

GARMIN®

FORCE® PRO

Manual do proprietário

© 2025 Garmin Ltd. ou suas subsidiárias

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

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

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

Sumário

Introdução..... 1

Como implementar o motor da posição de armazenamento.....	1
Como ajustar a profundidade do motor de corrico.....	2
Como armazenar o motor da posição de implementação.....	3
Como fixar a alça de segurança.....	4
Operação.....	4
Visor do motor de proa.....	5
Indicador de status.....	7
Configurando o deslocamento da proa.....	7
Trocar a hélice.....	8

Controle remoto..... 9

Tela do controle remoto.....	11
Navegando pelo menu.....	12
Ligando e desligando a hélice.....	12
Como ajustar a profundidade do motor.....	12
Operação da hélice quando parcialmente implantada.....	13
Direção manual do motor de proa.....	13
Controles por gesto.....	13
Como usar os controles de gestos para navegar.....	13
Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção.....	13
Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida.....	14
Como instalar as baterias no controle remoto.....	14
Prendendo o cordão.....	14
Como calibrar o controle remoto.....	14
Emparelhamento do controle remoto.....	15
Emparelhar um controle remoto adicional.....	15

Piloto automático..... 16

Calibração da bússola do motor de proa.....	16
Como captar um sinal de GPS.....	16

Ajustar a resposta do piloto automático.....	17
Mantendo sua velocidade.....	17
Mantendo sua posição.....	17
Mantendo sua direção.....	18
Alterar o comportamento do Heading Hold.....	18
Navegando.....	18
Pausar e retomar a navegação.....	19
Interrompendo a navegação.....	19

Propulsão à ré..... 19

Alternar entre o modo de avanço e reverso.....	19
--	----

Pontos de parada..... 19

Criando um ponto de parada.....	19
Navegando para um ponto de parada.....	20
Exibindo detalhes de ponto de parada.....	20
Editar o nome de um ponto de parada.....	20
Excluindo um ponto de parada.....	20

Rotas..... 20

Navegando em uma rota.....	21
Exibindo detalhes da rota.....	21
Editar o nome de uma rota.....	21
Excluindo uma rota.....	21

Trajeto..... 21

Salvar o trajeto ativo.....	22
Apagar trajeto ativo.....	22
Navegando até o início do trajeto ativo.....	22
Navegar para um trajeto salvo.....	22
Exibindo detalhes do trajeto salvo.....	22
Editar o nome de um trajeto salvo.....	22
Excluir trajeto salvo.....	23

Configurações..... 23

Configurações do motor de proa.....	23
Configurações de rede sem fio.....	24
Configurações de gerenciamento de bateria.....	24
Configurações do controle remoto.....	24

Configurações da luz de fundo	24	do pedal.....	44
Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain.....	24	Interfaces e serviços de rede.....	44
Como se conectar a um chartplotter	25		
Estabelecer conexão com um relógio Garmin.....	25		
Atualizações de software.....	25		
Atualizar o software com o app ActiveCaptain.....	26		
Pedal.....	27		
Instalando baterias.....	29		
Como parear o pedal.....	29		
Indicador de status.....	30		
Desativar os botões do piloto automático no pedal.....	30		
Necessidades e cronograma de manutenção.....	31		
Verificar e limpar os terminais de alimentação.....	32		
Lubrificar as dobradiças e buchas.....	33		
Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento.....	33		
Verificar e substituir os trilhos do suporte.....	35		
Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte.....	36		
Manutenção dos ânodos.....	36		
Manutenção do ânodo da hélice.....	37		
Manutenção do ânodo de cone de proa.....	37		
Substituir o cabo de tração.....	38		
Corrigir arranhões na pintura.....	38		
Especificações.....	39		
Motor de corrico.....	39		
Dimensões de armazenamento.....	40		
Dimensões implementadas.....	40		
Informações sobre propulsão e consumo de corrente do motor.....	41		
Especificações.....	43		

Introdução

⚠ ATENÇÃO

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

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

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



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

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

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

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

⚠ CUIDADO

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

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

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

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

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

Como implementar o motor da posição de armazenamento

⚠ CUIDADO

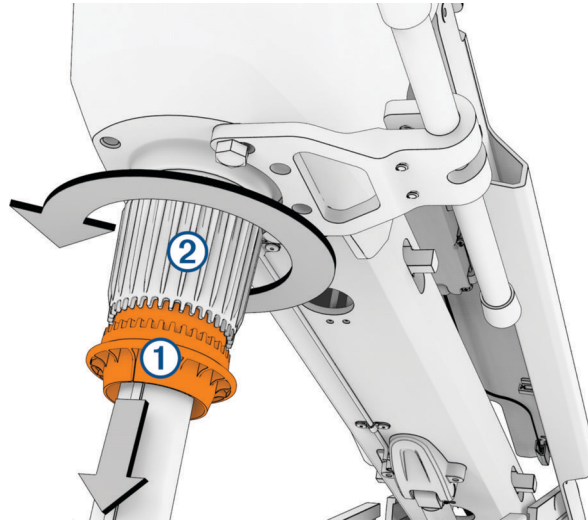
Ao recolher ou acionar o motor, mantenha uma posição de equilíbrio estável e esteja ciente das superfícies escorregadias ao redor do motor. Perder sua estabilidade ao recolher ou acionar o motor pode causar ferimentos.

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

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

Como ajustar a profundidade do motor de corrigo

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



- 3 Solte o anel ② para destravar o eixo.

OBSERVAÇÃO: você deve estar preparado para que o motor deslize para baixo ao soltar o colar.

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

Como armazenar o motor da posição de implementação

⚠ CUIDADO

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

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

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

AVISO

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

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

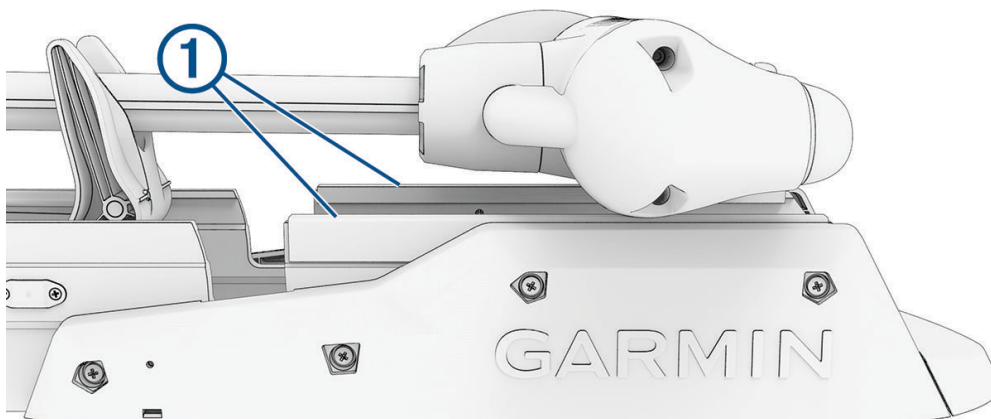
AVISO

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

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

AVISO

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



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

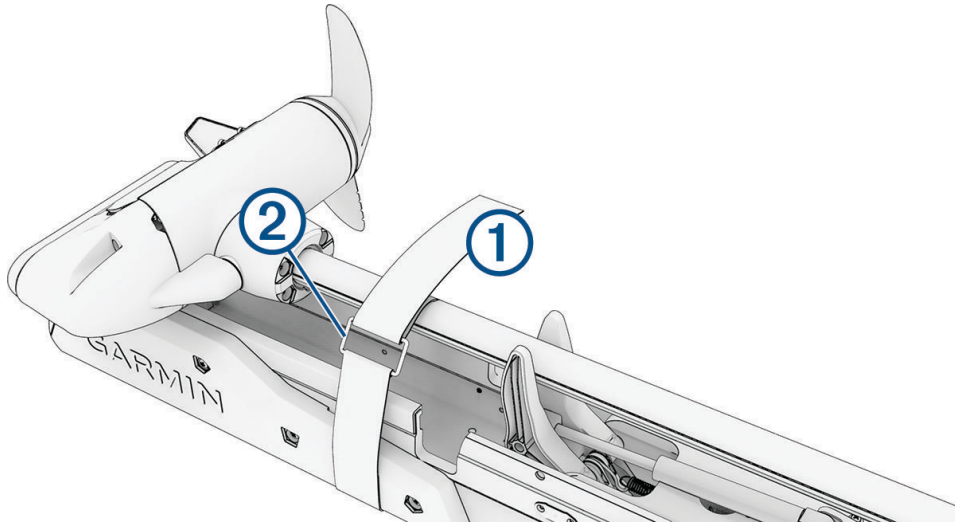
Como fixar a alça de segurança

⚠ CUIDADO

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

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

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



- 2 Insira a ponta da alça pela fivela ② do outro lado da alça.
- 3 Puxe a alça pela fivela até que ela mantenha o motor seguro com firmeza no suporte.
- 4 Puxe a alça para longe da fivela e empurre-a para baixo para prendê-la no outro lado da alça.

Operação

Você pode executar todos os recursos do motor de corrico usando o controle remoto incluso (*Controle remoto*, página 9).

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

- o pedal (*Pedal*, página 27).
- um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain® (*Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain*, página 24).
- um chartplotter Garmin® compatível (*Como se conectar a um chartplotter*, página 25).
- um relógio Garmin compatível (*Estabelecer conexão com um relógio Garmin*, página 25).

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

Visor do motor de proa









CUIDADO

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

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

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



 Velocidade	Verde: velocidade de propulsão para a frente. Vermelho: velocidade de propulsão de ré. O número de barras representa a velocidade da hélice ou do controle de cruzeiro. (<i>Como ajustar a profundidade do motor, página 12</i>). OBSERVAÇÃO: no empuxo reverso, o motor é mais ruidoso, gera menos empuxo e é menos eficiente do que no empuxo para frente.
 Status da bateria do motor de proa	Verde: o nível de tensão da bateria do motor está bom. Amarelo: o nível de tensão da bateria do motor está médio. Vermelho: o nível de tensão da bateria do motor está baixo. Vermelho piscando: o nível da tensão da bateria do motor está extremamente baixo. OBSERVAÇÃO: os indicadores de nível da bateria são otimizados para baterias de chumbo-ácido e podem ser imprecisos para outros tipos de baterias, como as de íon de lítio.
 Status de sinal do GPS	Verde: o motor tem um sinal bom de GPS. Amarelo: o motor tem um sinal fraco de GPS. Vermelho: o motor não tem sinal de GPS.
 Status do motor	Verde: o motor está funcionando normalmente. Vermelho (constante): o software do motor está sendo inicializado. Vermelho (intermitente): há um erro de sistema. Azul: o motor está em modo de emparelhamento. Amarelo: o motor está no modo de recuperação (para atualizações de software e procedimentos de recuperação).
 Liga/desliga	Pressione para ligar e desligar o motor. OBSERVAÇÃO: por padrão, o motor de proa liga automaticamente quando recebe energia. Não é necessário apertar este botão para ligá-lo. Isso pode ser alterado nas configurações (<i>Configurações do motor de proa, página 23</i>). O motor de proa desliga automaticamente quando está na posição recolhida por duas horas. Quando a hélice estiver girando, pressione para interrompê-la. Pressione três vezes para entrar no modo de pareamento.
 Status da hélice	Acende quando a hélice está ligada (<i>Ligando e desligando a hélice, página 12</i>).
 Status da manutenção da direção	Acende quando a manutenção de direção está ativada (<i>Mantendo sua direção, página 18</i>).
 Status da trava da âncora	Acende quando a trava da âncora está ativada (<i>Mantendo sua posição, página 17</i>).

Indicador de status

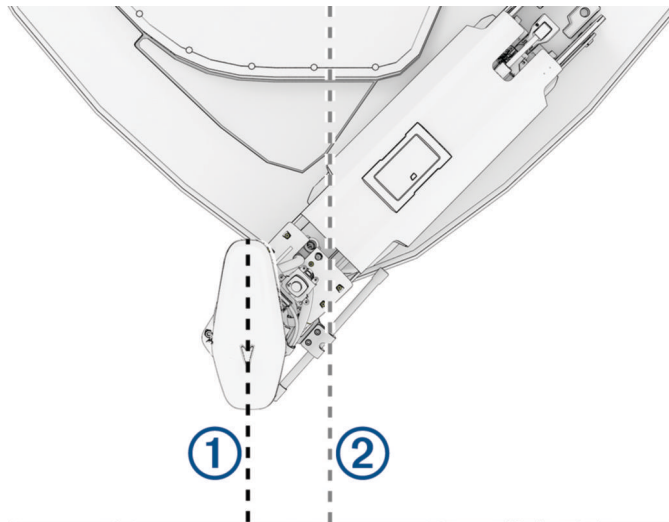
O  LED indica o status do motor.


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

Configurando o deslocamento da proa

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

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



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

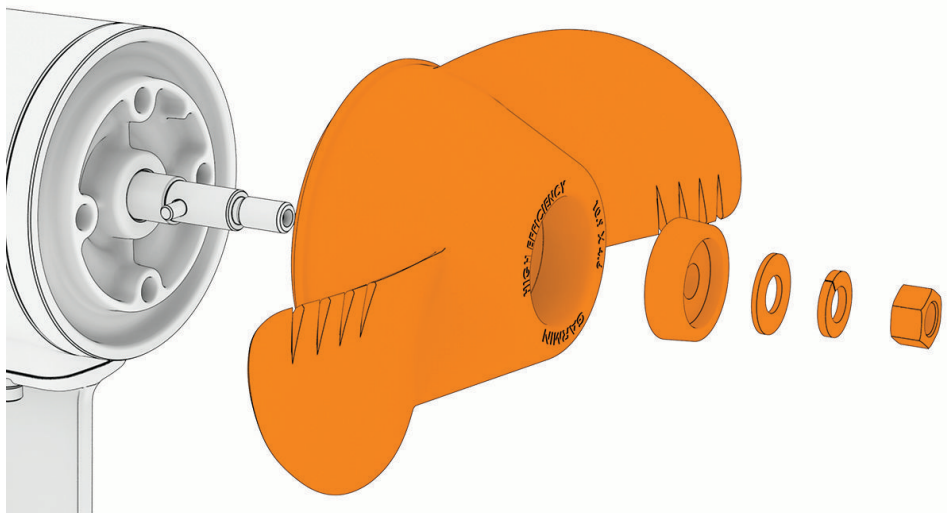
Trocar a hélice

ATENÇÃO

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

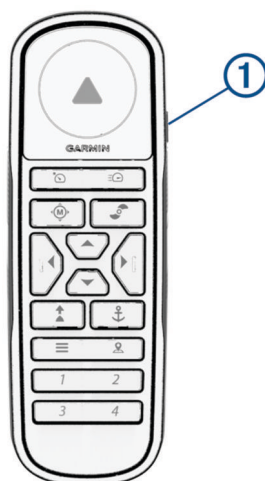
O motor de corrico Force Pro inclui uma hélice de alta eficiência e uma hélice à prova de algas. Siga estas etapas ao trocar as hélices.


















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



- 2 Remova a hélice e separe a arruela de pressão, a arruela plana e o ânodo de sacrifício.
- 3 Certifique-se de que o pino no eixo do motor da hélice esteja no lugar e substitua-o, se necessário.
- 4 Instale a nova hélice.
- 5 Recoloque o ânodo, a arruela plana, a arruela de pressão e a porca no eixo propulsor da hélice.
- 6 Use um soquete de $\frac{9}{16}$ pol. (15 mm) para apertar a porca a 16,27 N-m (12 lbf-pés) e fixar a hélice.

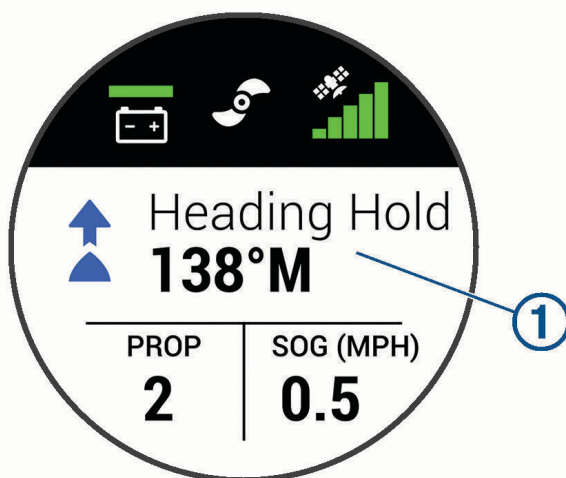
Control remoto







Botão	Descrição
	Mantenha pressionado para ligar e desligar o controle remoto.
	Pressione para ligar e definir o controle de cruzeiro na velocidade atual no solo (SOG) (<i>Mantendo sua velocidade, página 17</i>). Pressione novamente para desativar o controle de cruzeiro e retornar ao controle de velocidade manual.
	Pressione duas vezes para ligar a hélice e defini-la para a velocidade máxima. Pressione novamente para retornar à velocidade e ao estado anteriores da hélice.
	Pressione para controle manual (<i>Direção manual do motor de proa, página 13</i>). Mantenha pressionado para navegar usando gestos (<i>Como usar os controles de gestos para navegar, página 13</i>).
	Pressione uma vez para ligar e desligar a hélice (<i>Ligando e desligando a hélice, página 12</i>). Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré (<i>Propulsão à ré, página 19</i>).
	Pressione para navegar pelo menu (<i>Navegando pelo menu, página 12</i>). Quando estiver no menu, pressione  para selecionar um item do menu e pressione  para voltar sem salvar. Quando estiver em trava da âncora, pressione para deslocar a posição de trava da âncora para frente, para trás, para a esquerda ou para a direita em incrementos de 1,5 m (5 pés). Quando estiver em manutenção de direção ou controle manual, pressione  e  para manobras em curvas de grau único, ou mantenha pressionado para navegar em incrementos de cinco graus. Pressione  e  para alterar a velocidade incremental ou mantenha pressionado para fazer alterações contínuas de velocidade. Quando a velocidade estiver definida como zero, pressione  para mudar para a propulsão à ré (<i>Propulsão à ré, página 19</i>).
	Pressione para ativar a retenção de direção. A manutenção de rumo usa o motor de corrico para manter o rumo atual (<i>Mantendo sua direção, página 18</i>). Pressione novamente para desativar a retenção de direção, parar a hélice e retomar o controle manual. Mantenha pressionado para definir a manutenção de direção apontando o controle remoto (<i>Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção, página 13</i>).
	Pressione para ativar a trava da âncora. A trava de âncora usa o motor de proa para manter sua posição (<i>Mantendo sua posição, página 17</i>). Pressione novamente para desativar a trava da âncora e retornar ao modo de direção anterior. Mantenha pressionado para mudar a trava da âncora apontando o controle remoto (<i>Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida, página 14</i>).
	Pressione para abrir o menu. Pressione para sair do menu.
	Pressione para marcar um ponto de parada.
1 a 4	Pressione para abrir o atalho para o chartplotter Garmin atribuído ao botão. ¹

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

Tela do controle remoto










<p>①</p>	<p>Mostra o status operacional do motor de proa. Por exemplo, quando no controle manual, Manual é mostrado e, quando a manutenção de direção está ativada, Heading Hold é mostrado, junto com o ponto de ajuste de manutenção de direção em graus.</p>
<p></p>	<p>Mostra o status da bateria do motor de proa. Verde: o nível de tensão da bateria do motor está bom. Amarelo: o nível de tensão da bateria do motor está médio. Vermelho: o nível de tensão da bateria do motor está baixo. Vermelho piscando: o nível da tensão da bateria do motor está extremamente baixo. OBSERVAÇÃO: por padrão, o indicador de nível da bateria é otimizado para baterias de chumbo-ácido (Configurações de gerenciamento de bateria, página 24). DICA: você pode alterar a aparência do status da bateria do motor de corrico para que ela mostre uma tensão numérica em vez de um ícone (Configurações do motor de proa, página 23). Você pode visualizar o nível da bateria do controle remoto ao pressionar .</p>
<p></p>	<p>Mostra o status da hélice. Branco e girando: a hélice está fornecendo uma propulsão para a frente. Vermelho e girando: a hélice está fornecendo uma propulsão de ré.² Sem girar: a hélice está ligada com a velocidade definida para zero. Não é mostrado: a hélice está desligada.</p>
<p></p>	<p>Mostra a intensidade do sinal de GPS do motor de proa.</p>
<p>PROP</p>	<p>Mostra o nível de velocidade da hélice (Como ajustar a profundidade do motor, página 12). Quando a hélice fornece ativamente uma propulsão de ré, o nível de velocidade é apresentado em vermelho.² OBSERVAÇÃO: a velocidade da hélice não é mostrada quando o motor está utilizando o controle de cruzeiro.</p>
<p>SOG</p>	<p>Mostra a velocidade medida no solo (SOG).</p>

² No empuxo reverso, o motor é mais ruidoso, gera menos empuxo e é menos eficiente do que no empuxo para frente.

Navegando pelo menu

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

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

Ligando e desligando a hélice



ATENÇÃO

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

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

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

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


- 2 No controle remoto, pressione  para ativar a hélice.
- 3 Pressione  para desativar a hélice.

Como ajustar a profundidade do motor

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

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

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


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

Alternar velocidade total

- 1 No controle remoto, pressione  duas vezes.

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

- 2 Pressione  para retornar à velocidade anterior.

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

Operação da hélice quando parcialmente implantada

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




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

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

Direção manual do motor de proa

No modo manual, você pode ajustar a direção e a velocidade do motor de proa conforme necessário.

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

- 1 Se necessário, pressione .
- 2 Pressione  e  para guiar.




DICA: você também pode usar controles por gestos para guiar ([Como usar os controles de gestos para navegar](#), página 13).

Controles por gesto

Você pode apontar ou mover o controle remoto para interagir com o motor de proa. Você deve calibrar a bússola no motor de proa ([Calibração da bússola do motor de proa](#), página 16) e a bússola no controle remoto ([Como calibrar o controle remoto](#), página 14) para poder usar os controles de gestos.



Como usar os controles de gestos para navegar

Você pode direcionar o motor movendo o controle remoto.

- 1 Se necessário, ligue a hélice ([Ligando e desligando a hélice](#), página 12).
- 2 Pressione .
- 3 Enquanto mantém  pressionado, mova o controle remoto para a esquerda ou para a direita para virar a bombordo ou a estibordo.
- 4 Solte  para parar a direção.



Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção

Você pode mover o controle remoto para ajustar sua manutenção de direção ([Mantendo sua direção](#), página 18).

- 1 Se necessário, ligue a hélice ([Ligando e desligando a hélice](#), página 12).
- 2 Pressione .
- 3 Aponte o controle remoto para onde você quer ajustar a direção.
- 4 Solte  para definir a direção a ser mantida.

Como usar controles de gestos para ajustar sua posição mantida

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

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

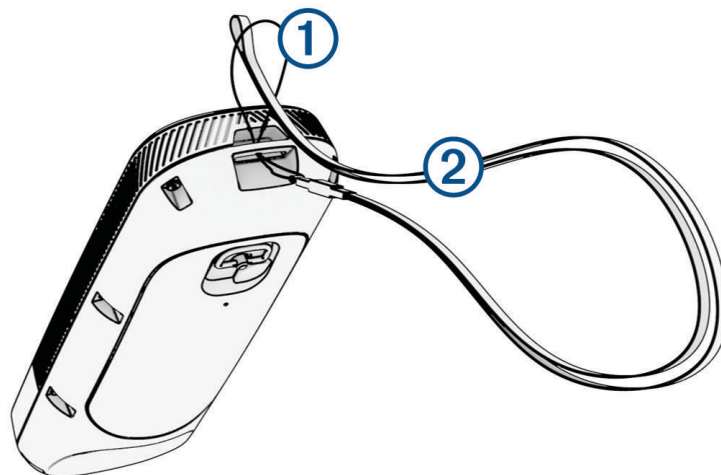
Como instalar as baterias no controle remoto

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

- 1 Gire a meia argola no sentido anti-horário e puxe-a para remover a tampa.
- 2 Insira as duas pilhas AA, observando as polaridades.
- 3 Recoloque a tampa do compartimento de pilha e gire a meia argola em sentido horário.

Prendendo o cordão

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




- 2 Passe a outra extremidade do cordão ② por dentro do laço e aperte firmemente.
- 3 Se necessário, coloque o cordão ao redor do pescoço ou do pulso para fixá-lo durante o uso.

Como calibrar o controle remoto

AVISO




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

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

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

Emparelhamento do controle remoto



O controle remoto vem emparelhado de fábrica com o motor de corrigo. Siga estas etapas se precisar emparelhá-lo novamente.

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

Emparelhar um controle remoto adicional

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

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

- 1 Ligue o motor de proa.
- 2 No controle remoto já emparelhado com o motor, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.
- 3 Coloque o controle remoto adicional a 1 m (3 pés) do painel de exibição no motor de corrigo.
- 4 Ligue o controle remoto adicional.
- 5 No controle remoto adicional, selecione  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.
Device Found aparece no primeiro controle remoto. Após alguns segundos, a mensagem Pairing Complete aparece no segundo controle remoto.

Piloto automático

⚠️ ATENÇÃO

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

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

⚠️ CUIDADO

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

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

Você deve calibrar a bússola do motor de corrico antes de usar os recursos do piloto automático ([Calibração da bússola do motor de proa, página 16](#)). Você deve ter um sinal de GPS para ativar um modo de piloto automático ([Como captar um sinal de GPS, página 16](#)).

Você pode ativar e controlar todos os modos de piloto automático usando o controle remoto incluído ([Controle remoto, página 9](#)). Você pode controlar determinados recursos de piloto automático usando outros dispositivos compatíveis ([Operação, página 4](#)).

DICA: em algumas situações, os modos de piloto automático podem gerar mais turbulência do que o esperado. Você pode ajustar as configurações de ganho do piloto automático para adaptar a sensibilidade do piloto automático a diferentes condições ([Ajustar a resposta do piloto automático, página 17](#)).

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

Controle de navegação: o motor controla automaticamente a velocidade da hélice para manter uma meta de velocidade ([Mantendo sua velocidade, página 17](#)).

Trava da âncora: o motor direciona e aciona automaticamente a hélice para manter sua posição ([Mantendo sua posição, página 17](#)).

Manutenção de direção: o motor direciona automaticamente para manter a direção da embarcação ([Mantendo sua direção, página 18](#)).


Seguir rota: o motor pode direcionar e acionar a hélice automaticamente para navegar até um ponto de parada ou ao longo de uma rota ou trilha ([Navegando, página 18](#)).

Calibração da bússola do motor de proa

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


AVISO

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

- 1 Certifique-se de que o motor de corrico esteja na posição implantada ([Como implementar o motor da posição de armazenamento, página 1](#)).
- 2 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Quando solicitado, siga as instruções exibidas na tela para calibrar a bússola.
Você pode usar um pedal, controle remoto ou motor de popa para direcionar o barco durante a calibração da bússola.





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

Como captar um sinal de GPS

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

Ajustar a resposta do piloto automático

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

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

Mantendo sua velocidade


Antes de usar os recursos de piloto automático, você precisa calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 16](#)).

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

DICA: você pode usar o controle de cruzeiro com outros modos do piloto automático ([Piloto automático, página 16](#)).

No controle remoto, pressione .

O controle de cruzeiro é ativado na velocidade atual.

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

Mantendo sua posição

Antes de usar os recursos de piloto automático, você deve calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 16](#)).

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

Pressione .

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

Para desativar a trava da âncora, pressione  novamente.



Mantendo sua direção

Antes de usar os recursos de piloto automático, você deve calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 16](#)).



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

1 Conduza o barco na direção que você deseja.

2 Pressione .

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar a direção pressionando  e  ou usando os controles por gestos ([Utilização de controles por gestos para ativar a manutenção de direção, página 13](#)).

DICA: ao usar este modo de piloto automático, você também pode manter a velocidade com o controle de cruzeiro ([Mantendo sua velocidade, página 17](#)).

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

Alterar o comportamento do Heading Hold

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

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

2 Selecione **Vessel Align**.

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

Navegando

Antes de usar os recursos de piloto automático, você precisa calibrar o motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa, página 16](#)).

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

1 No controle remoto, selecione uma opção:

- Comece a navegar até um ponto de parada salvo ([Navegando para um ponto de parada, página 20](#)).
- Comece a navegar por uma rota salva ([Navegando em uma rota, página 21](#)).
- Comece a retrair o trajeto ativo ([Navegando até o início do trajeto ativo, página 22](#)).
- Comece a navegar em um trajeto salvo ([Navegar para um trajeto salvo, página 22](#)).

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



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

2 Ajuste a velocidade conforme necessário.

DICA: ao usar o modo de piloto automático, você também pode manter a velocidade com o controle de cruzeiro ([Mantendo sua velocidade, página 17](#)).

Pausar e retomar a navegação

1 Ao navegar no controle remoto, selecione uma opção:

- Para pausar a navegação enquanto continua na mesma direção na mesma velocidade, selecione  > **Standby**.
- Para pausar a navegação e definir a trava de âncora, selecione .

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

2 Selecione  > **Follow Route** ou pressione  para retomar a navegação.

3 Se necessário, ligue a hélice.

Interrompendo a navegação

Selecione  > **Stop Nav**.

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

Propulsão à ré

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


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

AVISO

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

Alternar entre o modo de avanço e reverso

1 Pressione  duas vezes.

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

2 Pressione  para ativar a hélice.

OBSERVAÇÃO: ao alternar entre os modos de avanço e reverso, a velocidade da hélice é automaticamente ajustada para a última velocidade usada no mesmo modo de propulsão.

Pontos de parada

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


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

OBSERVAÇÃO: como os sistemas estão sincronizados, ao excluir pontos de parada, restaurar configurações padrão ou limpar dados do usuário usando o controle remoto do motor de corrico, os pontos de parada no chartplotter também são excluídos. Da mesma maneira, se você excluir um ponto de parada do chartplotter, ele será automaticamente excluído do motor de corrico.


Criando um ponto de parada

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


1 Se necessário, vá até um local que deseja salvar como um ponto de parada.

2 No controle remoto, pressione .


Navegando para um ponto de parada

- 1 No controle remoto, selecione  > **Waypoints**.
Uma lista dos dez pontos de parada mais próximos é mostrada.
- 2 Selecione um ponto de parada.
- 3 Selecione **Navigate To**.
- 4 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 12*).
O motor de proa conduz ao local do ponto de parada (*Navegando, página 18*).


Exibindo detalhes de ponto de parada

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

Editar o nome de um ponto de parada

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

Excluindo um ponto de parada

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


Rotas

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

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

Você pode ter até 100 rotas.

Navegando em uma rota

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

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

- 2 Selecione uma rota.

- 3 Selecione **Navigate To**.

- 4 Selecione uma opção:

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

- 5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 12*).

O motor de proa percorre a rota na direção escolhida (*Navegando, página 18*).

Conforme você se aproxima do final da rota, por padrão, o motor de proa muda para o recurso de trava da âncora e mantém a posição no final da rota. Esse comportamento pode ser alterado nas configurações (*Configurações do motor de proa, página 23*).

Exibindo detalhes da rota


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

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

- 2 Selecione uma rota.

- 3 Selecione **Review**.

Editar o nome de uma rota

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


Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

- 2 Selecione uma rota.

- 3 Selecione **Edit**.

- 4 Digite um novo nome para a rota.

Excluindo uma rota

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

Uma lista das dez rotas mais próximas é exibida.

- 2 Selecione uma rota.

- 3 Selecione **Delete**.

Trajetos

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

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

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

Salvar o trajeto ativo

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

Você pode salvar até 50 trajetos no motor de proa.

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

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

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

Apagar trajeto ativo

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

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

Navegando até o início do trajeto ativo

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

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

- 2 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 12*).

O motor de proa navega de volta ao ponto de partida do trajeto ativo ao longo do caminho percorrido (*Navegando, página 18*).

Navegar para um trajeto salvo

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

Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Navigate To**.


- 4 Selecione uma opção:

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

- 5 Ligue a hélice (*Ligando e desligando a hélice, página 12*).

O motor de proa percorre o trajeto salvo na direção escolhida (*Navegando, página 18*).

Exibindo detalhes do trajeto salvo


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

Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Review**.

Editar o nome de um trajeto salvo

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


Uma lista dos dez trajetos salvos mais próximos é exibida.

- 2 Selecione um trajeto salvo.

- 3 Selecione **Edit**.

- 4 Digite um novo nome para o trajeto salvo.

Excluir trajeto salvo

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

Configurações

Configurações do motor de proa

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

Wi-Fi: define as preferências de rede sem fio para o motor de proa ([Configurações de rede sem fio](#), página 24).

Calibrate: calibra a bússola do motor de corrico ([Calibração da bússola do motor de proa](#), página 16) e define o desvio da proa ([Configurando o deslocamento da proa](#), página 7).

Units: define as unidades de medida.

Battery Management: define configurações relacionadas à bateria do motor de corrico ([Configurações de gerenciamento de bateria](#), página 24).

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

Prop Stow Side: define para qual lado do motor de corrico a hélice gira ao acondicionar o motor de corrico. Isso é útil quando você armazena outros itens perto da hélice acondicionada.

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

Heading Hold: define o comportamento do recurso de retenção de direção ([Alterar o comportamento do Heading Hold](#), página 18).

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

CUIDADO

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

Anchor Gain: define o nível de resposta do piloto automático no modo trava da âncora ([Ajustar a resposta do piloto automático](#), página 17).

Navigation Gain: define o nível de resposta do piloto automático nos demais modos ([Ajustar a resposta do piloto automático](#), página 17).

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

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

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

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

Clear Diagnostics: exclui dados gerados pelo sistema que são armazenados no motor de corrico para fins de solução de problemas.

Configurações de rede sem fio

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

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

Mode: define o modo de Wi-Fi. Você pode desligar a tecnologia Wi-Fi, entrar na rede de um chartplotter ou criar um ponto de acesso sem fio para usar o app ActiveCaptain ([Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain, página 24](#)).

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

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

Configurações de gerenciamento de bateria

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

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

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

Configurações do controle remoto

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

Backlight: ajusta as configurações de luz de fundo. ([Configurações da luz de fundo, página 24](#))

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

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

Calibrate: calibra o controle remoto para os recursos de controle de gestos ([Como calibrar o controle remoto, página 14](#)).

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

Language: define o idioma do texto na tela.

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

Configurações da luz de fundo

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

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

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

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

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

Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain

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

1 No controle remoto, selecione  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.

2 Insira o nome e a senha dessa rede.

3 Na loja de aplicativos do seu dispositivo móvel, instale e abra o app ActiveCaptain.

4 Aproxime o dispositivo móvel do motor de proa.



5 Nas configurações do seu dispositivo móvel, abra a página de conexões do Wi-Fi e conecte ao motor de proa, usando o nome e a senha inseridos na etapa anterior.

Como se conectar a um chartplotter

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

OBSERVAÇÃO: verifique a lista de dispositivos Garmin compatíveis em garmin.com/force_pro/compatible para garantir que seu chartplotter seja compatível com o motor de corrico.

Você pode conectar o motor de proa sem fio a um chartplotter Garmin compatível. Depois de conectado a um chartplotter compatível, você pode controlar o motor de corrico diretamente do chartplotter.



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

Estabelecer conexão com um relógio Garmin

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

OBSERVAÇÃO: verifique a lista de dispositivos Garmin compatíveis em garmin.com/force_pro/compatible para garantir que seu relógio seja compatível com o motor de corrico.

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

- 1 Certifique-se de que o motor de corrico esteja ligado e que um controle remoto esteja conectado a ele.
- 2 Coloque seu relógio Garmin compatível ao alcance de 3 m (10 pés) do motor de corrico.
- 3 No relógio, mantenha **MENU** pressionado.
- 4 Selecione **Sensores e acessórios > Adicionar novo > Trolling Motor**.
- 5 No painel de exibição do motor de corrico, pressione  três vezes para entrar no modo de emparelhamento. O  no painel do visor do motor de corrico fica azul enquanto busca uma conexão e muda para verde quando a conexão é bem-sucedida.
- 6 Confirme o código de emparelhamento mostrado no relógio e no controle remoto conectado.

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

Atualizações de software

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

Atualizar o software com o app ActiveCaptain


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

AVISO

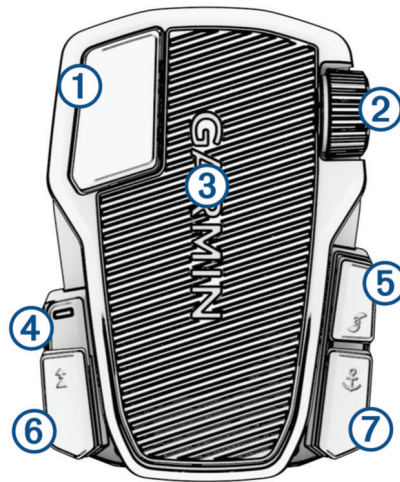
Atualizações de software podem exigir que o app baixe arquivos grandes. Tarifas ou limites de dados regulares do seu provedor de serviços de internet são aplicáveis. Entre em contato com seu provedor de serviços de internet para obter mais informações sobre tarifas ou limites de dados.



O processo de instalação levará alguns minutos.

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

- 1 Se necessário, configure o motor de proa para uso com o app ActiveCaptain (*Conectar a um dispositivo móvel com o app ActiveCaptain, página 24*).
- 2 Conecte o dispositivo móvel à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
Conectar-se à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa fornece ao app as informações necessárias para baixar os arquivos de atualização certos.
- 3 Abra o app ActiveCaptain.
- 4 Desconecte o dispositivo móvel da rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
- 5 Conecte o dispositivo móvel à Internet.
- 6 No app ActiveCaptain, selecione **Meus dispositivos marítimos > Baixar**.
OBSERVAÇÃO: a opção de baixar uma atualização é exibida somente se uma atualização de software estiver disponível para o seu dispositivo.
O app ActiveCaptain baixa a atualização no dispositivo móvel.
- 7 Reconecte o dispositivo móvel à rede Wi-Fi dedicada no motor de proa.
A atualização é transferida para o motor de proa. Isto pode levar até 30 minutos para ser concluído. As luzes indicadoras de velocidade do motor no painel do visor do motor de corrico piscam para indicar que o software está sendo atualizado.
OBSERVAÇÃO: se a transferência estiver completa, mas os painéis de exibição do motor de corrico não começarem a piscar, você deve desligar o motor de corrico e ligá-lo novamente para executar a atualização.
- 8 Certifique-se de que o controle remoto esteja ligado e conectado.
Após a conclusão da atualização do software do motor de proa, se uma atualização estiver disponível para o controle remoto, as luzes indicadoras de velocidade piscarão e uma contagem regressiva será iniciada no controle remoto. No final da contagem regressiva,  será exibido no controle remoto enquanto o processo de atualização é concluído. Isto pode levar até 5 minutos para ser concluído.
- 9 Certifique-se de que o pedal esteja ligado e conectado.
Após a conclusão da atualização do software do motor de proa, se uma atualização estiver disponível para o pedal, a luz indicadora no pedal se acenderá em roxo enquanto o processo de atualização é concluído. Quando a luz indicadora se apaga, a atualização está concluída.

Pedal

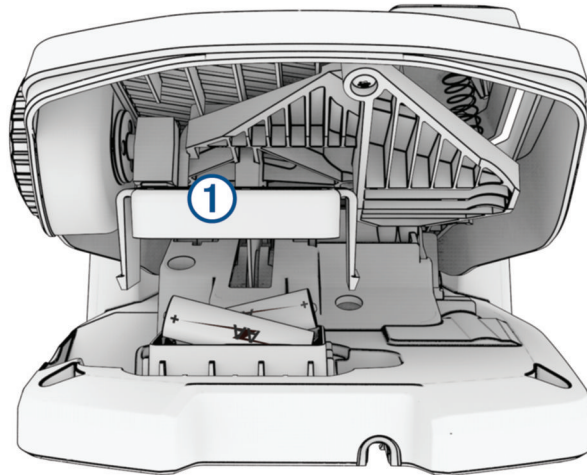


	Controle momentâneo da hélice	Mantenha pressionado para ativar a hélice na velocidade definida. Pressione para desligar a hélice.
	Volante de velocidade	Gire o volante na direção contrária a sua para aumentar a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. Gire o volante na sua direção para diminuir a velocidade da hélice ou de controle de cruzeiro. OBSERVAÇÃO: o volante de velocidade fica inativo quando a trava de âncora está ativada.
	Pedal de direção	Pressione o pedal com os dedos dos pés para girar o motor no sentido horário. Pressione o pedal com o calcanhar para girar o motor no sentido anti-horário. OBSERVAÇÃO: quando a trava da âncora ou a manutenção de direção estiver ativada, ou se você estiver seguindo uma rota, incline o pedal ou pressione um botão para retomar o controle manual na velocidade anterior da hélice.
	LED de status	Mostra o status do pedal (<i>Indicador de status, página 30</i>).
	Controle contínuo da hélice	Pressione uma vez para ligar e desligar a hélice (<i>Ligando e desligando a hélice, página 12</i>). Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré (<i>Propulsão à ré, página 19</i>).
	Manutenção de direção	Pressione uma vez para definir e manter o rumo atual (<i>Mantendo sua direção, página 18</i>). Pressione novamente para desativar a retenção de direção, parar a hélice e retomar o controle manual. Pressione duas vezes para desativar qualquer função de piloto automático (se ativada), parar a hélice e alternar entre propulsão avante e à ré (<i>Propulsão à ré, página 19</i>). DICA: para desativar este botão, o pressione seis vezes. Para reativá-lo, o pressione seis vezes novamente.
	Trava da âncora	Pressione para ativar a trava da âncora. A trava de âncora usa o motor de proa para manter sua posição (<i>Mantendo sua posição, página 17</i>). Pressione novamente para desativar a trava da âncora e retornar ao modo de direção anterior. DICA: para desativar este botão, o pressione seis vezes. Para reativá-lo, o pressione seis vezes novamente.

Instalando baterias

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





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




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

Como parear o pedal

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

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

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

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

Indicador de status

O LED no pedal indica o status do pedal.

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

Desativar os botões do piloto automático no pedal

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

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

Pressione rapidamente o botão seis vezes para desativá-lo.

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

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

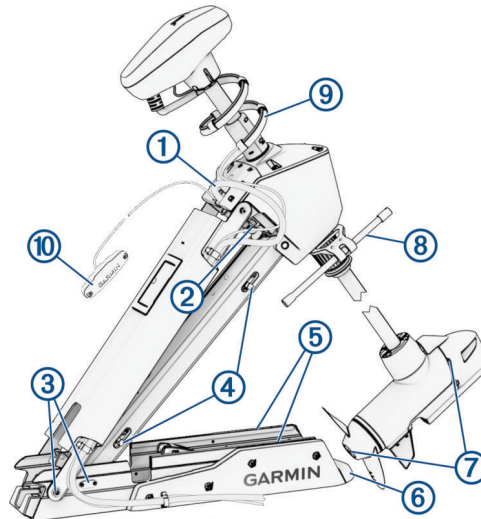
Necessidades e cronograma de manutenção

AVISO

Após o uso do motor em água salgada ou salobra, você deverá lavá-lo completamente com água limpa e corrente e pulverizá-lo com um spray de silicone à base de água usando um pano macio. Evite pulverizar jatos de água na tampa do eixo, para evitar a entrada de água, o que pode provocar danos ao produto.

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

Para obter instruções de serviço e informações sobre peças de reposição, consulte o *Manual de serviços em campo* em garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.



- Examine o cabo de alimentação ① quanto a desgaste e substitua-o se necessário.³
- Verifique e limpe os terminais de alimentação e aperte as porcas ②, se necessário (*Verificar e limpar os terminais de alimentação, página 32*).
- Lubrifique as dobradiças e as buchas ③ (*Lubrificar as dobradiças e buchas, página 33*).
- Limpe e lubrifique o mecanismo da trava de recolhimento e acionamento ④ (*Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento, página 33*).
- Verifique os trilhos do suporte ⑤ e substitua-os, se necessário (*Verificar e substituir os trilhos do suporte, página 35*).
- Verifique o amortecedor de proteção do suporte ⑥ e substitua-o, se necessário (*Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte, página 36*).
- Limpe ou substitua os pinos de ânodos no motor de direção da hélice ⑦ (*Manutenção dos ânodos, página 36*).
- Se instalados, verifique se os batentes de borracha nas extremidades do estabilizador ⑧ apresentam sinais de desgaste e substitua-os, conforme necessário.
- Examine o cabo da bobina ⑨ para identificar sinais de desgaste e substitua-o se necessário.³
- Examine o cabo de tração e sua alça ⑩ para identificar sinais de desgaste e substitua-os, se necessário (*Substituir o cabo de tração, página 38*).

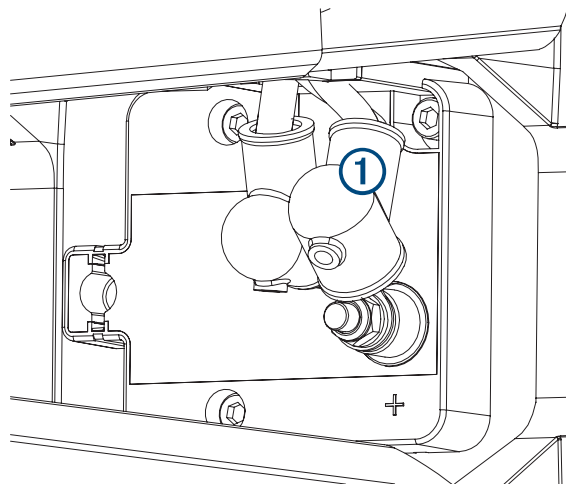
³ Consulte o *Manual de serviços em campo* em garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor para obter instruções de substituição.

Verificar e limpar os terminais de alimentação

⚠ ATENÇÃO

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

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



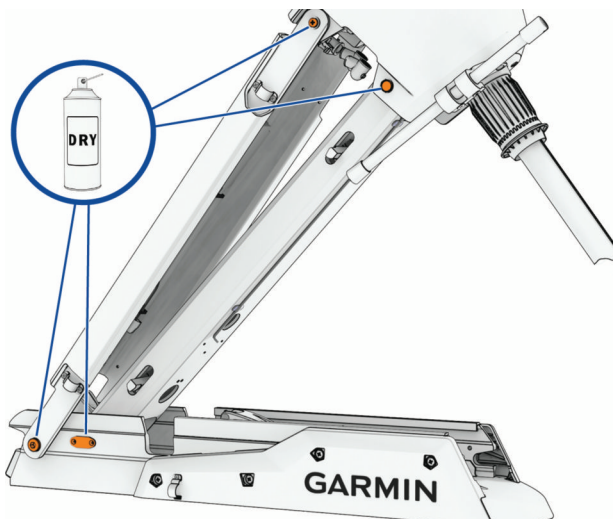
- 2 Verifique se as porcas dos terminais estão bem ajustadas e se os terminais do anel não estão se movendo.
- 3 Se necessário, use uma chave de torque e um soquete de 10 mm para garantir que as porcas estejam apertadas a 4 N-m (36 lbf-pol.).
- 4 Se necessário, limpe as corrosões dos terminais usando uma escova de aço.

OBSERVAÇÃO: em casos de corrosão intensa, pode ser necessário remover os cabos de alimentação para uma limpeza eficaz. Consulte o *Manual de serviços em campo do motor de corrente Force Pro* em garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor para obter instruções detalhadas sobre como desconectar e remover os cabos de alimentação do motor.

- 5 Cubra as conexões com graxa dielétrica.
- 6 Recoloque as proteções de borracha nos terminais de energia.

Lubrificar as dobradiças e buchas

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



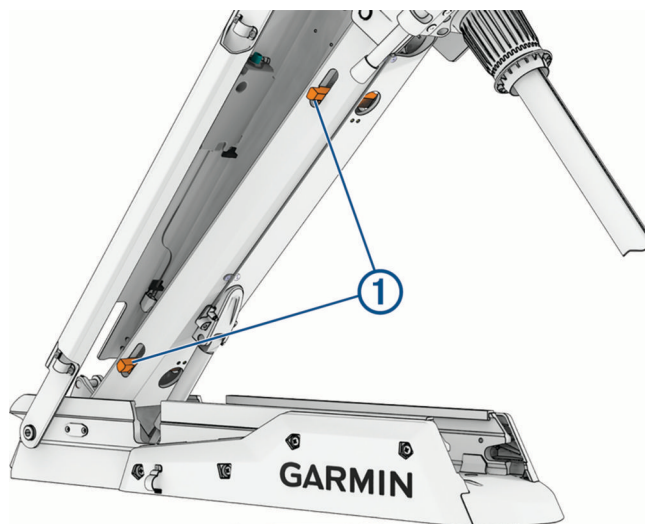
- 2 Mova algumas vezes o motor da posição de armazenamento para a posição de implementação para distribuir o lubrificante.
- 3 Se necessário, aplique um pouco mais de lubrificante e repita a etapa anterior.
- 4 Deixe o lubrificante secar de acordo com as instruções do fabricante.

Limpar e lubrificar o mecanismo de travamento

⚠ CUIDADO

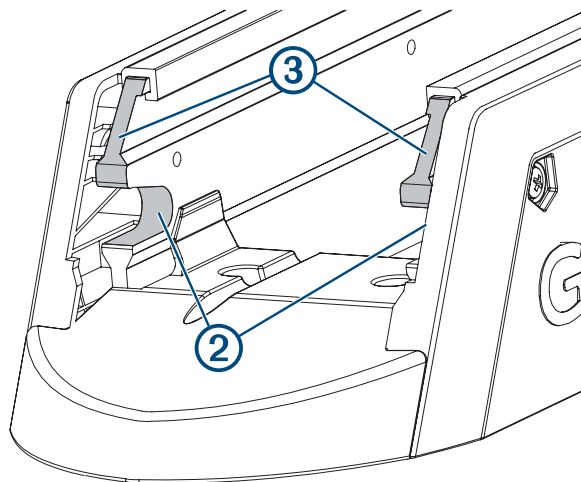
Este procedimento é melhor realizado com o motor no meio entre as posições de armazenamento e implementação. Quando estiver nesta posição, o motor não estará preso, por isso você deve apoiar o motor e ter muito cuidado para evitar prender ou esmagar as mãos ou os dedos.

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

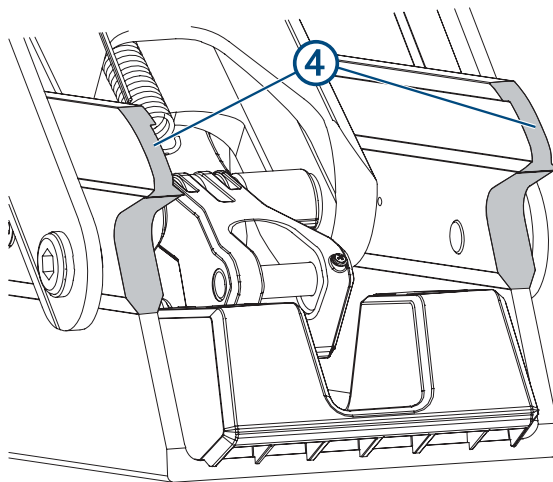


- 2 Apoie o peso do motor para evitar que ele caia e esmague suas mãos ou dedos.
- 3 Limpe todos os detritos, sujeira e acúmulo de todos os canais do mecanismo de travamento.
- 4 Aplique uma graxa sintética ou marítima de uso geral nos mecanismos de travamento e nos canais.

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



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

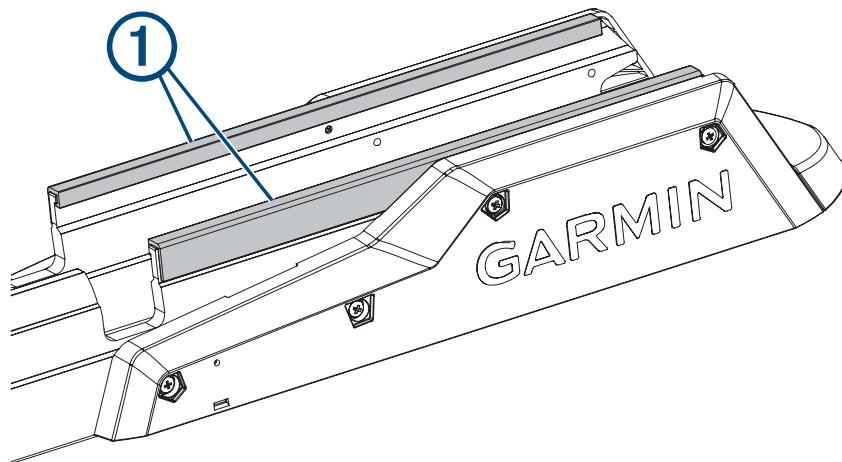


- 10 Retorne o motor para a posição de armazenamento ou de implementação.

Verificar e substituir os trilhos do suporte

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

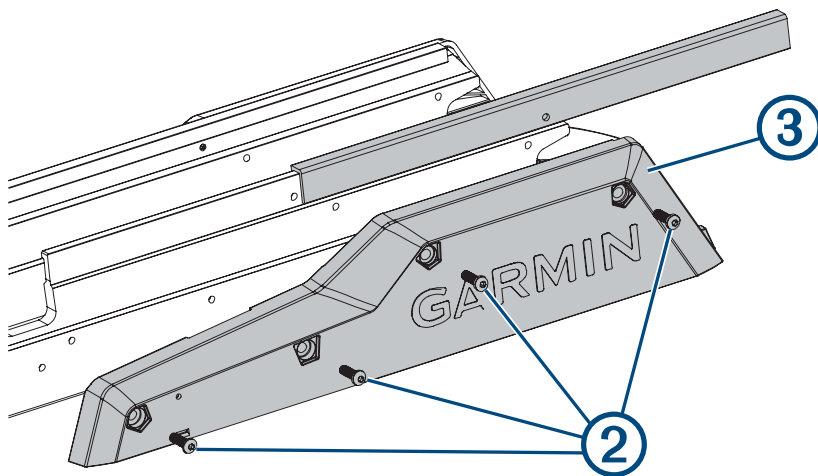
- 1 Com o motor na posição de armazenamento, examine os trilhos ① para ver se há desgaste ou danos.



- 2 Selecione uma ação:

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

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

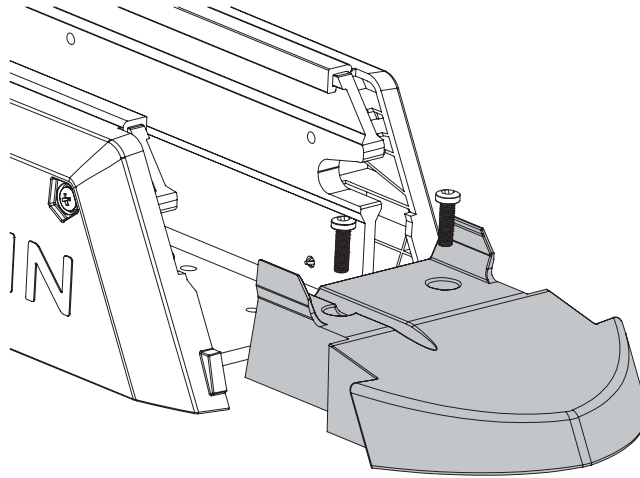


- 4 Deslize os trilhos danificados para fora da base de montagem.
- 5 Deslize os trilhos de substituição na base de montagem.
- 6 Prenda as coberturas na base de montagem usando os parafusos removidos anteriormente.

Verificar e substituir o amortecedor de proteção do suporte

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

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



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

Manutenção dos ânodos

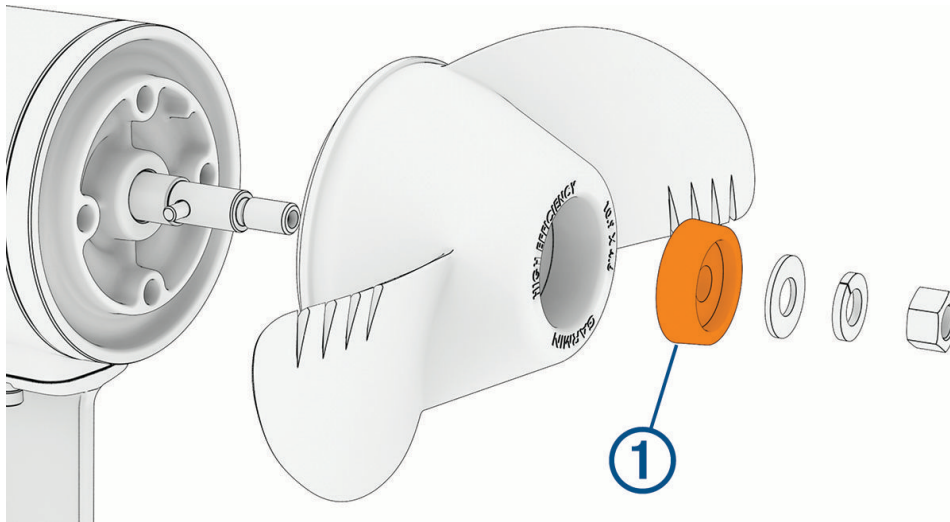
ATENÇÃO

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

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

Manutenção do ânodo da hélice

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



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

AVISO

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

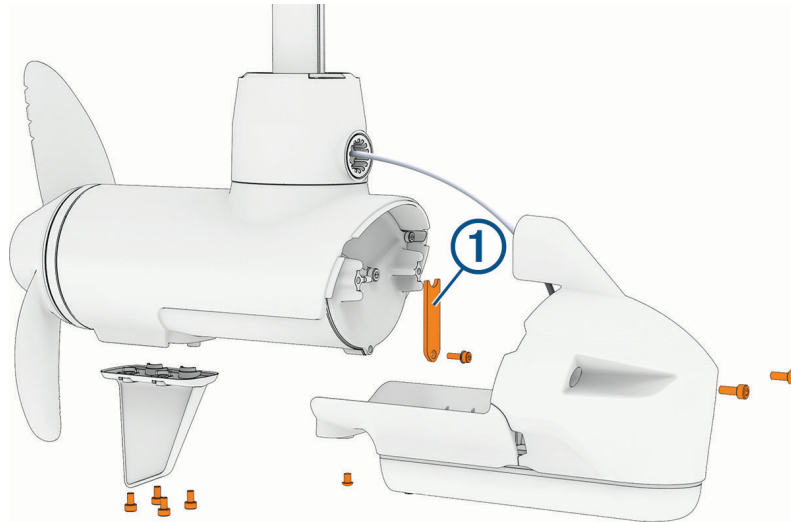
- Se o ânodo estiver com menos da metade do tamanho original, descarte-o e compre um substituto.
- 5 Coloque o ânodo limpo ou novo de volta no eixo propulsor da hélice, seguido da arruela plana, da arruela de pressão e da porca.
 - 6 Use um soquete de $\frac{9}{16}$ pol. (15 mm) para apertar a porca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

Manutenção do ânodo de cone de proa

OBSERVAÇÃO: os motores de corrico fabricados após 2024 usam dois parafusos para fixar o ânodo ao alojamento do motor de acionamento da hélice. Se o seu ânodo de substituição tiver dois furos, mas o motor de acionamento da hélice tiver apenas um furo, você pode instalar o novo ânodo usando apenas um parafuso e descartar o outro.

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

- 4 Com uma chave de torque ou hexagonal de 3 mm, desinstale o ânode ① na parte frontal do motor.



- 5 Examine o ânode e conclua uma ação:
- Se o ânode estiver na metade do tamanho original ou maior, limpe-o usando uma escova de aço ou lixa.
 - Se o ânode estiver com menos da metade do tamanho original, descarte-o e compre um substituto.
- 6 Prenda o ânode novo ou limpo ao motor de acionamento da hélice com um ou dois parafusos.
- OBSERVAÇÃO:** se o motor de acionamento da hélice tiver dois pontos de montagem para o ânode, você deve sempre usar dois parafusos para fixar o ânode.
- 7 Reinstale o cone de proa usando dois parafusos para fixá-lo à frente do motor de acionamento da hélice.
- 8 Reinstale o parafuso que fixa o transdutor e o cone de proa à parte inferior do motor de acionamento da hélice.
- 9 Reinstale a quilha na parte inferior do motor de acionamento da hélice.

Substituir o cabo de tração

Siga as instruções incluídas no kit de cabo e alça de tração (código de peça 010-13915-00) ou consulte as *Instruções do cabo e alça de tração* em garmin.com/manuals/force_pro_trolling_motor.

Corrigir arranhões na pintura

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

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

Especificações

Motor de corrico

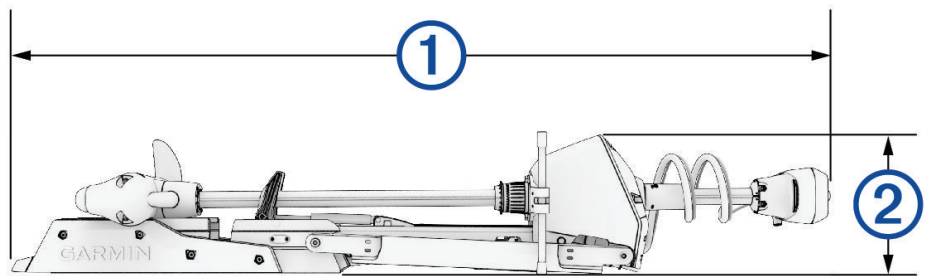
Peso (motor, suporte e cabos)	Modelo de 50 pol.: 30,25 kg (66,7 lb.) Modelo de 57 pol.: 32,06 kg (70,7 lb.)
Peso (estabilizador)	0,54 kg (1,2 lb.)
Temperatura operacional	De -5° a 40 °C (de 23° a 104 °F)
Temperatura de armazenamento	De -40° a 85 °C (de -40° a 185 °F)
Material	Suporte e compartimento do motor: alumínio Tampa do eixo, visor e painéis laterais: plástico Eixo do motor: fibra de vidro
Classificação de impermeabilidade	Tampa do eixo: IEC 60529 IPX5 ⁴ Compartimento do motor de direção: IEC 60529 IPX7 ⁵ Compartimento do visor: IEC 60529 IPX7 Compartimento do motor de acionamento da hélice: IEC 60529 IPX8 ⁶
Distância segura da bússola	91 cm (3 pés)
Comprimento do cabo de alimentação	Modelo de 50 pol.: 1,2 m (4 pés) Modelo de 57 pol.: 1,1 m (3,5 pés)
Tensão de entrada	De 20 a 45 Vcc
Amperagem de entrada	60 A contínuos
Disjuntor (não incluído)	42 VCC ou mais, adequado para 60 A contínuos OBSERVAÇÃO: você pode proteger o sistema usando um disjuntor maior, sem exceder 90 A, se estiver operando em altas temperaturas ou se estiver compartilhando o circuito com outros dispositivos. Você deve verificar se a fiação do seu barco atende aos padrões de fiação marítima usando um disjuntor maior antes de alterá-la.
Uso máximo de potência a 36 Vcc 60 A	Desligado: 72 mW Potência total: 2160 W
Frequência sem fio e potência de transmissão	2,4 GHz a 19,9 dBm, no máximo

⁴ A peça é resistente à exposição projetada da água de qualquer direção (como chuva).

⁵ A peça é resistente à imersão acidental em água com profundidade de 1 m até 30 min.

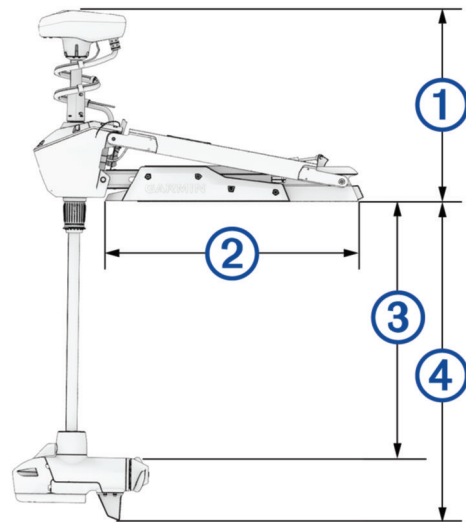
⁶ A peça é resistente à imersão contínua em água com profundidade de até 3 m.

Dimensões de armazenamento

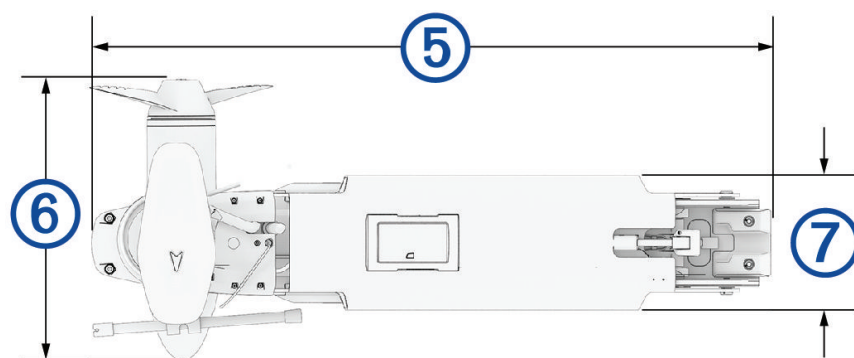


Item	Modelo de 50 pol.	Modelo de 57 pol.
①	Mín. de 1575 mm (62,00 pol.) Máx. de 1825 mm (71,85 pol.)	Mín. de 1750 mm (68,90 pol.) Máx. de 2090 mm (82,28 pol.)
②	330 mm (12,99 pol.)	345 mm (13,58 pol.)

Dimensões implementadas



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



Item	Modelo de 50 pol.	Modelo de 57 pol.
⑤	931 mm (36,65 pol.)	1021 mm (40,20 pol.)
⑥	421 mm (16,57 pol.)	421 mm (16,57 pol.)
⑦	203 mm (7,99 pol.)	203 mm (7,99 pol.)

Informações sobre propulsão e consumo de corrente do motor

Consulte estas tabelas para entender a relação entre o nível de aceleração, a potência de saída e o consumo de corrente do motor. Esses valores foram obtidos com base na configuração de teste ISO13342, usando a hélice de alta eficiência Garmin, em água relativamente calma, com o motor implantado em profundidade suficiente para não ventilar, e com tolerâncias de ± 22 N (5 lbf) e ± 5 A. Os níveis de tensão foram medidos nos terminais do cabo de alimentação do motor de corrente.

Configuração de velocidade da hélice	Fonte de alimentação de 25,6 VCC			Fonte de alimentação de 38,4 VCC		
	Empuxo (lb)	Empuxo (N)	Corrente (A)	Empuxo (lb)	Empuxo (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

Configuração de velocidade da hélice	Fonte de alimentação de 25,6 VCC			Fonte de alimentação de 38,4 VCC		
	Empuxo (lb)	Empuxo (N)	Corrente (A)	Empuxo (lb)	Empuxo (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

OBSERVAÇÃO: os valores negativos de velocidade da hélice referem-se à hélice funcionando em reverso (*Propulsão à ré*, página 19).

Especificações

Dimensões (LxAxP)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ pol.)
Peso	109 g (3.8 oz.) sem pilhas
Material	Nylon com enchimento de vidro
Tipo de visor	Visível sob a luz solar, memória em pixel (MIP) transfectiva
Resolução da tela	R240 x 240 pixels
Tamanho do visor (diâmetro)	30.2 mm (1 ³ / ₁₆ pol.)
Temperatura operacional	De -15° a 55 °C (de 5° a 131 °F)
Temperatura de armazenamento	De -40° a 85 °C (de -40° a 185 °F)
Tipo de bateria	2 AA (não incluídas)
Duração da pilha	240 horas, uso típico
Frequência de rádio	2,4 GHz a 10,0 dBm nominal
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 ⁷
Distância segura da bússola	15 cm (6 pol.)

⁷ Resistente à imersão acidental em água em até 1 m de profundidade por até 30 min.

do pedal

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

Interfaces e serviços de rede

O equipamento, quando conectado usando Wi-Fi, pode usar essas interfaces e serviços de rede. Essas interfaces e esses serviços estão ativados por padrão, não podem ser desativados e são necessários para o funcionamento correto do equipamento.

- Serviços proprietários Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

OBSERVAÇÃO: ao conectar o equipamento à rede, informações privadas são sincronizadas com o equipamento recém-adicionado.

