trolling motor (*Impostazione dell'offset della prua, pagina 7*).

Unità: consente di impostare le unità di misura.

Gestione batterie: definisce le impostazioni relative alla batteria del trolling motor (*Impostazioni di gestione della batteria, pagina 24*).

Segnale acustico: disattiva o attiva i segnali acustici di notifica dell'autopilota.

Lato di stivaggio elica: consente di impostare il lato del trolling motor verso il quale deve ruotare l'elica quando viene riposto in stiva. Tale accorgimento è utile in caso di stivaggio di altri elementi vicino all'elica.

Accensione automatica attivata: consente di accendere il trolling motor quando si collega l'alimentazione al sistema.

Mant. direz.: consente di impostare il comportamento della funzione di mantenimento direzione (*Modifica del comportamento Mant. direz., pagina 18*).

Arrivo nav.: consente di impostare il comportamento del trolling motor quando si raggiunge la fine di una rotta. Con l'impostazione Punto di ormeggio, il trolling motor mantiene la posizione utilizzando la funzione di blocco dell'ancoraggio quando l'imbarcazione raggiunge la fine della rotta. Con l'impostazione Manuale, l'elica si spegne quando l'imbarcazione raggiunge la fine della rotta.

ATTENZIONE

Quando si utilizza l'impostazione Manuale per l'opzione Arrivo nav., occorre prepararsi a prendere il controllo dell'imbarcazione.

Guadagno ancora: imposta il livello di risposta dell'autopilota in modalità Anchor Lock (*Configurare la risposta dell'autopilota, pagina 17*).

Guadagno navigazione: imposta il livello di risposta dell'autopilota in altre modalità dell'autopilota (*Configurare la risposta dell'autopilota, pagina 17*).

Cancella dati utente: elimina tutti i waypoint, le rotte, le tracce e la traccia attiva salvati.

NOTA: se si è collegati a un chartplotter, selezionando questa opzione vengono cancellati i dati dell'utente dal trolling motor e dal chartplotter collegato.

Ripristina predefiniti: consente di ripristinare le impostazioni del trolling motor ai valori predefiniti.

NOTA: il ripristino delle impostazioni predefinite non cancella i dati utente sul trolling motor o su un chartplotter collegato.

Cancella diagnostica: elimina i dati generati dal sistema memorizzati sul trolling motor per scopi di risoluzione dei problemi.

Impostazioni della rete wireless

Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Wi-Fi**.

NOTA: nella parte superiore dello schermo viene visualizzato il modo Wi-Fi® attivo.

Modo: consente di impostare il modo Wi-Fi. È possibile disattivare la tecnologia Wi-Fi, connettersi alla rete di un chartplotter o creare un punto di accesso wireless per utilizzare l'app ActiveCaptain ([Connessione a un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain, pagina 25](#)).

Impostazione > Nome: consente di impostare il nome dell'access point wireless sul trolling motor (solo in modalità ActiveCaptain).

Impostazione > Password: consente di impostare la password per l'access point wireless sul trolling motor (solo in modalità ActiveCaptain).

Impostazioni di gestione della batteria

Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Gestione batterie**.

Indicatore: imposta l'aspetto dell'indicatore della batteria del trolling motor su un'icona o un valore numerico.

Configurazione della batteria: imposta il tipo di batteria collegata al trolling motor, che aiuta a calcolare lo stato della batteria segnalato.

Impostazioni del telecomando

Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto**.

Retroilluminazione: consente di regolare le impostazioni di retroilluminazione. ([Impostazioni di retroilluminazione, pagina 24](#))

Segnale acustico: consente di impostare l'attivazione del beeper per pressione di tasti e per allarmi.

Spegnimento automatico: consente di impostare l'intervallo di tempo prima che il telecomando si disattivi automaticamente.

Calibra: consente di calibrare il telecomando per le funzioni di controllo gestuale ([Calibrazione del telecomando, pagina 14](#)).

Associazione: consente di associare il telecomando al trolling motor ([Associazione del telecomando, pagina 15](#)).

Lingua: consente di impostare la lingua del testo visualizzato.

Ripristina predefiniti: consente di ripristinare le impostazioni predefinite del telecomando. Questa opzione ripristina le impostazioni di configurazione predefinite sul telecomando, ma non vengono rimossi i dati utente salvati.

Impostazioni di retroilluminazione

Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Controllo remoto** > **Retroilluminazione**.

Tasti: consente di impostare la retroilluminazione da attivare quando si preme un tasto.


Allarmi: consente di impostare la retroilluminazione da attivare quando viene emesso un allarme acustico sul telecomando.

Timeout: consente di impostare l'intervallo di tempo prima che la retroilluminazione venga disattivata.

Luminosità: consente di impostare il livello di luminosità della retroilluminazione.

Connessione a un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain

È possibile collegare un dispositivo mobile al trolling motor utilizzando l'app ActiveCaptain. L'app consente di interagire in modo rapido e semplice con il trolling motor e di aggiornare il software del dispositivo.



- 1 Sul telecomando, selezionare  > **Impostazioni** > **Trolling motor** > **Wi-Fi** > **Modo** > **ActiveCaptain** > **Impostazione**.
- 2 Inserire il nome e la password della rete.
- 3 Dall'app store sul dispositivo mobile, installare e aprire l'app ActiveCaptain.
- 4 Avvicinare il dispositivo mobile al trolling motor.
- 5 Nelle impostazioni del dispositivo mobile, aprire la pagina delle connessioni Wi-Fi e collegarsi al trolling motor utilizzando il nome e la password inseriti nel passaggio precedente.

Connessione al chartplotter

Prima di collegare il trolling motor, è necessario installare sul chartplotter Garmin compatibile la versione software più recente.

NOTA: è possibile controllare l'elenco dei dispositivi Garmin compatibili all'indirizzo garmin.com/force_pro/compatible per assicurarsi che il chartplotter supporti il trolling motor.

È possibile connettere il trolling motor in modalità wireless a un chartplotter Garmin chartplotter. Dopo aver connesso un chartplotter compatibile, è possibile controllare il trolling motor dal chartplotter.



- 1 Accendere il chartplotter e il trolling motor.
- 2 Assicurarsi che il chartplotter ospiti una rete wireless.
NOTA: se sono installati più chartplotter, solo uno è l'host della rete wireless. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale utente del chartplotter.
- 3 Sul chartplotter, selezionare **Impostaz.** > **Comunicazioni** > **Dispositivi wireless** > **Trolling motor Garmin** > **Avvia**.
- 4 Sul pannello dello schermo del trolling motor, premere tre volte  per attivare la modalità di associazione.
La spia luminosa a LED  sul trolling motor diventa blu durante la ricerca di una connessione al chartplotter e diventa verde quando la connessione viene stabilita correttamente.
Quando la connessione viene stabilita, sul chartplotter viene visualizzato un messaggio di conferma.
- 5 Dopo aver connesso correttamente il chartplotter e il trolling motor, attivare la barra del trolling motor sul chartplotter per controllare il motore.
Vedere la versione più recente del manuale utente del chartplotter per le istruzioni complete sul funzionamento.

Connessione a un orologio Garmin

È possibile collegare il trolling motor in modalità wireless a un orologio Garmin compatibile e controllare il trolling motor usando l'app Trolling motor sull'orologio.

NOTA: è possibile controllare l'elenco dei dispositivi Garmin compatibili all'indirizzo garmin.com/force_pro/compatible per assicurarsi che l'orologio supporti il trolling motor.

La prima volta che si collega il trolling motor all'orologio, è necessario associarli. Effettuata l'associazione, l'orologio si collega automaticamente al motore quando questo è acceso e in portata.

- 1 Assicurarsi che il trolling motor sia acceso e a esso sia collegato un telecomando.
- 2 Posizionare l'orologio Garmin compatibile entro 3 m (10 piedi) dal trolling motor.
- 3 Sull'orologio tenere premuto **MENU**.
- 4 Selezionare **Sensori e accessori > Aggiungi nuovo > Trolling motor**.
- 5 Sul pannello dello schermo del trolling motor, premere tre volte  per attivare la modalità di associazione.
 sul pannello dello schermo del trolling motor è di colore blu fisso mentre si cerca una connessione e diventa verde fisso una volta stabilita la connessione.
- 6 Confermare il codice di associazione visualizzato sull'orologio e sul telecomando collegato.

È possibile premere START e selezionare Trolling motor dall'elenco di attività e app per aprire i comandi del trolling motor.

Aggiornamenti software

Visitare il sito Web garmin.com/support/software/marine/ per informazioni sugli ultimi aggiornamenti software per i dispositivi Garmin per la nautica.

Aggiornamento software con l'app ActiveCaptain

È possibile visitare il sito garmin.com/videos/trolling_motor_update/ e guardare un video di assistenza per il processo di aggiornamento del software.

AVVISO

Gli aggiornamenti possono richiedere il download sull'app di file di grandi dimensioni. Possono essere applicabili limitazioni al download dei dati o addebiti dal provider del servizio Internet. Contattare il provider del servizio Internet per ulteriori informazioni sui limiti di dati o sugli addebiti.

Il processo di installazione potrebbe richiedere alcuni minuti.

NOTA: per aggiornare il trolling motor, è necessario connettere il dispositivo mobile a una rete Wi-Fi dedicata sul trolling motor usando l'app ActiveCaptain.

1 Se necessario, configurare il motore elettrico per l'utilizzo con l'app ActiveCaptain ([Connessione a un dispositivo mobile con l'app ActiveCaptain, pagina 25](#)).

2 Connettere il dispositivo mobile alla rete Wi-Fi dedicata sul trolling motor.

La connessione alla rete Wi-Fi dedicata sul trolling motor fornisce all'app le informazioni necessarie per scaricare i file di aggiornamento appropriati.

3 Aprire l'app ActiveCaptain.

4 Disconnettere il dispositivo mobile dalla rete Wi-Fi dedicata sul trolling motor.

5 Connettere il dispositivo mobile a Internet.

6 Nell'app ActiveCaptain, selezionare **I miei dispositivi per la nautica > Scarica**.

NOTA: l'opzione per scaricare un aggiornamento viene visualizzata solo se è disponibile un aggiornamento software per il dispositivo in uso.


L'app ActiveCaptain scarica l'aggiornamento sul dispositivo mobile.

7 Riconnettere il dispositivo mobile alla rete Wi-Fi dedicata sul trolling motor.

L'aggiornamento viene quindi trasferito al trolling motor. Per completare l'aggiornamento sono necessari fino a 30 minuti. Le spie della velocità sullo schermo del motore lampeggiano per indicare che il software è in fase di aggiornamento.

NOTA: se il trasferimento è completo ma le spie sullo schermo del trolling motor non iniziano a lampeggiare, spegnere il motore e riaccenderlo per eseguire l'aggiornamento.

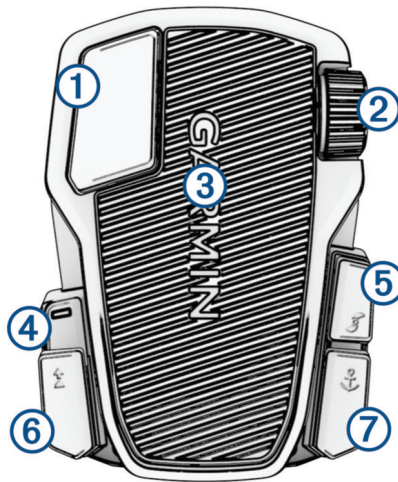
8 Verificare che il telecomando sia acceso e connesso.

Al termine dell'aggiornamento del software sul trolling motor, se è disponibile un aggiornamento per il telecomando, le spie della velocità lampeggiano e sul telecomando inizia un conto alla rovescia. Al termine del conto alla rovescia, il telecomando visualizza  durante il completamento del processo di aggiornamento. Per completare l'aggiornamento sono necessari fino a 5 minuti.

9 Verificare che il pedale sia acceso e connesso.

Una volta completato l'aggiornamento del software sul trolling motor, se è disponibile un aggiornamento per il pedale, la spia sul pedale si illumina in viola mentre completa il processo di aggiornamento. Quando la spia si spegne, l'aggiornamento è completato.

Pedale

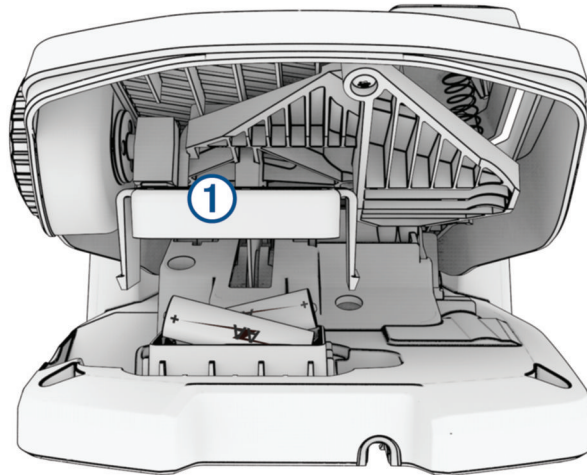


①	Controllo momentaneo dell'elica	Tenere premuto per accendere l'elica alla velocità impostata. Rilasciare per arrestare l'elica.
②	Rotella della velocità	Girare la rotella in direzione opposta a se stessi per aumentare la velocità dell'elica o del cruise control. Girare la rotella verso di sé per ridurre la velocità dell'elica o del cruise control. NOTA: la rotella della velocità non è attiva quando è attivato il punto di ormeggio.
③	Sterzare con il pedale	Premere il pedale con la punta del piede per ruotare il motore in senso orario. Premere il pedale con il tallone per ruotare il motore in senso antiorario. NOTA: quando si attiva il punto di ormeggio o il mantenimento della direzione oppure si sta seguendo una rotta, premere il pedale o un tasto per riprendere il controllo manuale alla velocità dell'elica precedente.
④	LED di stato	Indica lo stato del pedale (<i>Indicatore di stato</i> , pagina 30).
⑤	Controllo continuo dell'elica	Premere per accendere e spegnere l'elica (<i>Attivazione e disattivazione dell'elica</i> , pagina 12). Premere due volte per disattivare la funzione Autopilota (se era attiva) e passare dalla spinta in avanti a quella in retromarcia (<i>Spinta in retromarcia</i> , pagina 19).
⑥	Mantenimento direzione	Premere una volta per impostare e mantenere la direzione corrente (<i>Mantenimento della direzione</i> , pagina 18). Premere di nuovo per disattivare il mantenimento direzione, arrestare l'elica e riprendere il controllo manuale. Premere due volte per disattivare la funzione Autopilota (se era attiva) e passare dalla spinta in avanti a quella in retromarcia (<i>Spinta in retromarcia</i> , pagina 19). SUGGERIMENTO: è possibile disattivare questo pulsante premendolo sei volte. Per riattivarlo, premere nuovamente per sei volte.
⑦	Punto di ormeggio	Premere per attivare il punto di ormeggio. Il punto di ormeggio utilizza il motore elettrico per mantenere la posizione (<i>Mantenimento della posizione</i> , pagina 17). Premere di nuovo per disattivare il punto di ormeggio e tornare alla modalità di virata precedente. SUGGERIMENTO: è possibile disattivare questo pulsante premendolo sei volte. Per riattivarlo, premere nuovamente per sei volte.

Installazione delle batterie

Il pedale può funzionare con due batterie alcaline AA, NiMH o al litio (non incluse). Per ottenere risultati ottimali, utilizzare batterie al litio.





- 1 Sollevare il più possibile la parte anteriore del pedale.
- 2 Stringere i lati del coperchio della batteria ① e tirarlo verso l'alto per rimuoverlo.




- 3 Inserire due batterie AA rispettando la polarità.
- 4 Posizionare il coperchio sulle batterie e spingerlo verso il basso finché entrambi i lati non scattano in posizione.

Associazione del pedale

Il pedale viene associato al trolling motor in fabbrica, ma potrebbe essere necessario ripetere l'associazione se la connessione viene interrotta.

- 1 Quindi accendere il trolling motor.
- 2 Sul pannello dello schermo del trolling motor, premere tre volte  per attivare la modalità di associazione.
 sul pannello dello schermo del trolling motor si illumina di blu durante la ricerca di una connessione.
- 3 Portare il pedale a una distanza di massimo 1 m (3 piedi) dal pannello dello schermo del trolling motor.
- 4 Collegare il pedale all'alimentazione utilizzando il cavo di alimentazione oppure inserire le batterie per accenderlo.
- 5 Entro 30 secondi dall'accensione del pedale, tenere premuto  finché il LED di stato non si illumina di blu.
- 6 Rilasciare .

Il LED di stato sul pedale diventa blu durante la ricerca di una connessione, quindi si spegne quando l'associazione con il trolling motor viene effettuata correttamente.

 sul pannello dello schermo del trolling motor diventa verde quando la connessione viene stabilita correttamente.

Indicatore di stato

Il LED sul pedale ne indica lo stato.

Si illumina in verde	Il pedale si sta accendendo.
Si illumina e lampeggia in blu.	È in corso l'associazione del pedale. Il LED si spegne quando avviene il collegamento al trolling motor o quando il processo di associazione va in timeout senza che sia avvenuto il collegamento.
Lampeggia in verde quando si preme un pulsante	Il pedale è collegato al trolling motor e invia il comando del pulsante premuto.
Lampeggia in rosso quando si preme un pulsante	Il pedale non è collegato al trolling motor.
Spento	Il LED si spegne quando il pedale è connesso al trolling motor e non invia comandi, prolungando la durata della batteria.

Disattivazione dei pulsanti dell'autopilota sul pedale

Prima di poter disattivare o riattivare i pulsanti dell'autopilota sul pedale, è necessario assicurarsi che il pedale sia alimentato.

È possibile disattivare singolarmente il pulsante di mantenimento direzione (🧭) e il pulsante di blocco dell'ancoraggio (⚓) sul pedale per evitare che si innestino accidentalmente.

Premere rapidamente sei volte il pulsante per disattivarlo.

Il LED di stato diventa rosso per 1 secondo a indicare che il pulsante è disattivato.

SUGGERIMENTO: per riattivare il pulsante, premerlo rapidamente sei volte. Il LED di stato diventa verde per un secondo a indicare che il pulsante è attivato.

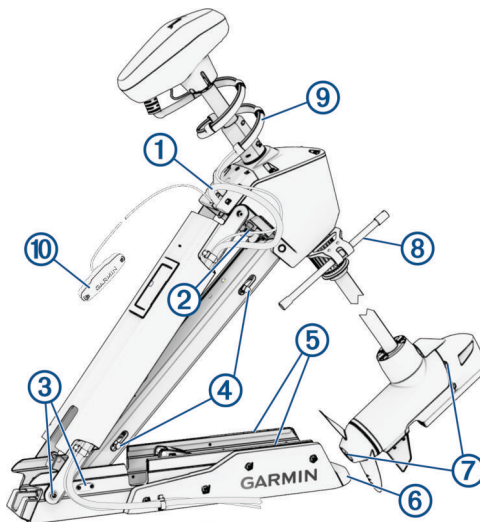
Esigenze e pianificazione della manutenzione

AVVISO

Dopo aver utilizzato il motore in acqua di mare o in acqua salmastra, è necessario risciacquare l'intero motore con acqua dolce e applicare uno spray al silicone a base d'acqua utilizzando un panno soffice. È necessario evitare spruzzare getti d'acqua vicino all'albero motore, per evitare che possa entrare acqua che rischia di danneggiare il prodotto.

Per preservare la garanzia, è necessario eseguire attività di manutenzione ordinaria durante la preparazione del motore per la stagione. Se si trasporta il motore in ambienti asciutti e polverosi, come strade sterrate o ghiaia, è necessario ripetere queste operazioni durante la stagione in base alle necessità.

Per le istruzioni di assistenza e le informazioni sulle parti di ricambio, consultare il *Manuale di assistenza sul campo* alla pagina garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Esaminare il cavo di alimentazione ① per verificare che non sia usurato e sostituirlo, se necessario.³
- Controllare e pulire i terminali di alimentazione e serrare i bulloni ②, se necessario (*Controllo e pulizia dei terminali di alimentazione, pagina 32*).
- Lubrificare le cerniere e le boccole ③ (*Lubrificazione delle cerniere e delle boccole, pagina 33*).
- Pulire e lubrificare il meccanismo del fermo di chiusura e rilascio ④ (*Pulizia e lubrificazione del meccanismo di bloccaggio, pagina 33*).
- Controllare le guide di montaggio ⑤ e sostituirle se necessario (*Controllo e sostituzione delle guide di montaggio, pagina 35*).
- Controllare il paraurti sostitutivo ⑥ e sostituirlo, se necessario (*Controllo e sostituzione del paraurti del supporto, pagina 36*).
- Pulire o sostituire gli anodi nel motore di trasmissione dell'elica ⑦ (*Manutenzione degli anodi, pagina 36*).
- Se installati, controllare i tamponi di gomma alle estremità dello stabilizzatore ⑧ per verificare che non siano usurati. Sostituirli, se necessario.
- Esaminare il cavo della bobina ⑨ per verificare che non sia usurato; sostituirlo, se necessario³
- Esaminare il cavo e la maniglia di traino ⑩ per verificare che non siano usurati; sostituirli, se necessario (*Sostituzione del cavo di trazione, pagina 38*).

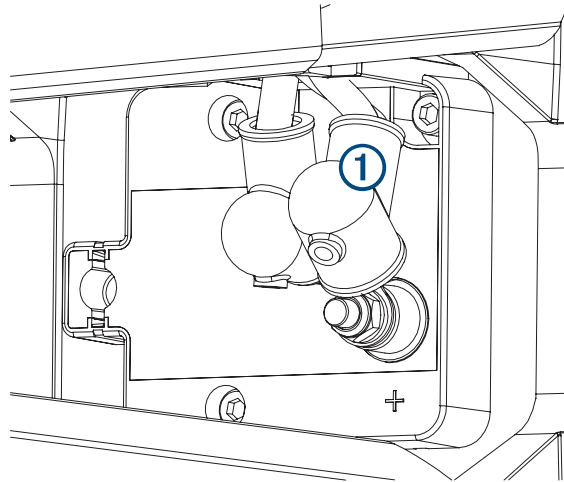
³ Per le istruzioni sulla sostituzione, consultare il *Manuale di assistenza sul campo* alla pagina garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Controllo e pulizia dei terminali di alimentazione

⚠ AVVERTENZA

Scollegare sempre il motore dalla batteria prima di maneggiare o lavorare con l'elica, il motore di trasmissione dell'elica, i collegamenti elettrici o gli alloggiamenti dei componenti elettronici per evitare lesioni gravi o morte.

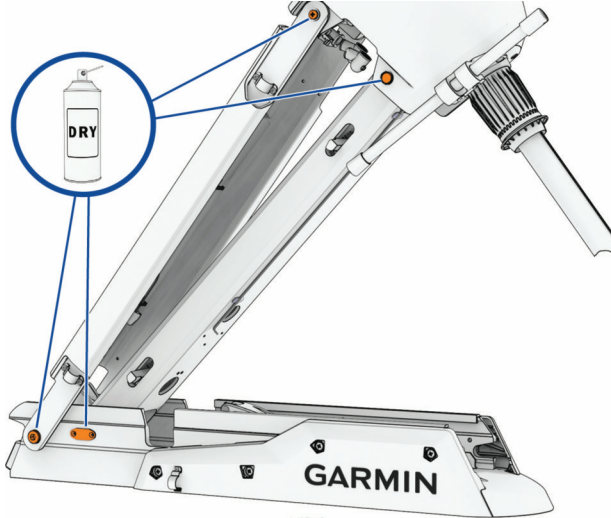
- 1 Con il motore in posizione di estrazione, estrarre le protezioni in gomma dai terminali di alimentazione positivo e negativo ①.



- 2 Verificare che i dadi dei terminali siano ben serrati e che i morsetti ad anello non si muovano.
- 3 Se necessario, utilizzare una chiave dinamometrica e una presa da 10 mm per assicurarsi che i dadi siano serrati a 4 N-m (36 lbf-in).
- 4 Se necessario, rimuovere eventuali tracce di corrosione dai terminali utilizzando una spazzola metallica.
NOTA: se la corrosione è grave, potrebbe essere necessario rimuovere i cavi di alimentazione per una pulizia efficace. Per istruzioni dettagliate sullo scollegamento e sulla rimozione dei cavi di alimentazione dal motore, consultare il *Force Pro* alla pagina garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.
- 5 Coprire i collegamenti con grasso dielettrico.
- 6 Riposizionare saldamente le protezioni in gomma sui terminali di alimentazione.

Lubrificazione delle cerniere e delle boccole

- 1 Applicare un lubrificante antiaderente a film secco su ciascun punto della cerniera, compreso lo spazio tra le parti in movimento.



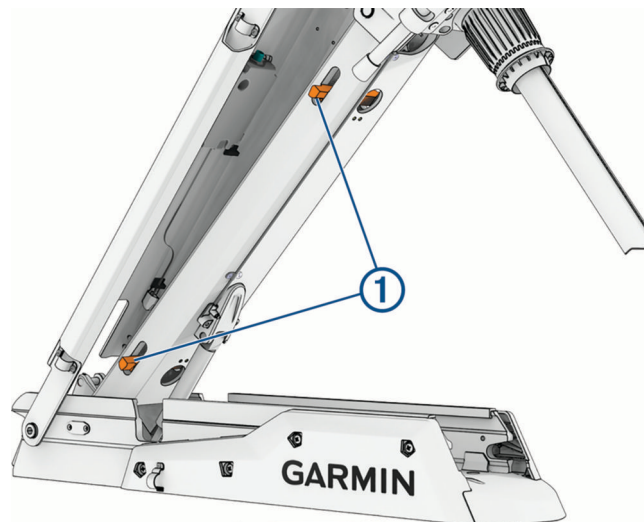
- 2 Spostare alcune volte il motore dalla posizione di stivaggio a quella di estrazione e viceversa per distribuire il lubrificante.
- 3 Se necessario, applicare ulteriore lubrificante e ripetere il passaggio precedente.
- 4 Lasciare asciugare il lubrificante secondo le istruzioni del produttore.

Pulizia e lubrificazione del meccanismo di bloccaggio

⚠ ATTENZIONE

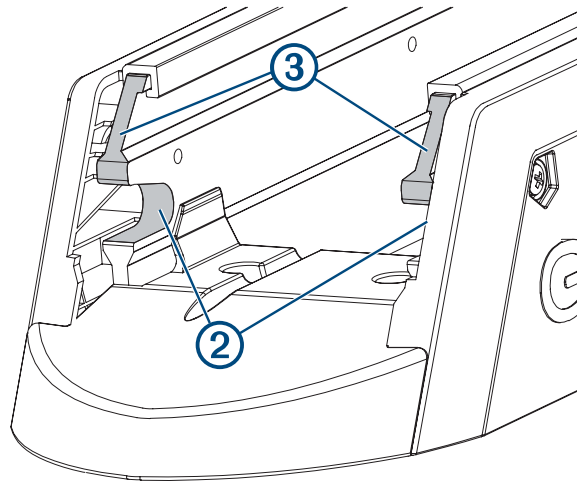
Questa procedura è ottimale con il motore a metà tra le posizioni di stivaggio e di estrazione. In questa posizione, il motore non è fissato, quindi è necessario sostenerlo e prestare la massima attenzione per evitare di urtare o schiacciare mani o dita.

- 1 Posizionare il motore tra le posizioni di stivaggio ed estrazione in modo che la base sia orientata verticalmente e sia possibile accedere a entrambi i meccanismi di bloccaggio ①.

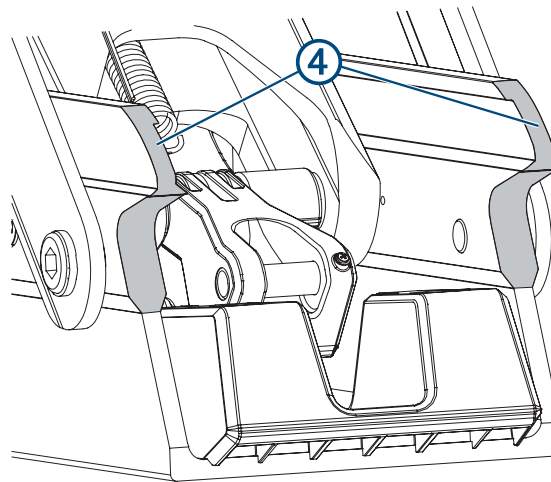


- 2 Sostenere il peso del motore in modo che non possa cadere e schiacciare le mani o le dita.
- 3 Rimuovere eventuali detriti, sporcizia e accumuli da tutte le canaline del meccanismo di bloccaggio.
- 4 Applicare del grasso sintetico o marino per impieghi generali sui meccanismi di bloccaggio e sulle canaline.

- 5 Tirare e rilasciare il cavo di trazione alcune volte per spostare i meccanismi nelle canaline e distribuire il grasso.
- 6 Se necessario, applicare ulteriore grasso e ripetere il passaggio precedente.
- 7 Pulire eventuali detriti, sporcizia e accumuli dai ricevitori del dispositivo di chiusura ② sulla parte anteriore della base di montaggio.



- 8 Applicare del grasso sintetico o marino per impieghi generali sulla superficie superiore ③ dei ricevitori del dispositivo di chiusura sulla parte anteriore della base di montaggio, in modo che i meccanismi di bloccaggio scorrano agevolmente nei ricevitori.
- 9 Ripetere i due passaggi precedenti per i ricevitori con dispositivo di chiusura sul retro della base di montaggio ④.

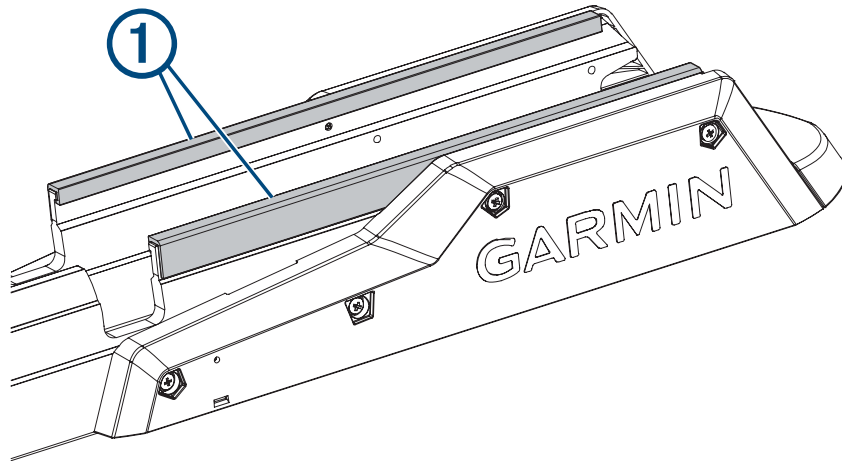


- 10 Riportare il motore in posizione di stivaggio o di estrazione.

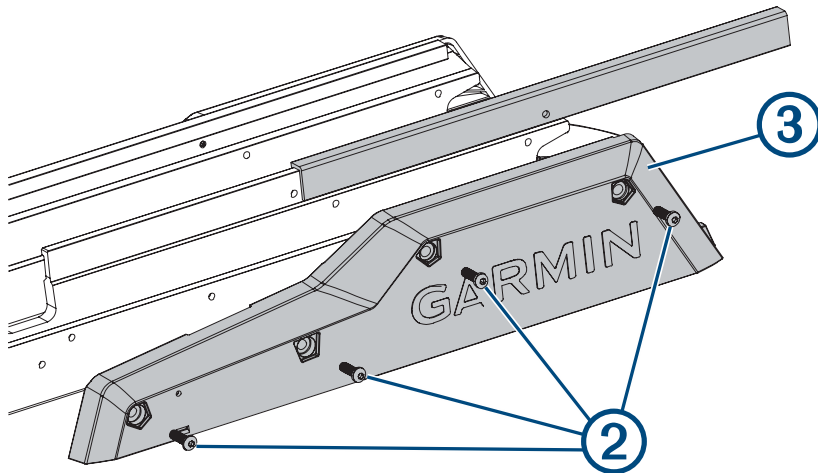
Controllo e sostituzione delle guide di montaggio

Le guide proteggono il motore di trasmissione dell'elica e il supporto dagli urti durante lo stivaggio del motore e possono usurarsi nel tempo. Se le guide sono danneggiate o usurate e la base di montaggio è visibile attraverso di esse, è necessario sostituirle.

- 1 Con il motorino in posizione di stivaggio, esaminare le guide ① per verificare che non siano usurate o danneggiate.



- 2 Selezionare un'azione:
 - Se le guide sono in buone condizioni e non è possibile vedere la base di montaggio in metallo nonostante le aree usurate, non sono necessari ulteriori interventi.
 - Se le guide sono danneggiate o se è possibile vedere la base di supporto in metallo attraverso le aree usurate delle guide, procedere al passaggio successivo per sostituirle.
- 3 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 4 mm, rimuovere le quattro viti ② che fissano le protezioni ③ alla base di montaggio.

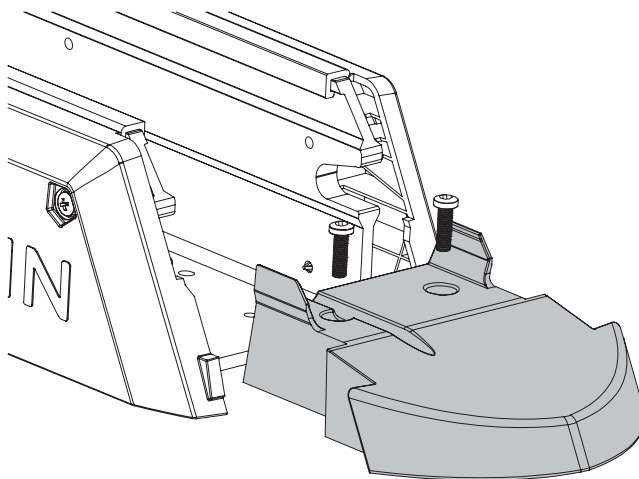


- 4 Estrarre le guide danneggiate facendole scorrere dalla base di montaggio.
- 5 Inserire le guide sostitutive facendole scorrere sulla base di montaggio.
- 6 Fissare le protezioni alla base di montaggio utilizzando le viti rimosse in precedenza.

Controllo e sostituzione del paraurti del supporto

Il paraurti è parte della base di montaggio che sovrasta la prua dell'imbarcazione.

- 1 Posizionare il motorino tra le posizioni di stivaggio ed estrazione e controllare se il paraurti del supporto è danneggiato.
- 2 Selezionare un'azione:
 - Se il paraurti è privo di danni, non è necessario alcun intervento.
 - Se invece è danneggiato, passare al punto successivo per sostituirlo.
- 3 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 4 mm, rimuovere le due viti che fissano il paraurti alla base di montaggio.



- 4 Installare un paraurti sostitutivo e fissarlo alla base di montaggio utilizzando le viti fornite con la parte di ricambio.

Manutenzione degli anodi

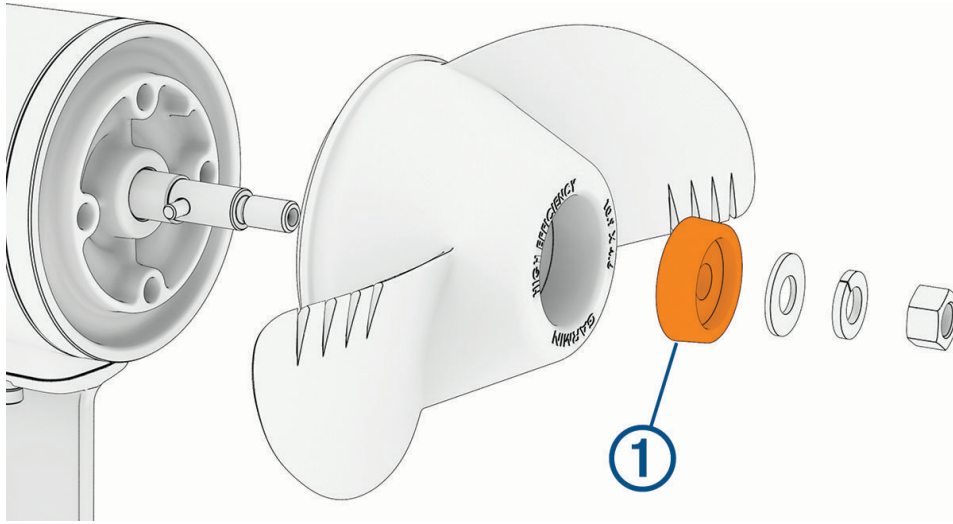
AVVERTENZA

Scollegare sempre il motore dalla batteria prima di maneggiare o lavorare con l'elica, il motore di trasmissione dell'elica, i collegamenti elettrici o gli alloggiamenti dei componenti elettronici per evitare lesioni gravi o morte.

Gli anodi sacrificali proteggono dalla corrosione i componenti del motore. Ogni stagione deve essere esaminata e pulita o sostituita, se necessario. Questi accessori possono essere acquistati dal rivenditore Garmin di riferimento oppure dal sito [garmin.com](https://www.garmin.com).

Manutenzione dell'anodo dell'elica

- 1 Usando una presa da 15 mm ($9/16$ pollici), allentare il dado sull'estremità dell'elica.
- 2 Rimuovere l'elica e mettere da parte il dado, la rondella di blocco e la rondella piatta.
- 3 Rimuovere ed esaminare l'anodo ①.



- 4 Selezionare un'opzione:
 - Se l'anodo è di una dimensione pari o superiore della metà rispetto a quella originale, pulirlo con una spazzola con setole di ferro o della carta vetrata.

AVVISO

Rimuovere l'anodo dal motore prima di pulirlo con una spazzola metallica o carta vetrata. La pulizia dell'anodo mentre è installato sul motore potrebbe danneggiare il motore stesso, accelerare la corrosione e ridurre dunque la durata del motore.

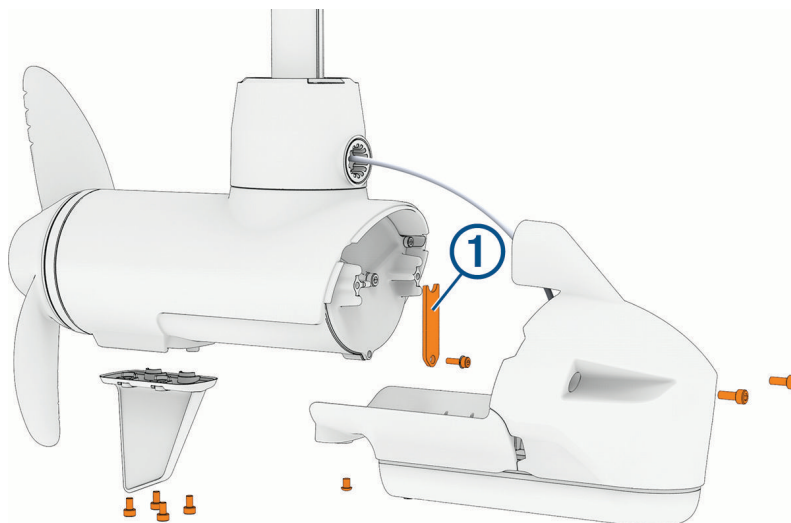
- Se l'anodo è di una dimensione inferiore della metà rispetto a quella originale, scartarlo e acquistarne uno di ricambio.
- 5 Riposizionare l'anodo pulito o nuovo sull'albero del motore di trasmissione dell'elica, seguito dalla rondella piatta, dalla rondella di blocco e dal dado.
 - 6 Con una presa da 15 mm ($9/16$ pollici), serrare il dado a 16,27 N-m (12 lbf-ft) per fissare l'elica.

Manutenzione dell'anodo della testata

NOTA: i trolling motor costruiti dopo il 2024 utilizzano due viti per fissare l'anodo all'alloggiamento del motore di trasmissione dell'elica. Se l'anodo sostitutivo ha due fori, ma il motore di trasmissione dell'elica ha solo un foro, è possibile installare il nuovo anodo utilizzando una sola vite e gettare l'altra vite.

- 1 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 4 mm, rimuovere le quattro viti che fissano lo skeg alla base del motore.
- 2 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 3 mm, rimuovere la vite che fissa il trasduttore e la testata alla base del motore.
- 3 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 4 mm, rimuovere la vite per scollegare la testata dalla parte anteriore del motore.

- 4 Utilizzando una chiave inglese o una punta esagonale da 3 mm, disinstallare l'anodo ① sulla parte anteriore del motore.



- 5 Esaminare l'anodo e completare un'azione:
- Se l'anodo è di una dimensione pari o superiore della metà rispetto a quella originale, pulirlo con una spazzola con setole di ferro o della carta vetrata.
 - Se l'anodo è di una dimensione inferiore della metà rispetto a quella originale, scartarlo e acquistarne uno di ricambio.
- 6 Fissare l'anodo nuovo o pulito al motore di azionamento dell'elica utilizzando una o due viti.
- NOTA:** se il motore di trasmissione dell'elica dispone di due punti di montaggio per l'anodo, utilizzare sempre due viti per fissare l'anodo.
- 7 Rimontare la testata, utilizzando due viti per fissarlo alla parte anteriore del motore di trasmissione dell'elica.
- 8 Reinstallare la vite che fissa il trasduttore e la testata alla parte inferiore del motore di trasmissione dell'elica.
- 9 Reinstallare lo skeg sulla parte inferiore del motore di trasmissione dell'elica.

Sostituzione del cavo di trazione

Seguire le istruzioni fornite con il kit di maniglia e cavo di traino (codice prodotto 010-13915-00) o consultare le *Istruzioni per la maniglia e il cavo di traino* alla pagina garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Riparazione dei graffi sulla vernice

Con il passare del tempo, parti del motore potrebbero graffiarsi o rimanere aggrovigliate. È possibile usare la vernice per ritoccare queste aree per scopi cosmetici.

- 1 Pulire accuratamente con alcol isopropilico le aree in cui la vernice è stata graffiata o danneggiata.
- 2 Applicare vernice per ritocchi in poliuretano liquido sulle aree graffiate o danneggiate.
- 3 Seguire le istruzioni relativamente alla vernice e lasciare asciugare come previsto, prima di utilizzare il motore.

Caratteristiche tecniche

Motore elettrico

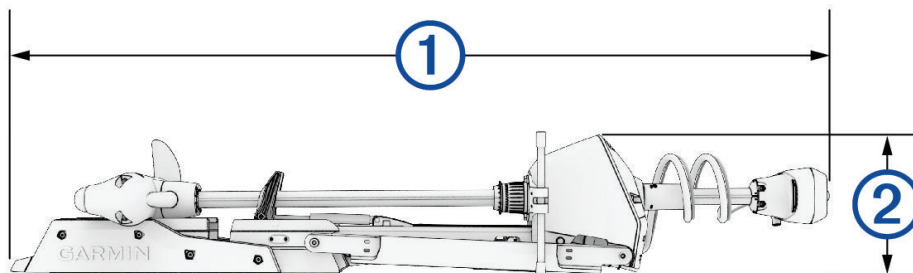
Peso (motore, supporto e cavi)	Modello da 50 pollici: 30,25 kg (66,7 lb) Modello da 57 pollici: 32,06 kg (70,7 lb)
Peso (stabilizzatore)	0,54 kg (1,2 libbre)
Temperatura operativa	Da -5° a 40 °C (da 23° a 104 °F)
Temperatura di stoccaggio	Da -40 a 85 °C (da -40 a 185 °F)
Materiale	Supporto e alloggiamento motore: alluminio Cappuccio albero, pannello dello schermo e pannelli laterali: plastica Albero motore: vetroresina
Classificazione di impermeabilità	Cappuccio albero: IEC 60529 IPX5 ⁴ Alloggiamento del motore dello sterzo: IEC 60529 IPX7 ⁵ Alloggiamento del pannello dello schermo: IEC 60529 IPX7 Alloggiamento del motore di trasmissione dell'elica: IEC 60529 IPX8 ⁶
Distanza di sicurezza dalla bussola	91 cm (3 piedi)
Lunghezza del cavo di alimentazione	Modello da 50 poll.: 1,2 m (4 piedi) Modello da 57 poll.: 1,1 m (3,5 piedi)
Tensione di ingresso	Da 20 a 45 V cc
Amperaggio ingresso	60 A continua
Interruttore/sezionatore (non incluso)	42 V cc o superiore, adatto a 60 A continua NOTA: è possibile proteggere il sistema utilizzando un interruttore più grande, non superiore a 90 A, se si lavora a temperature elevate o se si condivide il circuito con altri dispositivi. È necessario verificare che il cablaggio dell'imbarcazione soddisfi gli standard di cablaggio marino utilizzando un interruttore più grande prima di cambiarlo.
Consumo energetico a 36 V CC 60 A	Spento: 72 mW Potenza massima: 2160 W
Frequenza wireless e potenza di trasmissione	2,4 GHz a 19,9 dBm massimo

⁴ Il componente resiste agli spruzzi d'acqua provenienti da qualsiasi direzione (come la pioggia).

⁵ Il componente resiste all'immersione accidentale in acqua fino a 1 m per 30 min.

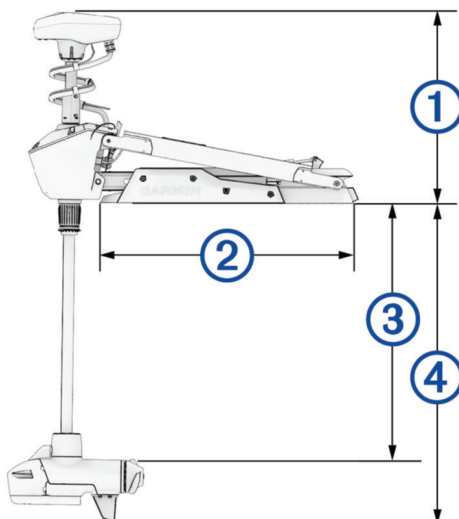
⁶ Il componente resiste all'immersione continua in acqua fino a 3 m di profondità.

Dimensioni a riposo

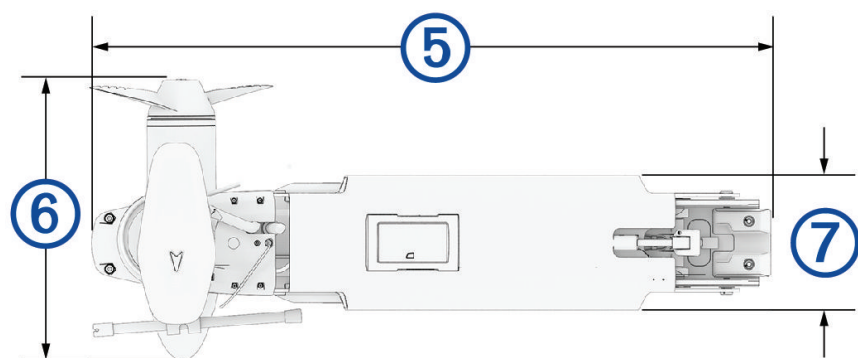


Elemento	Modello da 50 poll.	Modello da 57 poll.
①	1575 mm (62,00 poll.) min. 1825 mm (71,85 poll.) max.	1750 mm (68,90 poll.) min. 2090 mm (82,28 poll.) max.
②	330 mm (12,99 poll.)	345 mm (13,58 poll.)

Dimensioni in dislocaemento



Elemento	Modello da 50 poll.	Modello da 57 poll.
①	496 mm (19,52 poll.) min. 746 mm (29,37 poll.) max.	496 mm (19,52 poll.) min. 833 mm (32,80 poll.) max.
②	708 mm (27,87 poll.)	799 mm (31,46 poll.)
③	644 mm (25,35 poll.) min. 895 mm (35,24 poll.) max.	730 mm (28,74 poll.) min. 1065 mm (41,93 poll.) max.
④	835 mm (32,87 poll.) min. 1080 mm (42,52 poll.) max.	930 mm (36,61 poll.) min. 1259 mm (49,57 poll.) max.



Elemento	Modello da 50 poll.	Modello da 57 poll.
⑤	931 mm (36,65 poll.)	1021 mm (40,20 poll.)
⑥	421 mm (16,57 poll.)	421 mm (16,57 poll.)
⑦	203 mm (7,99 poll.)	203 mm (7,99 poll.)

Informazioni sulla spinta del motore e sull'assorbimento di corrente

È possibile fare riferimento a queste tabelle per comprendere la relazione tra il livello dell'acceleratore, la potenza di uscita e il consumo di corrente del motore. Questi valori vengono raccolti in base alla configurazione del test ISO13342, utilizzando l'elica ad alta efficienza Garmin, in acque relativamente calme, con il motore attivato in profondità sufficiente a non ventilare e con tolleranze di ± 22 N (5 lbf) e ± 5 A. I livelli di tensione sono stati misurati in corrispondenza dei terminali del cavo di alimentazione del trolling motor.

Impostazione della velocità dell'elica	Sorgente di alimentazione da 25,6 V CC			Sorgente di alimentazione da 38,4 V CC		
	Spinta (lb)	Spinta (N)	Corrente (A)	Spinta (lb)	Spinta (N)	Corrente (A)
20	90,0	400,3	58,9	114,7	510,1	55,9
19	81,7	363,3	50,0	86,7	385,5	36,6
18	74,3	330,7	43,1	79,7	354,4	31,7
17	68,0	302,5	37,5	72,0	320,3	27,2
16	61,7	274,3	32,0	65,0	289,1	23,1
15	55,3	246,1	27,3	59,3	263,9	19,7
14	50,0	222,4	23,2	53,0	235,8	16,6
13	44,0	195,7	19,4	47,0	209,1	13,8
12	39,0	173,5	16,1	40,7	180,9	11,3
11	34,0	151,2	13,3	36,0	160,1	9,3
10	29,7	132,0	10,8	30,7	136,4	7,5
9	26,0	115,7	8,7	26,0	115,7	5,8
8	22,0	97,9	6,9	22,7	100,8	4,6
7	18,0	80,1	5,3	18,0	80,1	3,5
6	15,0	66,7	4,1	15,0	66,7	2,6
5	12,0	53,4	3,1	11,7	51,9	1,9
4	9,7	43,0	2,2	9,0	40,0	1,4
3	7,0	31,1	1,5	7,0	31,1	0,9
2	5,0	22,2	1,0	5,0	22,2	0,6
1	3,7	16,3	0,6	3,0	13,3	0,3
-1	1,0	4,4	0,2	1,0	4,4	0,2
-2	2,0	8,9	0,8	2,3	10,4	0,5
-3	5,0	22,2	1,9	5,0	22,2	1,4
-4	8,0	35,6	4,0	9,0	40,0	2,8
-5	9,3	41,5	4,9	13,3	59,3	5,2
-6	11,0	48,9	5,8	15,3	68,2	6,4
-7	12,7	56,3	7,0	17,3	77,1	7,6
-8	14,7	65,2	8,5	19,3	86,0	9,0
-9	15,7	69,7	9,9	21,0	93,4	10,4
-10	17,3	77,1	11,6	24,0	106,8	12,4
-11	19,3	86,0	13,8	26,3	117,1	14,7

Impostazione della velocità dell'elica	Sorgente di alimentazione da 25,6 V CC			Sorgente di alimentazione da 38,4 V CC		
	Spinta (lb)	Spinta (N)	Corrente (A)	Spinta (lb)	Spinta (N)	Corrente (A)
-12	21,7	96,4	16,3	29,0	129,0	17,4
-13	23,7	105,3	18,8	32,0	142,3	20,0
-14	26,0	115,7	21,8	35,3	157,2	23,6
-15	28,0	124,6	25,2	39,0	173,5	27,4
-16	31,0	137,9	29,3	44,0	195,7	32,1
-17	34,3	152,7	34,1	48,0	213,5	37,3
-18	37,3	166,1	39,4	52,3	232,8	42,9
-19	41,0	182,4	45,7	51,7	229,8	50,1
-20	48,0	213,5	57,4	62,3	277,3	55,1

NOTA: i valori negativi della velocità di propulsione si riferiscono all'elica in funzione in retromarcia (*Spinta in retromarcia, pagina 19*).

Telecomando

Dimensioni (LxAxP)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ poll.)
Peso	109 g (3,8 once) senza batterie
Materiale	Nylon rinforzato con fibra di vetro
Tipo di schermo	Anti-riflesso, MIP (Memory-In-Pixel) transflettivo
Risoluzione dello schermo	R240 x 240 pixel
Dimensioni dello schermo (diametro)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ poll.)
Temperatura operativa	Da -15 a 55 °C (da 5 a 131 °F)
Temperatura di stoccaggio	Da -40 a 85 °C (da -40 a 185 °F)
Tipo di batteria	2 AA (non incluse)
Durata della batteria	240 ore, uso tipico
Frequenza radio	2,4 GHz @ 10,0 dBm nominali
Classificazione di impermeabilità	IEC 60529 IPX7 ⁷
Distanza di sicurezza dalla bussola	15 cm (6 poll.)

⁷ Resiste all'esposizione accidentale all'acqua fino a 1 m per 30 min.

Pedale

Dimensioni (L×P×A)	303 × 221 × 110 mm (11 ¹⁵ / ₁₆ × 8 ¹¹ / ₁₆ × 4 ⁵ / ₁₆ poll.
Peso	1,8 kg (4 lb)
Temperatura operativa	Da -15 a 55 °C (da 5 a 131 °F)
Temperatura di stoccaggio	Da -40 a 85 °C (da -40 a 185 °F)
Classificazione di impermeabilità	IEC 60529 IPX7
Materiale	Plastica
Tensione di ingresso	Da 10 a 45 V CC
Tensione di ingresso nominale	12/24/36 V CC
Corrente tipica in ingresso	< 1 mA @ 12 V CC
Corrente massima in ingresso	10 mA @ 12 V CC
Fusibile (sul cavo di alimentazione)	2 A mini, tipo piatto
Lunghezza del cavo di alimentazione	2 m (6,6 piedi)
Tipo di batteria	Due batterie AA (alcaline, NiMH o al litio. Non in dotazione.)
Durata della batteria	Almeno 1 anno
Frequenza radio	2,4 GHz @ 0,72 dBm nominali
Distanza di sicurezza dalla bussola	60 cm (2 piedi)

Interfacce e servizi di rete

L'apparecchiatura, se collegata tramite Wi-Fi, può utilizzare queste interfacce e servizi di rete. Queste interfacce e servizi sono abilitate per impostazione predefinita, non possono essere disabilitate e sono necessarie per il corretto funzionamento dell'apparecchiatura.

- Servizi Garmin proprietari
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

NOTA: quando si collega l'attrezzatura alla rete, le informazioni private vengono sincronizzate con il dispositivo appena aggiunto.

