

GARMIN[®]

MOTOR ELÉCTRICO FORCE[®]

Manual del usuario

© 2019 Garmin Ltd. o sus subsidiarias

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

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

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

Contenido

Primeros pasos.....	1
Desplegar el motor desde la posición de recogida.....	1
Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre.....	2
Recoger el motor desde la posición de despliegue.....	3
Fijar la correa de seguridad.....	4
Panel de la pantalla del motor eléctrico.....	5
Indicador de estado.....	6
Calibrar el motor eléctrico de arrastre.....	7
Configurar la variación de proa.....	7
Conectar a un plotter.....	8
Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain®.....	8
Establecer la conexión con un dispositivo wearable Garmin.....	8
Mando a distancia.....	9
Pantalla del mando a distancia.....	11
Instalar las pilas.....	12
Fijar un cordón.....	12
Navegar por los menús.....	12
Calibrar el mando a distancia.....	13
Vincular el mando a distancia.....	13
Vincular un mando a distancia adicional.....	13
Pedal.....	14
Instalar las pilas.....	15
Vincular el pedal.....	15
Indicador de estado.....	16
Desactivar los botones del piloto automático del pedal.....	16
Funcionamiento.....	16
Activar y desactivar la hélice.....	16
Ajustar la velocidad.....	17
Mantener la velocidad.....	17
Operar la hélice cuando se despliega parcialmente.....	17
Dirección.....	18
Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre.....	18
Mantener el rumbo.....	18
Mantener la posición.....	18
Controles por gestos.....	19
Waypoints.....	19
Crear un waypoint.....	19
Navegar a un waypoint.....	19
Ver los detalles del waypoint.....	20
Editar el nombre de un waypoint.....	20
Borrar un waypoint.....	20
Rutas.....	20
Navegar por una ruta.....	20
Visualizar los detalles de una ruta.....	21
Editar el nombre de una ruta.....	21
Borrar una ruta.....	21
Tracks.....	21
Almacenar el track activo.....	21
Borrar el track activo.....	21
Navegar hasta el comienzo de un track activo.....	21
Navegar por un track guardado.....	22
Ver los detalles de los tracks guardados.....	22
Editar los nombres de tracks guardados.....	22
Eliminar un track guardado.....	22
Navegación.....	22
Pausar y reanudar la navegación.....	23
Detener la navegación.....	23
Configuración.....	23
Configurar el motor eléctrico.....	23
Configurar redes inalámbricas.....	24
Configurar el mando a distancia.....	24
Configurar la retroiluminación.....	24
Actualizar el software.....	24
Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain.....	25
Necesidades y programa de mantenimiento.....	26
Comprobar y limpiar los terminales de alimentación.....	27
Lubricar las bisagras y los casquillos.....	28

Limpiar y lubricar el mecanismo de cierre.....	29
Comprobar y sustituir los rieles del soporte.....	30
Comprobar y sustituir el paragolpes del soporte.....	31
Mantener los ánodos.....	32
Mantener el ánodo de hélice.....	32
Mantener el ánodo del cabezal cónico.....	33
Sustituir el cable de tracción.....	33
Reparar arañazos en la pintura.....	33
Información del motor.....	34
Dimensiones recogido.....	34
Dimensiones desplegado.....	34
Registro del dispositivo.....	35
Especificaciones.....	36
Motor eléctrico.....	36
Información sobre la propulsión y el consumo de corriente del motor.....	37
Mando a distancia.....	38
Pedal.....	38

Primeros pasos

⚠ ADVERTENCIA

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

El usuario no debe poner en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

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

El usuario será el responsable del uso seguro y cauteloso de la embarcación. Las funciones de piloto automático del motor eléctrico son herramientas que mejoran la capacidad de gobernar la embarcación. Su uso no eximirá al usuario de la responsabilidad de utilizar la embarcación de forma segura. Para evitar los riesgos de navegación, el usuario no deberá dejar desatendidos los controles del motor en ningún momento.

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

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

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

⚠ ATENCIÓN

Lleva siempre el mando a distancia encima cuando uses el motor eléctrico. Si tienes que cambiar el funcionamiento del motor eléctrico o detenerlo en un momento dado, puedes pulsar  en el mando a distancia o el pedal, o pulsar  en el soporte para detener la hélice.

Al usar el piloto automático, es necesario estar preparado ante paradas, acelerones y giros repentinos.

Hay que tener cuidado al manipular las piezas móviles cuando se recoja o despliegue el motor, ya que podrían provocar atrapamientos y pellizcos que pueden producir lesiones personales.

Al recoger o desplegar el motor, es necesario mantener una posición estable y prestar atención a las superficies resbaladizas alrededor del motor. Perder la estabilidad al recoger o desplegar el motor podría causar lesiones.

Desplegar el motor desde la posición de recogida

⚠ ATENCIÓN

Al recoger o desplegar el motor, es necesario mantener una posición estable y prestar atención a las superficies resbaladizas alrededor del motor. Perder la estabilidad al recoger o desplegar el motor podría causar lesiones.

Hay que tener cuidado al manipular las piezas móviles cuando se recoja o despliegue el motor, ya que podrían provocar atrapamientos y pellizcos que pueden producir lesiones personales.

- 1 Desengancha la correa de seguridad.
- 2 Tira del cable de tracción hacia atrás hasta que se detenga para soltar la pestaña y sigue sujetándolo firmemente.
- 3 Levanta el motor hacia arriba y hacia delante con el cable de tracción y, a continuación, bájalo lentamente hasta la posición de despliegue.
- 4 Si es necesario, presiona hacia abajo el brazo del soporte para bloquear el motor en la posición de despliegue.

Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre

- 1 Mueve el motor de modo que se detenga a la mitad entre las posiciones de recogida y despliegue.
- 2 Afloja el collarín en la base de la carcasa del sistema de dirección.



NOTA: debes estar preparado para que el motor se deslice hacia abajo al aflojar el collarín.

- 3 Aumenta o reduce la profundidad del motor eléctrico de arrastre.

AVISO

No ajustes la profundidad del motor a una altura tan baja que comprima el cable enrollado. Cuando el cable de la bobina esté comprimido, sufrirá daños por la fricción cuando el motor gire, lo que puede provocar movimientos inesperados al utilizar la función de bloqueo de ancla.

- 4 Aprieta el collarín en la base de la carcasa del sistema de dirección.
- 5 Selecciona una acción:
 - Si vas a desplegar el motor eléctrico de arrastre, mueve el motor hasta la posición de despliegue completo para comprobar la profundidad.
 - Si vas a recoger el motor eléctrico de arrastre, mueve el motor a la posición de recogida para comprobar la profundidad (*Recoger el motor desde la posición de despliegue*, página 3).
- 6 Repite este procedimiento si es necesario para ajustar la profundidad correcta de la posición de despliegue o recogida.

Recoger el motor desde la posición de despliegue

⚠ ATENCIÓN

Al recoger o desplegar el motor, es necesario mantener una posición estable y prestar atención a las superficies resbaladizas alrededor del motor. Perder la estabilidad al recoger o desplegar el motor podría causar lesiones.

Hay que tener cuidado al manipular las piezas móviles cuando se recoja o despliegue el motor, ya que podrían provocar atrapamientos y pellizcos que pueden producir lesiones personales.

Debes fijar siempre la correa de seguridad después de recoger el motor eléctrico para evitar que se despliegue de forma inesperada. Un despliegue inesperado del motor podría provocar lesiones personales y daños en la embarcación y en el motor eléctrico.

AVISO

Debes esperar a que el motor de accionamiento deje de girar completamente hacia un lado antes de moverlo a la posición de recogida. Si el motor sigue girando hacia un lado al moverlo a la posición de recogida, el sistema de gobierno podría quedar dañado.

- 1 Sujetando la empuñadura en posición perpendicular al cable de tracción, tira del cable de tracción para liberar el cierre y levanta el motor para sacarlo de la posición de despliegue.

AVISO

Siempre debes sujetar la empuñadura en posición perpendicular al cable al tirar de él para evitar un desgaste excesivo que podría dañarlo.

- 2 Si es necesario, ajusta la profundidad del motor de modo que quede apoyado sobre los rieles ① de la base del soporte (*Ajustar profundidad del motor eléctrico de arrastre*, página 2).

AVISO

Debes asegurarte de que el motor quede apoyado firmemente en los rieles cuando esté en la posición de recogida. Si el motor no tiene demasiada profundidad, puede que presione el resorte de gas. Si el motor tiene demasiada profundidad, puede que cuelgue por el extremo de la base del soporte. Si se recoge el motor sin apoyarlo en los rieles, se dañará.



- 3 Si es necesario, presiona hacia abajo la carcasa del sistema de gobierno para bloquearlo en la posición de recogida.
- 4 Fija la correa de seguridad (*Fijar la correa de seguridad*, página 4).

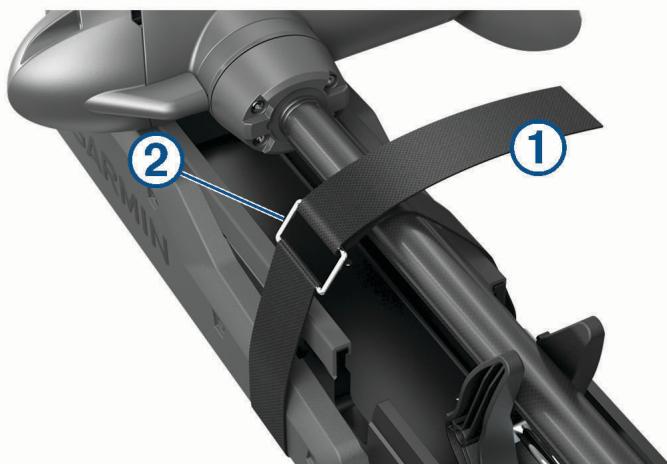
Fijar la correa de seguridad

⚠ ATENCIÓN

Debes fijar siempre la correa de seguridad después de recoger el motor eléctrico para evitar que se despliegue de forma inesperada. Un despliegue inesperado del motor podría provocar lesiones personales y daños en la embarcación y en el motor eléctrico.

La correa de seguridad sujeta el motor firmemente a la base en la posición de recogida y evita que se despliegue accidentalmente.

- 1 Con el motor en posición retraída, levanta el extremo largo de la correa ① por encima de la parte superior del motor.



- 2 Pasa el extremo de la correa a través del cierre ② del otro extremo de la correa.
- 3 Pasa la correa a través del cierre hasta que el motor quede sujeto firmemente al soporte.
- 4 Tira de la correa en dirección contraria al cierre, presiona hacia abajo y aprieta el cierre en el otro lado de la correa.

Panel de la pantalla del motor eléctrico

⚠ ATENCIÓN

Durante el funcionamiento del motor, debes mantener los objetos metálicos de gran tamaño, como cajas de herramientas, alejados del panel de la pantalla. Los objetos metálicos de gran tamaño pueden interferir con el compás magnético, lo que afecta al rendimiento del piloto automático integrado y puede provocar lesiones personales o daños materiales.

En el panel de la pantalla del soporte del motor eléctrico se muestra información importante de un vistazo.

NOTA: la retroiluminación del panel de la pantalla reacciona a la luz ambiental y se atenúa automáticamente por la noche.



Velocidad	El número de barras representa la velocidad de la hélice o el control de crucero (Ajustar la velocidad, página 17).
Estado de la batería del motor eléctrico	Verde: el nivel de carga de la batería del motor es alto. Amarillo: el nivel de carga de la batería del motor es medio. Rojo: el nivel de carga de la batería del motor es bajo. Parpadeo en rojo: el nivel de carga de la batería del motor es muy bajo. Los indicadores de nivel de batería están optimizados para baterías de plomo ácido y pueden ser imprecisos para otros tipos de baterías, como las de ion-litio.
Estado de la señal del GPS	Verde: el motor tiene una señal GPS buena. Amarillo: el motor tiene una señal GPS deficiente. Rojo: el motor no tiene señal GPS.
Estado del motor	Verde: el motor funciona con normalidad. Rojo (fijo): el software del motor se está iniciando. Rojo (parpadeante): se ha producido un error del sistema. Azul: el motor está en modo vinculación. Amarillo: el motor está en modo recuperación (para actualizaciones de software y procedimientos de recuperación).
Alimentación	Púlsalo para encender o apagar el motor. NOTA: por defecto, el motor eléctrico se activa automáticamente en cuanto recibe energía. No es necesario pulsar este botón para encenderlo. Esto se puede cambiar en las opciones de configuración (Configurar el motor eléctrico, página 23). El motor eléctrico se apaga automáticamente si permanece más de dos horas en la posición de recogida. Cuando la hélice esté girando, púlsalo para detener la hélice. Púlsalo tres veces para acceder al modo vinculación.
Estado de la hélice	Se ilumina cuando la hélice está activa (Activar y desactivar la hélice, página 16).
Estado de control de rumbo	Se ilumina cuando el control de rumbo está activo (Mantener el rumbo, página 18).
Estado de bloqueo de ancla	Se ilumina cuando el bloqueo de ancla está activo (Mantener la posición, página 18).

Indicador de estado

El LED de indica el estado del motor.

Verde	Funcionamiento normal
Rojo	Fijo: el sistema se está iniciando Intermitente: error del sistema
Azul	Modo vinculación
Amarillo	Modo recuperación (para actualizaciones de software y procedimientos de recuperación)

Calibrar el motor eléctrico de arrastre

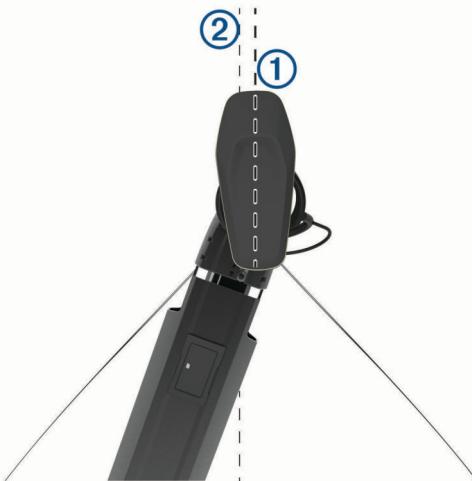
Para poder utilizar las funciones de piloto automático, tendrás que calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre. Para obtener los mejores resultados, debes calibrar el motor un día con poco o ningún viento en aguas tranquilas. Puedes repetir el proceso de calibración si las funciones del piloto automático no se comportan según lo esperado.

- 1 Dirige la embarcación a un área de aguas tranquilas y detenla.
La embarcación debe estar inmóvil para iniciar el proceso de calibración.
- 2 Asegúrate de que el motor eléctrico está desplegado ([Desplegar el motor desde la posición de recogida, página 1](#)).
- 3 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico de arrastre** > **Calibrar** > **Brújula**.
- 4 Usa un pedal, un mando a distancia o un motor fueraborda para dirigir y sigue las instrucciones que aparecen en pantalla para calibrar la brújula.

Configurar la variación de proa

En función del ángulo de instalación, es posible que el motor eléctrico de arrastre no esté alineado con la línea central de la embarcación. Define la variación de proa para obtener los mejores resultados.

- 1 Con el mando a distancia apuntando hacia delante, ajusta el ángulo del motor eléctrico de arrastre ① de forma que quede alineado con la línea central de la embarcación ②.



- 2 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico de arrastre** > **Calibrar** > **Variación de proa**.
- 3 Pulsa  o  para ajustar la variación de proa.
- 4 Pulsa  para establecer la variación de proa.
- 5 Repite este procedimiento si es necesario.

Conectar a un plotter

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

Puedes conectar el motor eléctrico de arrastre de forma inalámbrica a un plotter de Garmin compatible de la embarcación. Después de hacerlo, podrás controlar el motor eléctrico de arrastre con el plotter, además de con el mando a distancia y el pedal.

1 Enciende el plotter y el motor eléctrico de arrastre.

2 Asegúrate de que el plotter tiene acceso a una red inalámbrica.

NOTA: si tienes varios plotters instalados, solo uno de ellos será el que albergue la red inalámbrica. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.

3 En el plotter, selecciona **Configuración > Centro de comunicaciones > Dispositivos inalámbricos > Garmin Trolling Motor > Iniciar.**

4 En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, pulsa tres veces para acceder al modo vinculación.

En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, se ilumina en azul cuando busca una conexión con el plotter y cambia a verde una vez la conexión se ha realizado correctamente.

Si la conexión se realiza correctamente, aparece un mensaje de confirmación en el plotter.

5 Una vez conectados el plotter y el motor eléctrico de arrastre, activa la barra del motor de arrastre en el plotter para controlar el motor.

Consulta la versión más reciente del manual del usuario del plotter para obtener instrucciones acerca del funcionamiento.

Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain®

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

1 En el mando a distancia, selecciona > **Configuración > Motor eléctrico de arrastre > Wi-Fi > Modo > ActiveCaptain > Ajustes.**

2 Introduce un nombre y una contraseña para la red.

3 Desde la tienda de aplicaciones de tu dispositivo móvil, instala la aplicación ActiveCaptain y ábrela.

4 Acerca el dispositivo móvil al motor eléctrico.

5 Desde la configuración del dispositivo móvil, abre la página de conexiones Wi-Fi® y conéctate al motor eléctrico utilizando el nombre y la contraseña que has introducido en el paso anterior.

Establecer la conexión con un dispositivo wearable Garmin

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

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

1 Asegúrate de que el motor eléctrico está encendido y de que tiene un mando a distancia conectado.

2 Coloca tu wearable compatible de Garmin a una distancia de 3 m (10 ft) del motor eléctrico.

3 En el wearable, mantén pulsado **MENU**.

4 Selecciona **Sensores y accesorios > Añadir > Motor eléctrico de arrastre.**

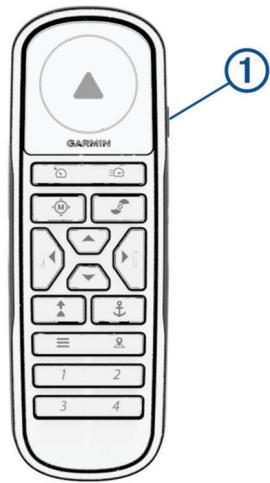
5 En la pantalla del motor eléctrico, pulsa tres veces para acceder al modo vinculación.

En la pantalla del motor eléctrico, se ilumina en azul de forma fija cuando busca una conexión y cambia a verde fijo una vez que la conexión se ha realizado correctamente.

6 Confirma el código de vinculación que aparece en el wearable y en el mando a distancia conectado.

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

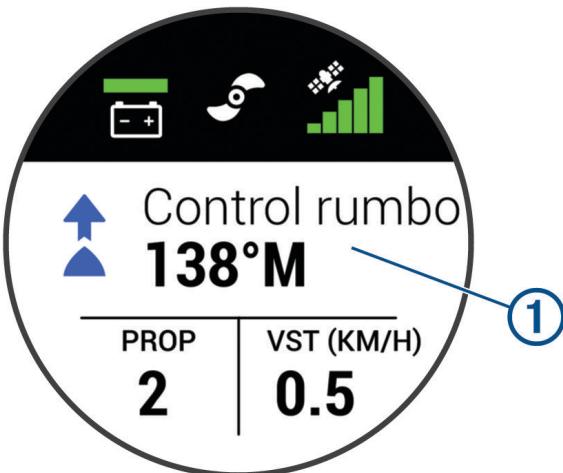
Mando a distancia



Botón	Descripción
	Mantenlo pulsado para encender y apagar el mando a distancia.
	Púlsalo para activar y ajustar el control de crucero a la velocidad GPS actual (Mantener la velocidad, página 17). Púlsalo de nuevo para desactivar el control de crucero y volver al control de velocidad manual.
	Púlsalo dos veces para activar la hélice y establecerla a la velocidad máxima. Púlsalo de nuevo para volver a la velocidad y al estado de la hélice anteriores.
	Púlsalo para activar el control manual (Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre, página 18). Mantenlo pulsado para navegar con gestos (Usar controles por gestos para la dirección, página 19).
	Púlsalo una vez para activar o desactivar la hélice (Activar y desactivar la hélice, página 16).
	Púlsalo para navegar por el menú (Navegar por los menús, página 12). En el menú, pulsa para seleccionar una opción del menú y pulsa para volver sin guardar. En el modo bloqueo de ancla, púlsalo para desplazar la posición del bloqueo de ancla hacia delante, hacia atrás, hacia la izquierda o hacia la derecha en incrementos de 1,5 m (5 ft). Al utilizar el control de rumbo o el control manual, pulsa y para realizar giros por pasos de un solo grado o mantenlos pulsados para girar en incrementos de cinco grados. Pulsa y para cambios de velocidad incrementales o mantenlos pulsados para cambios de velocidad continuos.
	Púlsalo para activar el control de rumbo. El control de rumbo utiliza el motor eléctrico para mantener el rumbo actual (Mantener el rumbo, página 18). Púlsalo de nuevo para desactivar el control de rumbo, detener la hélice y reanudar el control manual. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para establecer el control de rumbo (Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo, página 19).
	Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. El bloqueo de ancla utiliza el motor eléctrico para mantener la posición (Mantener la posición, página 18). Púlsalo de nuevo para desactivar el bloqueo de ancla y volver al modo de dirección anterior. Mantenlo pulsado y apunta con el mando a distancia para mover la posición del bloqueo de ancla (Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 19).
	Púlsalo para abrir el menú. Mantenlo pulsado para salir del menú.
	Púlsalo para marcar un punto intermedio.
1 a 4	Púlsalo para abrir el acceso directo del plotter Garmin asignado al botón. ¹

¹ Requiere una conexión a un plotter Garmin compatible. Consulta el manual del usuario del plotter para obtener más información.

Pantalla del mando a distancia

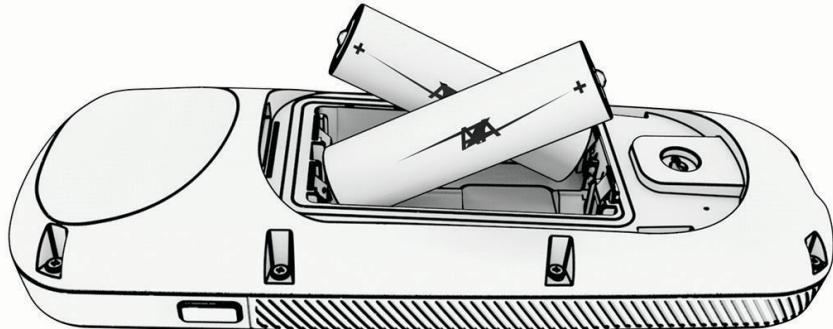


1	Muestra el estado de funcionamiento del motor eléctrico. Por ejemplo, si está en control manual, se muestra Manual, y, si el control de rumbo está activado, se muestra Control de rumbo y el punto de ajuste de control de rumbo en grados.
	Muestra el estado de la batería del motor eléctrico. Verde: el nivel de carga de la batería del motor es alto. Amarillo: el nivel de carga de la batería del motor es medio. Rojo: el nivel de carga de la batería del motor es bajo. Parpadeo en rojo: el nivel de carga de la batería del motor es muy bajo. SUGERENCIA: puedes cambiar el aspecto del estado de la batería del motor eléctrico para que muestre una tensión numérica en lugar de un ícono (Configurar el motor eléctrico, página 23). Para consultar el nivel de la batería del mando a distancia, pulsa .
	Muestra el estado de la hélice. Blanco y girando: la hélice está realizando un empuje hacia delante. No gira: la hélice está encendida con la velocidad establecida en cero. No se ve: la hélice está apagada.
	Muestra la intensidad de la señal GPS del motor eléctrico.
VELOCIDAD DE LA HÉLICE	Muestra el nivel de velocidad de la hélice (Ajustar la velocidad, página 17). NOTA: la velocidad de la hélice no se muestra cuando el motor está utilizando el control de crucero.
VELOCIDAD SOBRE TIERRA	Muestra la velocidad GPS medida.

Instalar las pilas

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

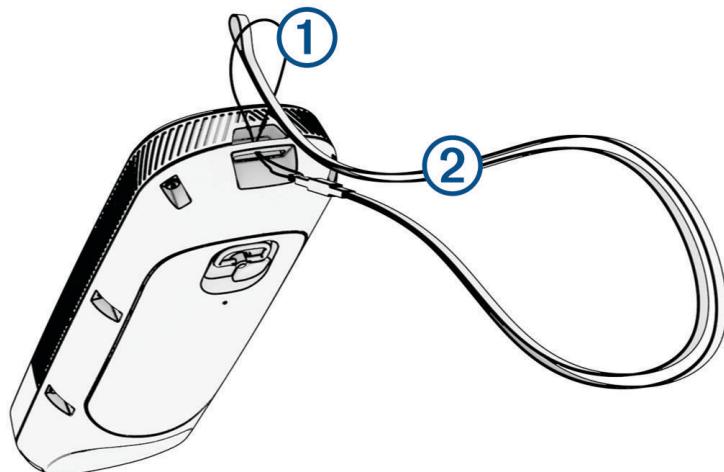
- 1 Gira la anilla hacia la izquierda y tira de ella para extraer la tapa.
- 2 Introduce las dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.



- 3 Vuelve a colocar la tapa de la batería y gira la anilla hacia la derecha.

Fijar un cordón

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



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

Navegar por los menús

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

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

Calibrar el mando a distancia

AVISO

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

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

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

Vincular el mando a distancia

El mando a distancia viene vinculado de fábrica con el motor eléctrico de arrastre, pero es posible que tengas que volver a vincularlos si la conexión se interrumpe.

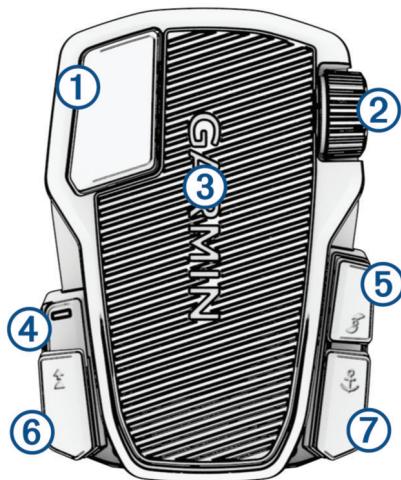
- 1 Enciende el motor eléctrico de arrastre.
- 2 En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, pulsa  tres veces para acceder al modo vinculación.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en azul cuando busca una conexión.
- 3 Coloca mando a distancia a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre.
- 4 Enciende el mando a distancia.
- 5 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Vincular** > **Iniciar**.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se iluminará en verde cuando la conexión se realice correctamente.

Vincular un mando a distancia adicional

Después de conectar el primer mando a distancia, puedes usarlo para vincular un segundo mando a distancia. Además de un pedal, un wearable y un plotter, puedes tener hasta dos mandos a distancia conectados al motor eléctrico al mismo tiempo.

- 1 Enciende el motor eléctrico.
- 2 En un mando a distancia ya vinculado, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Añadir control adicional**.
La pantalla del motor eléctrico se ilumina en azul cuando está listo para vincularse.
- 3 Coloca el mando a distancia adicional a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico.
- 4 Enciende el mando a distancia adicional.
- 5 En el mando a distancia adicional, selecciona  > **Configuración** > **Mando a distancia** > **Vincular** > **Iniciar**.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre,  se ilumina en verde cuando la conexión se realiza correctamente. En el mando a distancia original, aparece Dispositivo encontrado y, en el mando adicional, Conectado.

Pedal

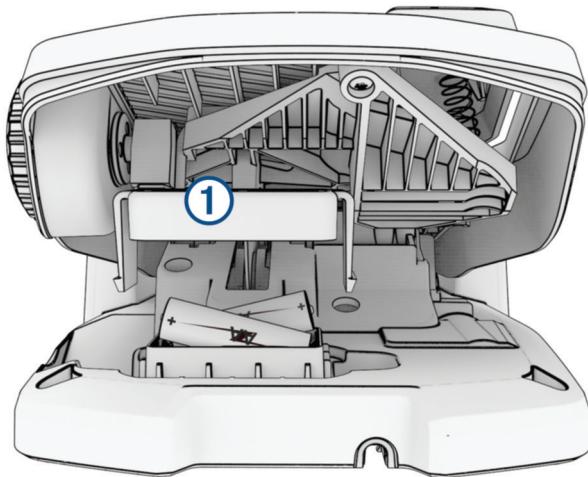


1	Control momentáneo de hélice	Mantenlo pulsado para activar la hélice a la velocidad establecida. Suéltalo para desactivar la hélice.
2	Corredera	Gira la rueda hacia arriba para aumentar la velocidad de la hélice o la velocidad del control de crucero. Gira la rueda hacia ti para disminuir la velocidad de la hélice o la velocidad del control de crucero. NOTA: la corredera está desactivada cuando el bloqueo de ancla está activado.
3	Pedal de dirección	Pisa el pedal con la punta del pie para girar el motor en el sentido de las agujas del reloj. Pisa el pedal con el talón para girar el motor en el sentido contrario al de las agujas del reloj. NOTA: si el bloqueo de ancla o el control de rumbo están activados, o si estás siguiendo una ruta, pisa el pedal o pulsa un botón para reanudar el control manual a la velocidad anterior de la hélice.
4	LED de estado	Muestra el estado del pedal (<i>Indicador de estado</i> , página 16).
5	Control continuo de la hélice	Púlsalo una vez para activar o desactivar la hélice (<i>Activar y desactivar la hélice</i> , página 16).
6	Control de rumbo	Púlsalo una vez para establecer y mantener el rumbo actual (<i>Mantener el rumbo</i> , página 18). Púlsalo de nuevo para desactivar el control de rumbo, detener la hélice y reanudar el control manual. SUGERENCIA: puedes desactivar este botón pulsándolo seis veces. Puedes pulsarlo seis veces de nuevo para volver a activarlo.
7	Bloqueo de ancla	Púlsalo para activar el bloqueo de ancla. El bloqueo de ancla utiliza el motor eléctrico para mantener la posición (<i>Mantener la posición</i> , página 18). Púlsalo de nuevo para desactivar el bloqueo de ancla y volver al modo de dirección anterior. SUGERENCIA: puedes desactivar este botón pulsándolo seis veces. Puedes pulsarlo seis veces de nuevo para volver a activarlo.

Instalar las pilas

El pedal puede funcionar con dos pilas AA alcalinas, de NiMH o de litio (no incluidas). Para un funcionamiento óptimo, utiliza pilas de litio.

- 1 Levanta la parte delantera del pedal lo máximo posible.
- 2 Aprieta los laterales de la tapa de las pilas ① y tira hacia arriba para abrirla.



- 3 Introduce las dos pilas AA teniendo en cuenta la polaridad.
- 4 Coloca la tapa de las pilas sobre las pilas y empuja hacia abajo hasta que ambos lados encajen en su sitio.

Vincular el pedal

El pedal viene vinculado de fábrica con el motor eléctrico de arrastre, pero es posible que tengas que volver a vincularlos si la conexión se interrumpe.

- 1 Enciende el motor eléctrico de arrastre.
- 2 En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, pulsa ⚙ tres veces para acceder al modo vinculación.
En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, 🔍 se ilumina en azul cuando busca una conexión.
- 3 Coloca el pedal a 1 m (3 ft) del panel de la pantalla del motor eléctrico de arrastre.
- 4 Conecta el pedal mediante el cable de alimentación o inserta las pilas para encenderlo.
- 5 Antes de que transcurran 30 segundos desde que enciendes el pedal, mantén pulsado 🛡 hasta que el LED de estado del pedal se ilumine en azul.
- 6 Suelta 🛡.

El LED de estado del pedal se ilumina en azul cuando busca una conexión y, a continuación, se apaga cuando se vincula correctamente con el motor eléctrico de arrastre.

En la pantalla del motor eléctrico de arrastre, 🔍 cambia a verde cuando la conexión se realiza correctamente.

Indicador de estado

El LED del pedal indica el estado del pedal.

Verde fijo	El pedal se está encendiendo.
Parpadeo en azul	El pedal se está vinculando. El LED se apaga cuando se conecta al motor eléctrico de arrastre o cuando se agota el tiempo de vinculación al intentar establecer una conexión.
Parpadeo en verde al pulsar un botón	El pedal está conectado al motor eléctrico de arrastre y envía un comando para que se pulse el botón.
Parpadeo en rojo al pulsar un botón	El pedal no está conectado al motor eléctrico de arrastre.
Apagado	El LED se apaga cuando el pedal está conectado al motor de arrastre y no envía comandos. Esto prolonga la autonomía de las pilas.

Desactivar los botones del piloto automático del pedal

Para desactivar o volver a activar los botones del piloto automático del pedal, debes asegurarte de que el pedal recibe alimentación.

Puedes desactivar individualmente el botón de control de rumbo () y el botón de bloqueo de ancla () del pedal para evitar que se activen accidentalmente.

Pulsa rápidamente el botón seis veces para desactivarlo.

El LED de estado se ilumina en rojo durante un segundo para indicar que el botón está desactivado.

SUGERENCIA: para volver a activar el botón, púlsalo rápidamente seis veces. El LED de estado se ilumina en verde durante un segundo para indicar que el botón está activado.

Funcionamiento

Puedes utilizar el mando a distancia, el pedal, un plotter Garmin compatible, un wearable Garmin compatible o cualquier combinación de estos dispositivos para controlar el motor eléctrico.

En general, la mayoría de las instrucciones proporcionadas para el mando a distancia también se aplican a un plotter conectado. Para obtener instrucciones específicas sobre el plotter, consulta el manual del usuario más reciente para tu modelo.

NOTA: algunas funciones disponibles cuando se utilizan el mando a distancia y el plotter no están disponibles cuando se utiliza solo el pedal.

Activar y desactivar la hélice

ADVERTENCIA

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

El usuario no debe poner en marcha el motor si la hélice está fuera del agua. Cualquier contacto con la hélice mientras está girando puede provocar lesiones graves.

- 1 Si fuera necesario, despliega el motor eléctrico (*Desplegar el motor desde la posición de recogida*, página 1).
NOTA: la hélice no se puede activar cuando el motor eléctrico de arrastre se encuentra en posición de recogida.
- 2 En el mando a distancia o el pedal, pulsa para activar la hélice.
- 3 Pulsa para desactivar la hélice.

Ajustar la velocidad

Puedes ajustar la velocidad del motor eléctrico de arrastre con el mando a distancia o el pedal.

1 Si es necesario, pulsa  en el mando a distancia o navega con el pedal para activar el modo manual.

2 Selecciona una opción:

- En el mando a distancia, pulsa  y  para aumentar o disminuir la velocidad del motor.
- En el pedal, gira la corredera alejándola y acercándola a ti para aumentar y disminuir la velocidad del motor.

El campo VELOCIDAD DE LA HÉLICE del mando a distancia y las barras del panel de visualización indican la velocidad de la hélice (*Panel de la pantalla del motor eléctrico*, página 5).

3 Si es necesario, activa la hélice (*Activar y desactivar la hélice*, página 16).

La velocidad de la hélice seleccionada se mantiene si la hélice se desactiva o si se inicia otra función del motor, como el control de crucero o el bloqueo de ancla.

Cambiar a la velocidad máxima

1 En el mando a distancia, pulsa  dos veces.

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

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

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

Mantener la velocidad

Para utilizar la función de control de crucero, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre (*Calibrar el motor eléctrico de arrastre*, página 7).

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

NOTA: solo puedes activar la función de control de crucero desde el mando a distancia, aunque puedes controlar la velocidad y la dirección tanto desde el mando a distancia como desde el pedal.

1 En el mando a distancia, pulsa .

El control de crucero se establece en la velocidad actual.

2 Con el mando a distancia o el pedal, ajusta la velocidad según sea necesario.

3 Con el mando a distancia o el pedal, ajusta el rumbo según sea necesario.

SUGERENCIA: puedes utilizar el control de crucero para establecer la velocidad mientras usas la función de control de rumbo (*Mantener el rumbo*, página 18) o sigues una ruta (*Navegar por una ruta*, página 20).

Para desactivar el control de crucero y la hélice, debes pulsar .

Operar la hélice cuando se despliega parcialmente

Puedes utilizar la hélice del motor eléctrico de arrastre con el motor parcialmente desplegado en situaciones específicas, como cuando pasas sobre algas u obstáculos sumergidos.

1 Con el motor de eléctrico de arrastre en la posición de despliegue, tira del cable de tracción hacia arriba hasta que se detenga para soltar la pestaña y sigue sujetándolo firmemente.

2 Tira del cable de tracción hacia arriba y hacia atrás para elevar el motor lentamente hasta que se encuentre en posición para navegar sobre algas y obstáculos.

La hélice deja de girar y el motor gira hacia un lado.

3 Utiliza el mando a distancia o el pedal para activar la hélice y dirigir el motor según sea necesario.

NOTA: si el motor se eleva más allá del punto intermedio, la hélice se detiene automáticamente como medida de seguridad, pero el motor no gira hacia un lado.

4 Cuando hayas pasado el obstáculo, baja lentamente el motor hasta la posición de despliegue o élévalo hasta la posición de recogida.

Después de utilizar el motor parcialmente desplegado, es posible que debas girar el motor hacia un lado de forma manual antes de elevarlo hasta la posición de recogida para que se apoye bien en los raíles de montaje.

Dirección

Dirigir manualmente el motor eléctrico de arrastre

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

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

1 Si es necesario, selecciona  en el mando a distancia.

2 Selecciona una acción:

- Pulsa  y  en el mando a distancia para dirigir la embarcación.

NOTA: también puedes usar los controles por gestos para dirigir la embarcación manualmente con ayuda del mando a distancia ([Usar controles por gestos para la dirección, página 19](#)).

- Si utilizas el pedal, solo tienes que pisar con la punta del pie y el talón para dirigirla.

Mantener el rumbo

Para poder utilizar la función Control de rumbo, es necesario calibrar el motor eléctrico ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 7](#)).

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

1 Dirige la embarcación hacia la dirección a la que quieras ir.

2 En el mando a distancia o en el pedal, selecciona .

NOTA: puedes ajustar la dirección pulsando  y  o mediante los controles por gestos ([Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo, página 19](#)).

Para desactivar Control de rumbo y volver al modo manual, selecciona   o pisa el pedal.

Cambiar el comportamiento del Control de rumbo

Por defecto, la función Control de rumbo puede ajustar el rumbo para compensar la deriva y mantener la embarcación en movimiento en la misma dirección. Si lo prefieres, puedes configurar la función Control de rumbo para ignorar la deriva y limitarse a mantener la proa de la embarcación apuntando hacia la misma dirección.

1 En el mando a distancia, selecciona  > **Configuración** > **Motor eléctrico de arrastre** > **Control de rumbo**.

2 Selecciona **Mantener la alineación de la embarcación**.

Puedes seleccionar Ir a para volver al modo de Control de rumbo predeterminado.

Mantener la posición

Para poder utilizar la función de bloqueo de ancla, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 7](#)).

La función de bloqueo de ancla es una función de piloto automático que utiliza el GPS para establecer y mantener la posición mediante el motor de arrastre que, además, actúa como si hubieras desplegado un ancla física.

1 Si es necesario, lleva la embarcación a la ubicación en la que quieras aplicar el bloqueo de ancla.

2 En el mando a distancia o en el pedal, selecciona .

NOTA: puedes ajustar 1,5 m (5 ft) la posición del bloqueo del ancla. Solo tienes que pulsar la tecla de flecha del mando a distancia o usar los controles por gestos ([Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija, página 19](#)).

Para desactivar el bloqueo de ancla, vuelve a pulsar  o empieza a dirigir la embarcación con el pedal.

Controles por gestos

Para interactuar con el motor eléctrico de arrastre, puedes mover el mando a distancia o dirigirlo hacia él. Tendrás que calibrar la brújula del motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 7](#)) y la brújula del mando a distancia ([Calibrar el mando a distancia, página 13](#)) para poder utilizar los controles por gestos.

Usar controles por gestos para la dirección

Puedes dirigir el motor apuntando con el mando a distancia.

- 1 Si es necesario, activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 16](#)).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Mientras mantienes pulsado , apunta con el mando a distancia hacia la izquierda o la derecha para girar a babor o a estribor.
- 4 Suelta  para dejar de dirigir.

Usar controles por gestos para ajustar el control de rumbo

Puedes mover el mando a distancia para ajustar el control de rumbo ([Mantener el rumbo, página 18](#)).

- 1 Si es necesario, activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 16](#)).
- 2 Mantén pulsado .
- 3 Apunta el mando a distancia hacia donde quieras ajustar el rumbo.
- 4 Suelta  para ajustar la dirección del rumbo.

Usar los controles por gestos para ajustar la posición fija

Si la función de bloqueo de ancla está activada, puedes mover el mando a distancia para ajustar tu posición ([Mantener la posición, página 18](#)).

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

Waypoints

Los waypoints se utilizan para marcar ubicaciones y poder volver a ellas más tarde.

Al conectar el motor eléctrico de arrastre a un plotter, los waypoints almacenados en el plotter se sincronizan con los waypoints almacenados en el motor de arrastre. Si se añade, borra o edita algún waypoint en un dispositivo, este se añadirá, borrará o editará automáticamente en cualquier otro en el que esté almacenado.

Puedes guardar un máximo de 5000 waypoints.

Crear un waypoint

Puedes guardar la ubicación actual como un waypoint.

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

Navegar a un waypoint

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Waypoints**.
Se muestra una lista de los diez waypoints más cercanos.
- 2 Selecciona un waypoint.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 16](#)).

El motor eléctrico de arrastre conduce la embarcación hasta la ubicación del waypoint ([Navegación, página 22](#)).

Ver los detalles del waypoint

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

Editar el nombre de un waypoint

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

Borrar un waypoint

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

Rutas

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

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

Puedes guardar hasta 100 rutas.

Navegar por una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > Rutas.
Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.
- 2 Selecciona una ruta.
- 3 Selecciona **Navegar hacia**.
- 4 Selecciona una opción:
 - Selecciona **Hacia delante** para navegar por la ruta desde el punto de partida de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
 - Selecciona **Hacia atrás** para navegar por la ruta desde el punto de destino de la ruta utilizado cuando ésta se creó.
 - Para navegar desde la ubicación actual hasta el principio de la ruta y, a continuación, navegar por la ruta, selecciona **Desde el inicio**.
- 5 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 16](#)).
El motor eléctrico recorrerá la ruta en la dirección elegida ([Navegación, página 22](#)).

Por defecto, a medida que te acerques al final de la ruta, el motor eléctrico cambiará a la función de bloqueo de ancla y mantendrá la posición al final de la ruta. Puedes cambiar este comportamiento desde el menú de configuración ([Configurar el motor eléctrico, página 23](#)).

Visualizar los detalles de una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.

Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.

- 2 Selecciona una ruta.

- 3 Selecciona **Revisar**.

Editar el nombre de una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.

Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.

- 2 Selecciona una ruta.

- 3 Selecciona **Editar**.

- 4 Introduce un nuevo nombre para la ruta.

Borrar una ruta

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Rutas**.

Se mostrará una lista de las diez rutas más cercanas.

- 2 Selecciona una ruta.

- 3 Selecciona **Borrar**.

Tracks

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

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

Almacenar el track activo

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

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

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > **Tracks** > **Guardar track activo**.

El track activo se guardará con la fecha actual como nombre del track.

- 2 Cambia el nombre del track guardado (opcional).

Borrar el track activo

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

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

Navegar hasta el comienzo de un track activo

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

- 1 Selecciona  > **Tracks** > **Retroceder por el trayecto**.

- 2 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice, página 16](#)).

El motor eléctrico de arrastre te lleva de vuelta al punto de partida del track activo por el camino de ida ([Navegación, página 22](#)).

Navegar por un track guardado

- 1 Selecciona  > Tracks > Tracks guardados.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

- 2 Selecciona un track guardado.

- 3 Selecciona Navegar hacia.

- 4 Selecciona una opción:

- Para navegar por el track guardado desde el principio hasta el final, selecciona Hacia delante.
- Para navegar por el track guardado desde el final del track hasta el principio, selecciona Hacia atrás.

- 5 Activa la hélice ([Activar y desactivar la hélice](#), página 16).

El motor eléctrico de arrastre recorre el track guardado en la dirección seleccionada ([Navegación](#), página 22).

Ver los detalles de los tracks guardados

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > Tracks > Tracks guardados.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

- 2 Selecciona un track guardado.

- 3 Selecciona Revisar.

Editar los nombres de tracks guardados

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > Tracks > Tracks guardados.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

- 2 Selecciona un track guardado.

- 3 Selecciona Editar.

- 4 Introduce un nuevo nombre para el track guardado.

Eliminar un track guardado

- 1 En el mando a distancia, selecciona  > Tracks > Tracks guardados.

Se muestra una lista de los diez tracks guardados más cercanos.

- 2 Selecciona un track guardado.

- 3 Selecciona Borrar.

Navegación

Antes de navegar, es necesario calibrar el motor eléctrico de arrastre ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre](#), página 7).

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

- 1 En el mando a distancia, selecciona una opción:

- Comienza a navegar hacia un waypoint guardado ([Navegar a un waypoint](#), página 19).
- Comienza a navegar por una ruta guardada ([Navegar por una ruta](#), página 20).
- Comienza a recuperar el track activo ([Navegar hasta el comienzo de un track activo](#), página 21).
- Comienza a navegar por un track guardado ([Navegar por un track guardado](#), página 22).

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

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

- 2 Ajusta la velocidad según sea necesario.

Pausar y reanudar la navegación

- 1 Durante la navegación, puedes seleccionar una de las siguientes opciones en el mando a distancia:
 - Para poner en pausa la navegación pero continuar en la misma dirección y a la misma velocidad, selecciona  > Standby.
 - Para poner en pausa la navegación y establecer el bloqueo de ancla, selecciona .

La navegación se detiene y el motor eléctrico de arrastre vuelve al modo manual o mantiene la posición en bloqueo de ancla.
- 2 Selecciona  > Seguir ruta o pulsa  para reanudar la navegación.
- 3 Si fuera necesario, pon en marcha la hélice.

Detener la navegación

Selecciona  > Detener navegación.

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

Configuración

Configurar el motor eléctrico

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

Wi-Fi: establece las preferencias de red inalámbrica para el motor eléctrico ([Configurar redes inalámbricas, página 24](#)).

Calibrar: calibra la brújula del motor eléctrico ([Calibrar el motor eléctrico de arrastre, página 7](#)) y establece la variación de proa del motor eléctrico ([Configurar la variación de proa, página 7](#)).

Unidades: permite establecer las unidades de medida.

Batería: cambia el aspecto del indicador de batería del motor eléctrico de un ícono a un valor numérico.

Lateral de retracción de la hélice: establece a qué lado del motor eléctrico gira la hélice cuando se repliega el motor. Esto resulta útil cuando se almacenan otros objetos cerca de la hélice replegada.

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

Control de rumbo: establece el comportamiento de la función de control de rumbo ([Cambiar el comportamiento del Control de rumbo, página 18](#)).

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

ATENCIÓN

Si utilizas el ajuste Manual para la opción de Navegación a meta, debes estar preparado para tomar el control de la embarcación.

Ganancia del ancla: establece la respuesta del motor eléctrico en el modo bloqueo de ancla. Si necesitas que el motor eléctrico tenga mayor capacidad de respuesta y se mueva más rápido, aumenta el valor. Si el motor se mueve demasiado, reduce el valor.

Ganancia de navegación: establece la respuesta del motor eléctrico durante la navegación. Si necesitas que el motor eléctrico tenga mayor capacidad de respuesta y se mueva más rápido, aumenta el valor. Si el motor se mueve demasiado, reduce el valor.

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

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

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

Configurar redes inalámbricas

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

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

Modo: establece el modo Wi-Fi. Puedes desactivar la tecnología Wi-Fi, conectarte a la red de un plotter o crear un punto de acceso inalámbrico para utilizar la aplicación ActiveCaptain ([Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain](#), página 8).

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

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

Configurar el mando a distancia

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

Retroiluminación: ajusta la configuración de retroiluminación. ([Configurar la retroiluminación](#), página 24)

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

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

Calibrar: calibra el mando a distancia para las funciones de control por gestos ([Calibrar el mando a distancia](#), página 13).

Vincular: vincula el mando a distancia con el motor eléctrico de arrastre ([Vincular el mando a distancia](#), página 13).

Idioma: establece el idioma del texto en pantalla.

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

Configurar la retroiluminación

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

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

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

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

Brillo: define el nivel de brillo de la retroiluminación.

Actualizar el software

Comprueba periódicamente si hay actualizaciones del software del motor eléctrico para asegurarte de que dispones de las últimas funciones y mejoras.

Puedes utilizar la aplicación ActiveCaptain para actualizar el software del dispositivo ([Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain](#), página 25).

Si el motor eléctrico está conectado a un plotter Garmin, la actualización del software del plotter también actualizará automáticamente el software del motor eléctrico.

NOTA: si el motor eléctrico Force usa la versión de software 5.40 o anterior, tendrás que utilizar la aplicación ActiveCaptain para actualizar a la versión más reciente. Tras actualizar el software del motor eléctrico a una versión más reciente, la actualización del software del plotter conectado también actualizará automáticamente el software del motor eléctrico.

Una vez finalizada la actualización del software del motor eléctrico, el software de los periféricos conectados, como el mando a distancia y el pedal, también se pueden actualizar automáticamente.

Para obtener información sobre las últimas actualizaciones de software náutico Garmin, visita garmin.com/support/software/marine.html.

Actualizar el software con la aplicación ActiveCaptain

Ve a garmin.com/videos/trolling_motor_update/ y mira un vídeo que te ayudará con el proceso de actualización del software.

AVISO

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

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

- 1 ActiveCaptainSi fuera necesario, configura el motor eléctrico para su uso con la aplicación ActiveCaptain ([Conexión a un dispositivo móvil con la aplicación ActiveCaptain[®]](#), página 8).
- 2 Conecta el dispositivo móvil a la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.
La conexión a la red Wi-Fi del motor eléctrico proporciona a la aplicación la información necesaria para descargar los archivos de actualización adecuados.
- 3 Abre la aplicación ActiveCaptain.
- 4 Desconecta el dispositivo móvil de la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.
- 5 Conecta el dispositivo móvil a Internet.
- 6 En la aplicación ActiveCaptain, selecciona **Mis dispositivos náuticos > Descargar**.
NOTA: la opción para descargar una actualización solo se muestra si hay una actualización de software disponible para el dispositivo.
La aplicación ActiveCaptain descarga la actualización en el dispositivo móvil.
- 7 Vuelve a conectar el dispositivo móvil a la red Wi-Fi específica del motor eléctrico.
La actualización se transfiere al motor eléctrico. Este proceso puede tardar hasta 30 minutos en completarse. Las luces indicadoras de la velocidad del motor parpadearán en el panel de visualización del motor eléctrico para indicar que el software se está actualizando.
NOTA: si la transferencia se ha completado pero las luces del panel de visualización del motor eléctrico no comienzan a parpadear, debes apagar el motor eléctrico y volver a encenderlo para ejecutar la actualización.
- 8 Asegúrate de que el mando a distancia esté encendido y conectado.
Cuando la actualización del software del motor eléctrico se haya instalado, si hay disponible una actualización para el mando a distancia, los indicadores de velocidad parpadearán y se iniciará una cuenta atrás en el mando a distancia. Al finalizar la cuenta atrás, el mando a distancia mostrará el icono  mientras acaba de instalarse la actualización. Este proceso puede tardar hasta 5 minutos en completarse.
- 9 Asegúrate de que el pedal esté encendido y conectado.
Cuando la actualización del software del motor eléctrico se haya instalado, si hay disponible una actualización para el pedal, el indicador de este se iluminará en morado mientras se completa el proceso de actualización. La actualización se habrá instalado cuando el indicador se apague.

Necesidades y programa de mantenimiento

AVISO

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

Para mantener la garantía, debes llevar a cabo una serie de tareas de mantenimiento rutinarias mientras preparas el motor para la temporada. Si utilizar o transportas el motor en entornos secos y polvorrientos (desplazamientos por carreteras de gravilla, por ejemplo), debes llevar a cabo estas tareas con mayor frecuencia durante la temporada.

Para conocer los procedimientos detallados y obtener información sobre servicio o piezas de repuesto, descarga el *Manual de mantenimiento del Motor eléctrico Force* en garmin.com/manuals/force_trolling_motor.



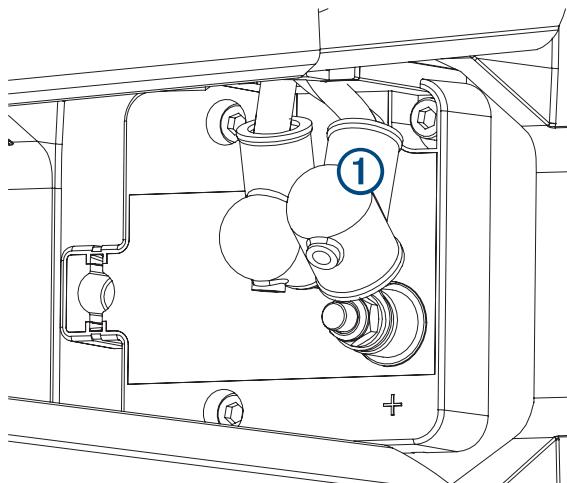
- Examina el cable de alimentación para ver si está desgastado y lleva cabo las reparaciones, las sustituciones o los parcheos necesarios ①.
- Comprueba y limpia los terminales de alimentación y aprieta las tuercas si es necesario ② (*Comprobar y limpiar los terminales de alimentación*, página 27).
- Lubrica las bisagras y los casquillos ③ (*Lubricar las bisagras y los casquillos*, página 28).
- Limpia y lubrica el mecanismo de cierre de retracción y despliegue ④ (*Limpiar y lubricar el mecanismo de cierre*, página 29).
- Comprueba los rieles del soporte y sustitúyelos si es necesario ⑤ (*Comprobar y sustituir los rieles del soporte*, página 30).
- Comprueba el paragolpes del soporte y sustitúyelo si es necesario ⑥ (*Comprobar y sustituir el paragolpes del soporte*, página 31).
- Limpia o sustituye los ánodos del motor de accionamiento de la hélice ⑦ (*Mantener los ánodos*, página 32).
- Si están instalados, comprueba si los topes de goma de los extremos del estabilizador ⑧ están desgastados y sustitúyelos si es necesario.

Comprobar y limpiar los terminales de alimentación

ADVERTENCIA

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

- 1 Con el motor en la posición de despliegue, tira de las protecciones de goma para separarlas de los terminales de alimentación positivo y negativo ①.

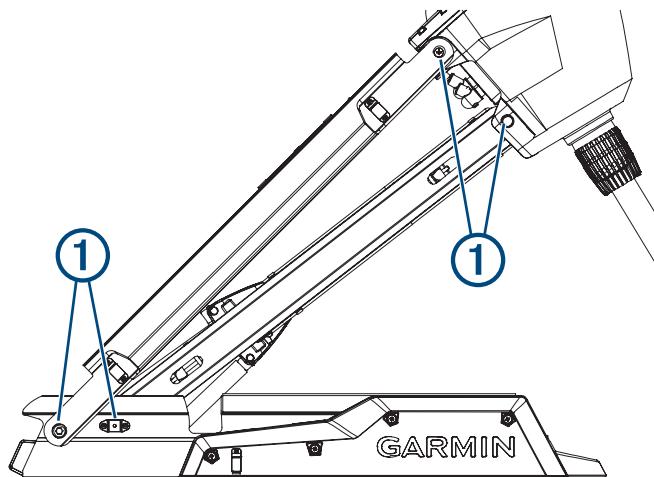


- 2 Comprueba que las tuercas de los terminales están ajustadas y que los terminales de anillo no se pueden mover.
- 3 Si es necesario, utiliza una llave dinamométrica y una llave de tubo de 10 mm para asegurarte de que las tuercas están apretadas a 4 N·m (36 lbf-in).
- 4 Si es necesario, limpia la corrosión de los terminales con un cepillo de alambre.
NOTA: en casos de fuerte corrosión, es posible que tengas que retirar los cables de alimentación para una limpieza eficaz. Consulta el *Manual de mantenimiento del motor eléctrico Force* en garmin.com/manuals/force_trolling_motor para obtener instrucciones detalladas sobre cómo desconectar y retirar los cables de alimentación del motor.
- 5 Cubre las conexiones con grasa dieléctrica.
- 6 Vuelve a colocar de forma segura las protecciones de goma sobre los terminales de alimentación.

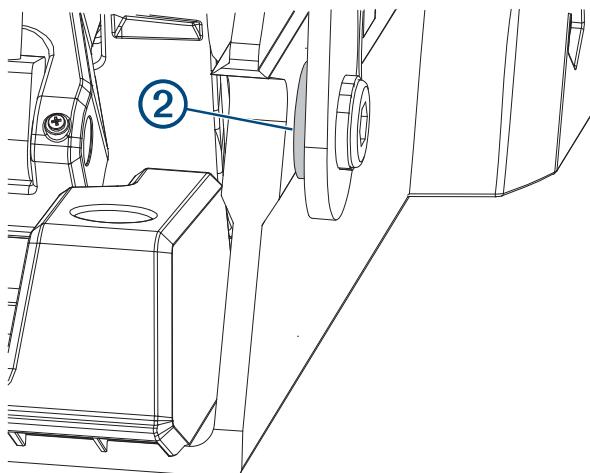
Lubricar las bisagras y los casquillos

Hay una serie de bisagras y cojinetes que permiten que el motor pase suavemente de la posición recogida a la desplegada y viceversa. Lubrica estas zonas según sea necesario.

- 1 Localiza los cuatro puntos de articulación principales ①.



- 2 Aplica un lubricante seco y antiadherente a cada punto de articulación, en el espacio entre las piezas móviles ②, y deja que se seque según las instrucciones incluidas con el producto.



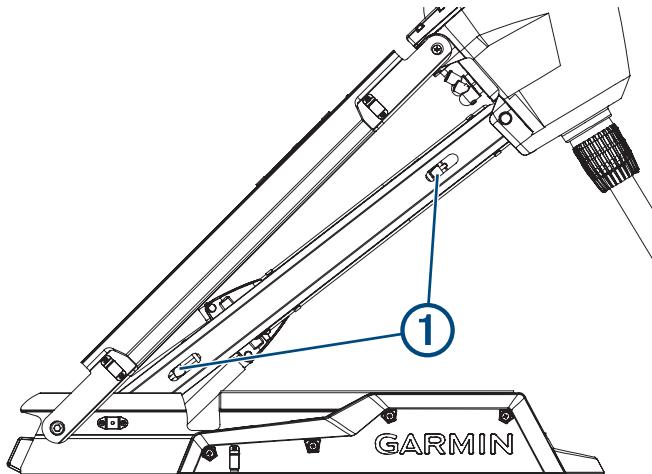
- 3 Mueve el motor de la posición de recogida a la desplegada y repite varias veces para distribuir el lubricante.
- 4 Si es necesario, aplica más lubricante y repite el paso anterior.

Limpiar y lubricar el mecanismo de cierre

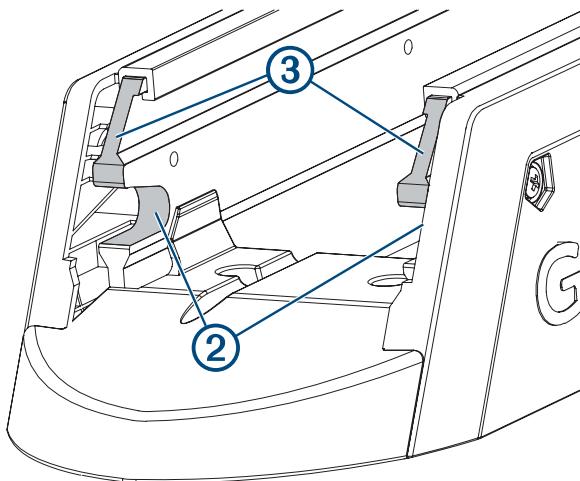
⚠ ATENCIÓN

Este procedimiento se realiza mejor con el motor establecido entre las posiciones de recogida y despliegue. Cuando está en esta posición, el motor no está asegurado, por lo que debes apoyarlo y extremar las precauciones para evitar pellizcarte o aplastarte las manos o los dedos.

- 1 Coloca el motor entre las posiciones de recogida y despliegue para que la base esté orientada de forma vertical y puedas acceder a ambos mecanismos de cierre ①.

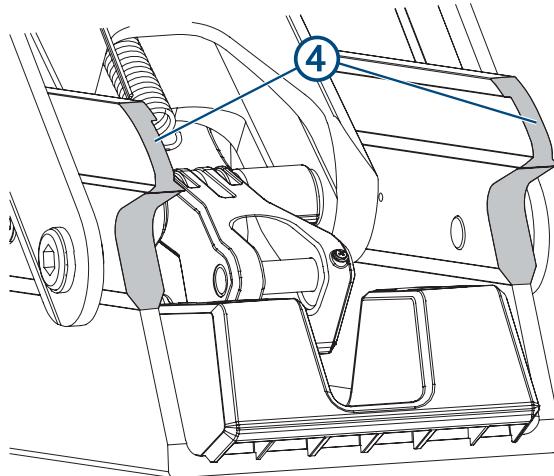


- 2 Apoya el motor para que no pueda caerse y aplastarte las manos o los dedos.
- 3 Limpia los residuos y la suciedad de todos los canales del mecanismo de cierre.
- 4 Aplica grasa de uso general sintética o para uso náutico a los mecanismos de cierre y a los canales.
- 5 Tira y suelta el cable de tracción varias veces para mover los mecanismos en los canales y distribuir la grasa.
- 6 Si es necesario, aplica más grasa y repite el paso anterior.
- 7 Limpia cualquier residuo y suciedad de los receptores del cierre ② de la parte delantera de la base del soporte.



- 8 Aplica grasa de uso general sintética o para uso náutico a la superficie superior ③ de los receptores del cierre de la parte delantera de la base del soporte, de modo que los mecanismos de cierre se deslicen suavemente sobre los receptores.

9 Repite los dos pasos anteriores con los receptores del cierre de la parte posterior de la base del soporte **④**.

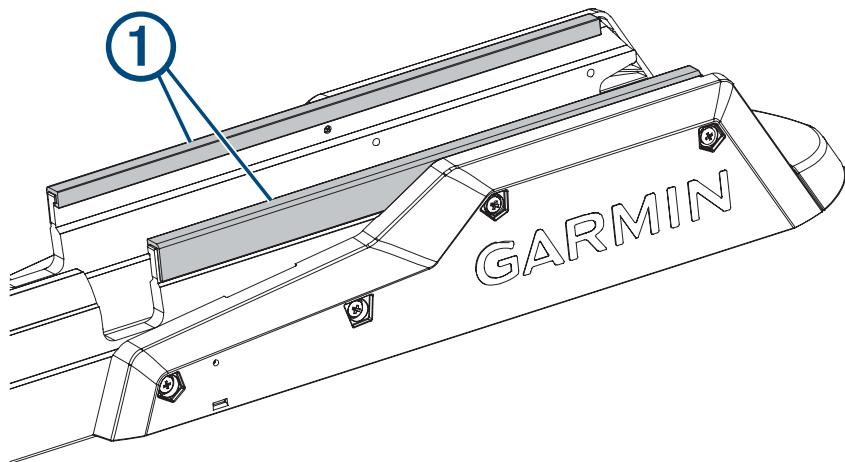


10 Vuelve a colocar el motor en la posición de recogida o de despliegue.

Comprobar y sustituir los rieles del soporte

Los rieles protegen el motor de accionamiento de la hélice y el soporte de recibir golpes al guardar el motor, y pueden desgastarse con el tiempo. Si los rieles están dañados o desgastados y la base del soporte se puede ver a través de ellos, debes sustituirlos.

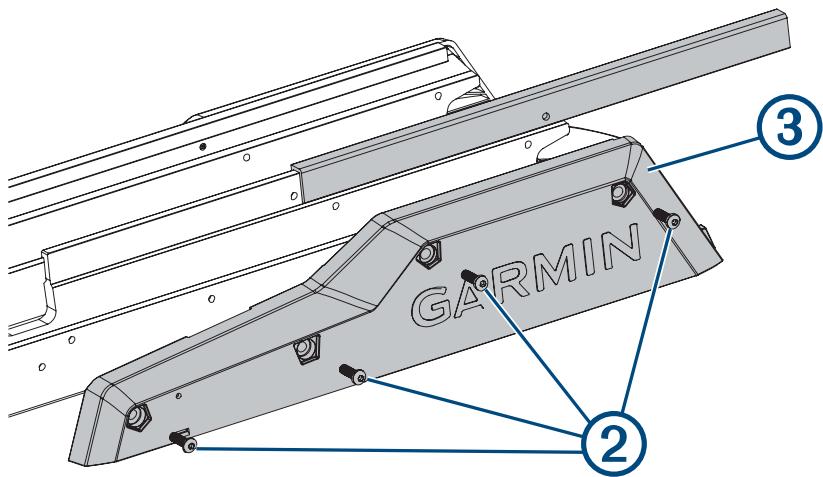
1 Con el motor en la posición de recogida, comprueba si los rieles **①** están dañados o desgastados.



2 Selecciona una acción:

- Si los rieles están en buen estado y no puedes ver la base metálica del soporte a través de las zonas desgastadas, no es necesario hacer nada más.
- Si los rieles están dañados o si puedes ver la base metálica del soporte a través de las áreas desgastadas en los rieles, sigue los siguientes pasos para sustituirlos.

- 3** Con una llave o punta hexagonal de 4 mm, retira los tornillos **②** que fijan las cubiertas **③** a la base del soporte.

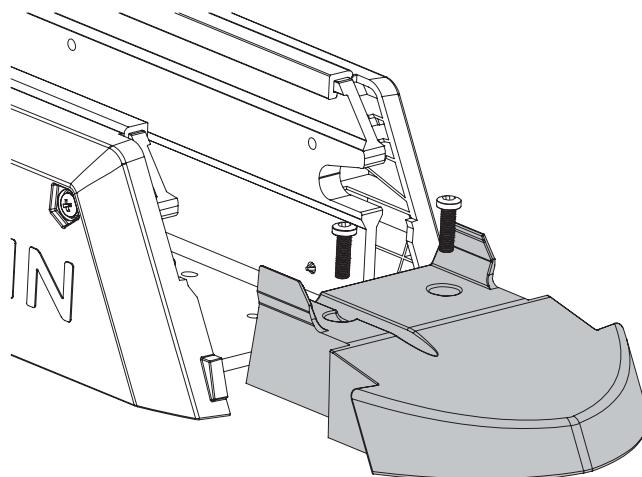


- 4** Desliza los rieles dañados fuera de la base del soporte.
5 Desliza los rieles de repuesto sobre la base del soporte.
6 Fija las cubiertas a la base del soporte con los tornillos que has retirado antes.

Comprobar y sustituir el paragolpes del soporte

El paragolpes del soporte es la parte de la base del soporte que sobresale de la proa de la embarcación.

- 1** Coloca el motor entre las posiciones de recogida y despliegue, y comprueba si el paragolpes del soporte está dañado.
- 2** Selecciona una acción:
 - Si el paragolpes del soporte no está dañado, no es necesario hacer nada más.
 - Si el paragolpes del soporte está dañado, sigue los siguientes pasos para sustituirlo.
- 3** Con una llave o punta hexagonal de 4 mm, retira los dos tornillos que fijan el paragolpes del soporte a la base.



- 4** Instala un paragolpes del soporte de repuesto y fíjalo a la base del soporte con los tornillos incluidos con la pieza de repuesto.

Mantener los ánodos

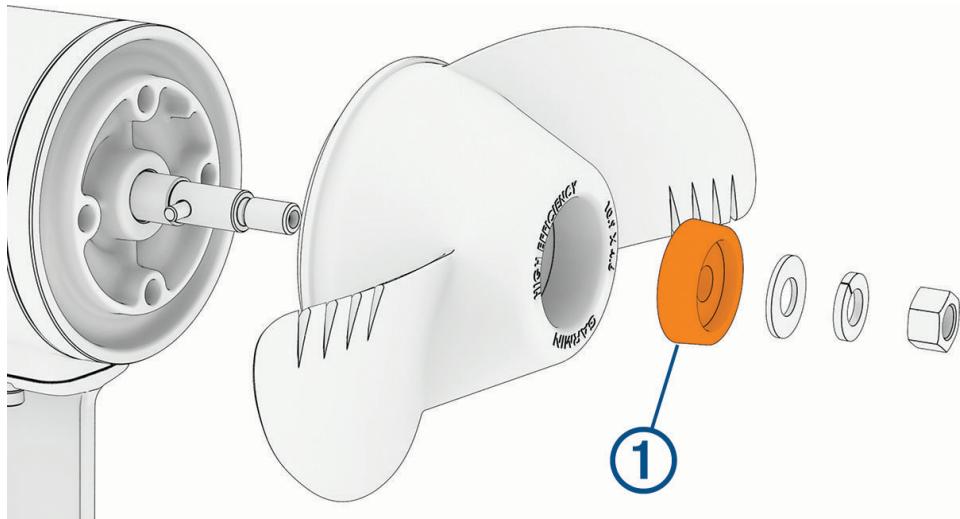
ADVERTENCIA

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

Los ánodos de sacrificio protegen los componentes del motor de la corrosión. Es necesario examinarlos y limpiarlos cada temporada, o sustituirlos si fuera necesario. Puedes adquirir ánodos de repuesto a través de tu distribuidor de Garmin o puedes acceder a garmin.com.

Mantener el ánodo de hélice

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



- 4 Selecciona una opción:

- Si el tamaño del ánodo es igual o superior a la mitad del ánodo original, límpialo con un cepillo de alambre o papel de lija.

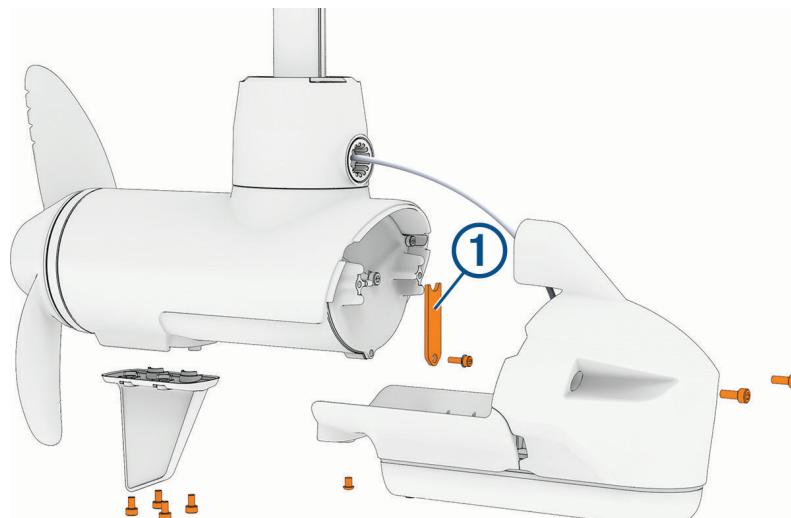
AVISO

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

- Si el tamaño del ánodo es inferior a la mitad del ánodo original, deséchalo y compra uno de repuesto.
- 5 Vuelve a colocar el ánodo limpio o el nuevo ánodo en el eje de transmisión de la hélice, seguido de la arandela plana, la arandela de presión y la tuerca.
 - 6 Con una llave de tubo de 15 mm ($\frac{9}{16}$ in), aprieta la tuerca a 16,27 N·m (12 lbf·ft) para fijar la hélice.

Mantener el ánodo del cabezal cónico

- 1 Con una llave o punta hexagonal de 4 mm, retira los cuatro tornillos que fijan el protector de quilla en la parte inferior del motor.
- 2 Con una llave o punta hexagonal de 3 mm, retira el tornillo que fija el transductor y el cabezal cónico a la parte inferior del motor.
- 3 Con una llave o punta hexagonal de 4 mm, retira los tornillos para desconectar el cabezal cónico de la parte frontal del motor.
- 4 Con una llave o punta hexagonal de 3 mm, retira el tornillo para soltar el ánodo ① en la parte frontal del motor.



- 5 Examina el ánodo y realiza una de las siguientes opciones:
 - Si el tamaño del ánodo es igual o superior a la mitad del ánodo original, límpialo con un cepillo de alambre o papel de lija.
 - Si el tamaño del ánodo es inferior a la mitad del ánodo original, deséchalo y compra uno de repuesto.
- 6 Coloca el ánodo limpio o el nuevo ánodo en el tornillo y fíjalo al motor.
- 7 Fija el cabezal cónico a la parte frontal del motor.
- 8 Instala el tornillo que fija el transductor y el cabezal cónico a la parte inferior del motor.
- 9 Instala el protector de quilla en la parte inferior del motor.

Sustituir el cable de tracción

Sigue las instrucciones incluidas con el kit de la empuñadura y el cable de tracción (número de pieza 010-13915-00) o consulta las *Instrucciones de la empuñadura y el cable de tracción* en garmin.com/manuals/force_trolling_motor.

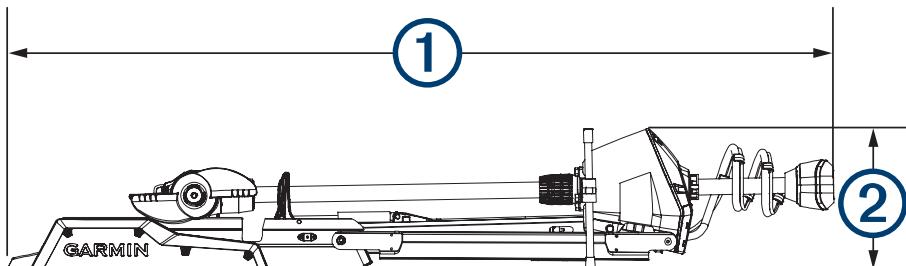
Reparar arañazos en la pintura

Con el tiempo, las piezas del motor pueden rayarse o abollarse. Puedes utilizar pintura para retocar estas zonas con fines estéticos.

- 1 Usa alcohol isopropílico para limpiar a fondo las zonas en las que la pintura se haya rayado o dañado.
- 2 Aplica pintura líquida de poliuretano para retoques en las zonas rayadas o dañadas.
- 3 Sigue las instrucciones de la pintura y espera a que se seque correctamente antes de utilizar el motor.

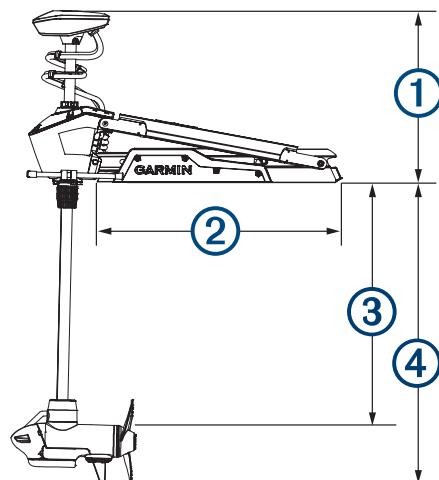
Información del motor

Dimensiones recogido

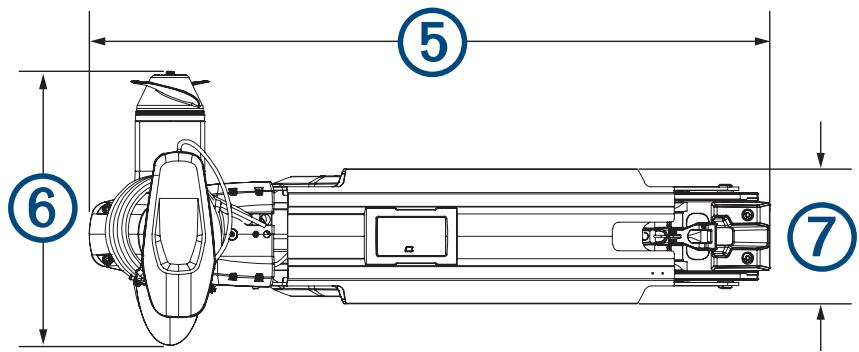


Elemento	Modelo de 50 in	Modelo de 57 in
①	1,558 m ($61\frac{5}{16}$ in) mín. 1,811 m ($71\frac{5}{16}$ in) máx.	1,712 m ($67\frac{3}{8}$ in) mín. 2,066 m ($81\frac{5}{16}$ in) máx.
②	300 mm ($11\frac{13}{16}$ in)	340 mm ($13\frac{3}{8}$ in)

Dimensiones desplegado



Elemento	Modelo de 50 in	Modelo de 57 in
①	461 mm ($18\frac{1}{8}$ in) mín. 721 mm ($28\frac{3}{8}$ in) máx.	488 mm ($19\frac{3}{16}$ in) mín. 817 mm ($32\frac{1}{8}$ in) máx.
②	708 mm ($27\frac{7}{8}$ in)	799 mm ($31\frac{7}{16}$ in)
③	648 mm ($25\frac{1}{2}$ in) mín. 889 mm (35 in) máx.	737 mm (29 in) mín. 1,07 m (42 in) máx.
④	839 mm ($33\frac{1}{16}$ in) mín. 1,1 m ($43\frac{5}{16}$ in) máx.	920 mm ($36\frac{3}{16}$ in) mín. 1,18 m (46 1/2 in) máx.



Elemento	Modelo de 50 in	Modelo de 57 in
⑤	931 mm (36 11/16 in)	1,022 m (40 1/4 in)
⑥	402 mm (15 13/16 in)	402 mm (15 13/16 in)
⑦	203 mm (8 in)	203 mm (8 in)

Registro del dispositivo

Completa hoy mismo el registro en línea y ayúdanos a ofrecerte un mejor servicio.

- Regístrate con la aplicación ActiveCaptain.
- Guarda la factura original o una fotocopia en un lugar seguro.

Especificaciones

Motor eléctrico

Peso (motor, soporte y cables)	Modelo de 50 in: 30 kg (66 lb) Modelo de 57 in: 31,75 kg (70 lb)
Peso (estabilizador)	0,54 kg (1,2 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -5 °C a 40 °C (de 32 °F a 104 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Material	Soporte y carcasa del motor: aluminio Tapa del eje, panel de visualización y paneles laterales: plástico Eje del motor: fibra de vidrio
Clasificación de resistencia al agua	Tapa del eje: IEC 60529 IPX5 ² Carcasa del motor de dirección: IEC 60529 IPX7 ³ Carcasa del panel de visualización: IEC 60529 IPX7 Carcasa del motor de accionamiento de la hélice: IEC 60529 IPX8 ⁴
Distancia de seguridad de la brújula	91 cm (3 ft)
Longitud del cable de alimentación	Modelo de 50 in: 1,2 m (4 ft) Modelo de 57 in: 1,1 m (3,5 ft)
Voltaje de entrada	De 20 a 45 V de CC
Amperaje de entrada	60 A continuos
Disyuntor (no incluido)	42 V CC o más, apto para 60 A continuos NOTA: puedes proteger el sistema con un disyuntor de mayor tamaño, que no supere los 90 A, si trabajas a altas temperaturas o si compartes el circuito con otros dispositivos. Debes comprobar que el cableado de la embarcación cumple con los estándares de cableado náutico usando un disyuntor de mayor amperaje antes de cambiarlo.
Consumo eléctrico principal a 36 V de CC, 60 A	Apagado: 72 mW Potencia máxima: 2160 W
Radiofrecuencia	Bluetooth®: 2,4 GHz a 28 dBm nominales Wi-Fi: 802.11 b/g/n a 20 MHz

² La pieza resiste la exposición a agua proyectada desde cualquier dirección (como la lluvia).

³ La pieza resiste la inmersión accidental en el agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

⁴ La pieza resiste la inmersión continua en el agua a una profundidad de hasta 3 metros.

Información sobre la propulsión y el consumo de corriente del motor

Puedes consultar estas tablas para conocer la relación entre el nivel de aceleración, la potencia de salida y el consumo de corriente del motor. Estos valores parten de que estás utilizando una hélice oficial de Garmin de alta eficiencia, en aguas relativamente en calma, con el motor desplegado a la profundidad suficiente para no ventilar, y se presuponen unas tolerancias de ± 7 N (newtons) (5 lbf [libras-fuerza]) y ± 5 A.

Fuente de alimentación de 24 V de CC

Nivel de aceleración	Propulsión	Actual
10 %	25 N (6 lbf)	2 A
20 %	45 N (10 lbf)	3 A
30 %	70 N (16 lbf)	6 A
40 %	101 N (23 lbf)	9 A
50 %	140 N (31 lbf)	14 A
60 %	184 N (41 lbf)	21 A
70 %	233 N (52 lbf)	29 A
80 %	287 N (65 lbf)	40 A
90 %	345 N (78 lbf)	54 A
100 %	355 N (80 lbf)	57 A

Fuente de alimentación de 36 V de CC

Nivel de aceleración	Propulsión	Actual
10 %	21 N (5 lbf)	1 A
20 %	41 N (9 lbf)	2 A
30 %	69 N (16 lbf)	4 A
40 %	103 N (23 lbf)	6 A
50 %	144 N (32 lbf)	10 A
60 %	191 N (43 lbf)	15 A
70 %	246 N (55 lbf)	21 A
80 %	307 N (69 lbf)	29 A
90 %	375 N (84 lbf)	39 A
100 %	445 N (100 lbf)	54 A

Mando a distancia

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

Pedal

Dimensiones (Lar. x An. x Al.)	303 x 221 x 110 mm (11 15/16 x 8 11/16 x 4 5/16 in)
Peso	1,8 kg (4 lb)
Temperatura de funcionamiento	De -15 °C a 55 °C (de -5 °F a 131 °F)
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Clasificación de resistencia al agua	IEC 60529 IPX7
Material	Plástico
Voltaje de entrada	De 10 a 45 V de CC
Voltaje de entrada nominal	12/24/36 V de CC
Corriente de entrada típica	< 1 mA a 12 V de CC
Corriente de entrada máxima	10 mA a 12 V de CC
Fusible (en el cable de alimentación)	2 A, tipo cuchilla mini
Longitud del cable de alimentación	2 m (6,6 ft)
Tipo de pila/batería	Dos pilas AA (alcalinas, NiMH o de litio; no incluidas).
Autonomía de la batería	1 año como mínimo
Radiofrecuencia	2,4 GHz a 0,72 dBm nominal
Distancia de seguridad de la brújula	60 cm (2 ft)

⁵ Resiste la inmersión accidental en agua a una profundidad de hasta 1 metro durante 30 minutos.

support.garmin.com